



KEZELÉSI KÉZIKÖNYV

A JELEN KÉZIKÖNYV MINDEN KÖRÜLMÉNYEK KÖZÖTT A GÉPBE TÁROLANDÓ
ROBOT 160, 160HF, 170, 170HF, 180, 180HF 180T 18HFT

HUNGARIAN - 9801/4354 - KIADÁS 6 - SEPTEMBER 2008

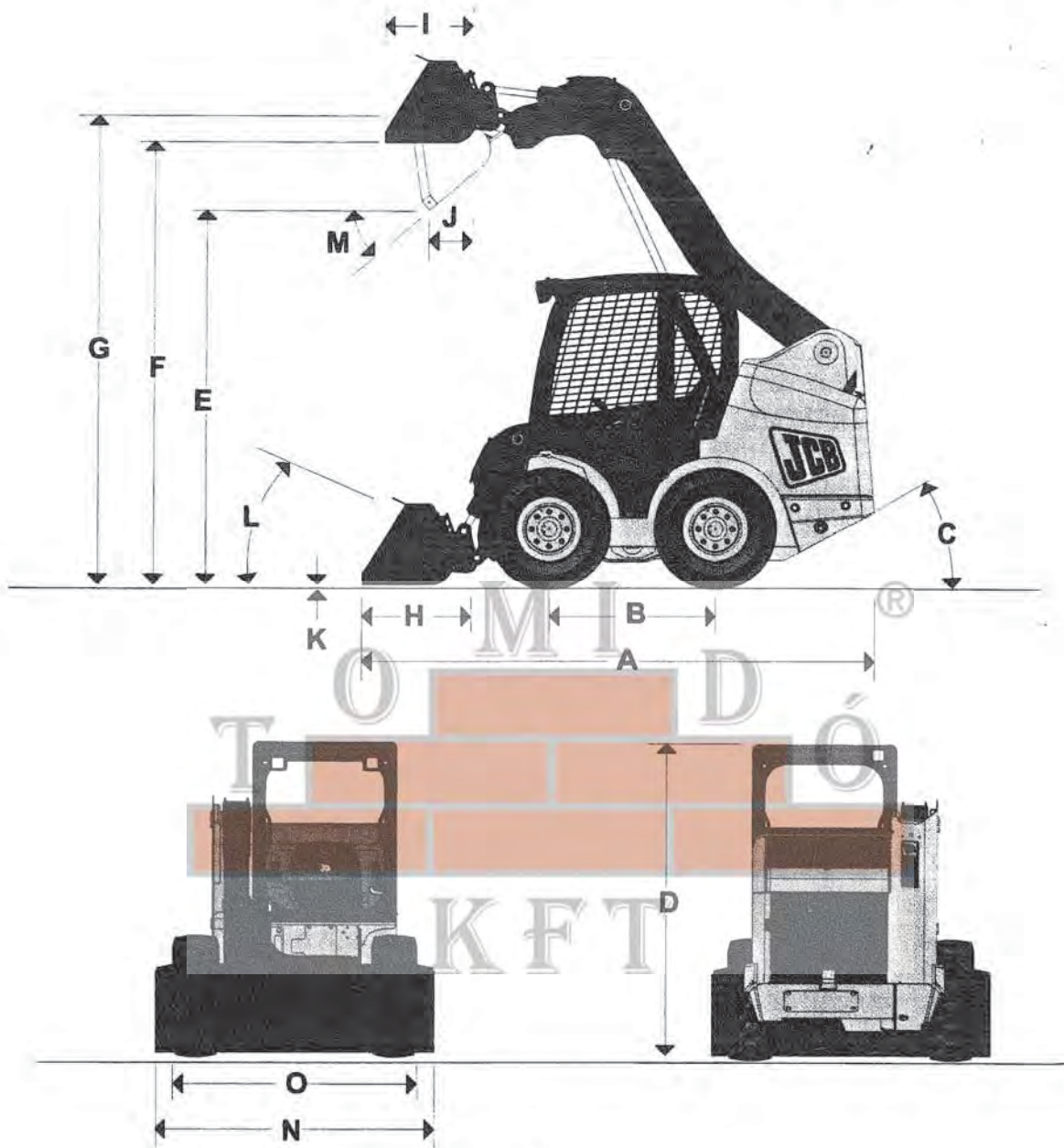


Műszaki adatok

Álló méretek

Kerekes gépek

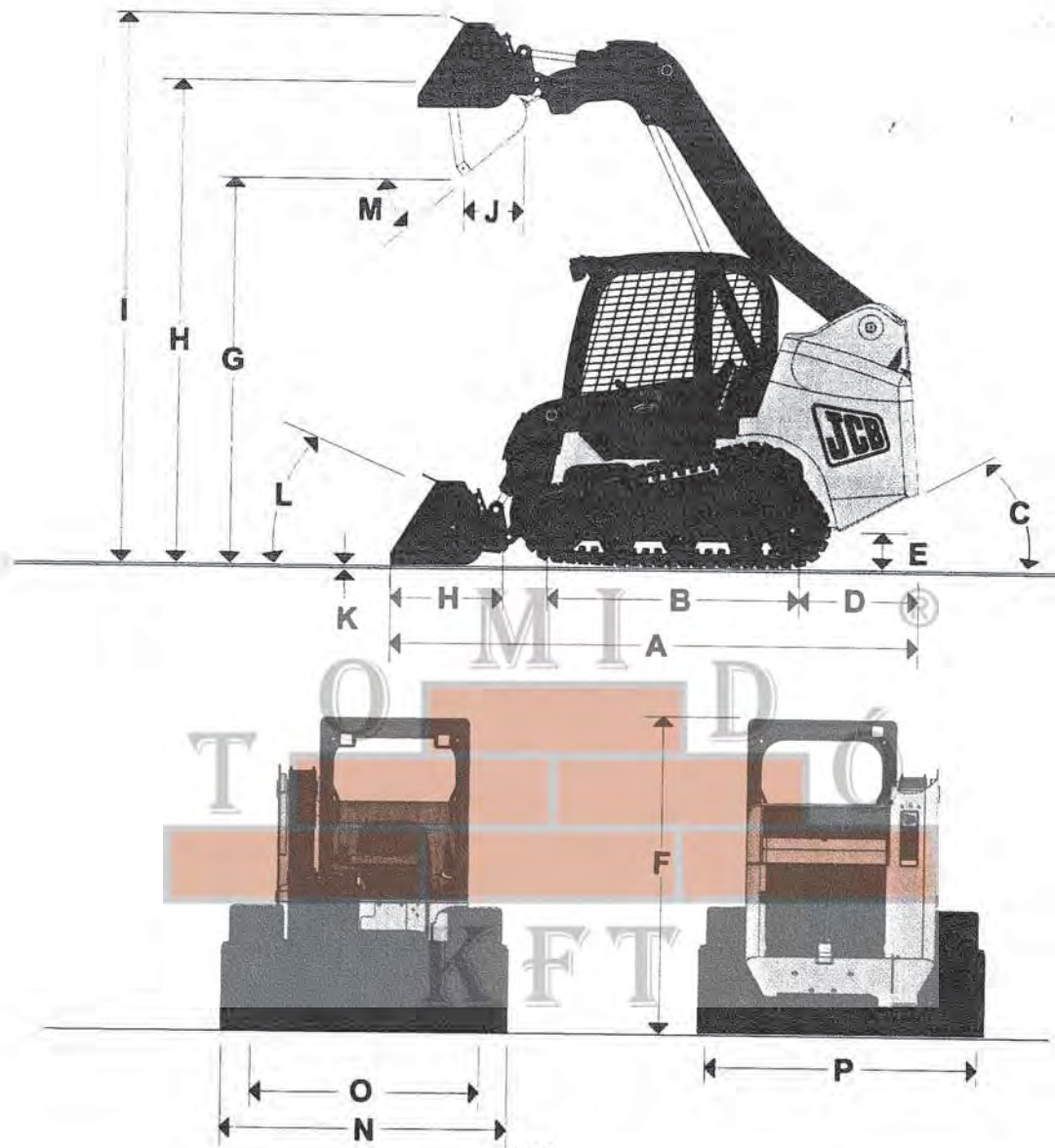
	Robot 160	Robot 170/180	
A	Teljes hossz	3270 mm	3270 mm
B	Tengelytáv	1030 mm	1030 mm
C	Hátsó terepszög	28°	28°
D	Teljes magasság	1930 mm	1940 mm
E	Üritési magasság	2160 mm	2290 mm
F	Emelési magasság	2650 mm	2780 mm
G	Magasság a kanálcapszegig, teljesen felemelve	169 mm	2780 mm
H	Magasság a kanálcapszeg kinyúlása (vízszintes kanálállás)	2800 mm	2930 mm
I	Max. kinyúlás teljes magasságnál	760 mm	760 mm
J	Kinyúlás teljes magasságnál, teljes ürítés	470 mm	470 mm
K	Ásási mélység (vízszintes kanálállás) távolsága	-15 mm	-15 mm
L	Kanálszög a talajszinten	30°	30°
M	Üritési szög	40°	40°
N	Rakodólapát szélessége (standard)	1430 mm	1580 mm/1730 mm
	Rakodólapát szélessége (opcionális)	1580 mm	1730 mm
O	Abroncsok külső széle közötti távolság (standard)	1370 mm	1520 mm/1600 mm
	Abroncsok külső széle közötti távolság (opció)	1520 mm	1520 mm
	Kitérésierő - Rakodólapát	14,1 kN	14,6 kN/14,7 kN
	Emelési kapacitás a teljes magasságra	630 SAE kg	630/820 SAE kg
	Maximális átfordulási terhelés	1260 SAE kg	1440/1640 SAE kg
	Rakodólapát úrtartalma - standard	0,29 m ³	0,36/0,45 m ³
	Raklapemelő villa névleges kapacitása (50%-os biztonsági tényező 400 mm távolságú tömegközéppont esetén)	495 kg	555/615 kg
	Raklapemelő emelési magassága	2700 mm	2830 mm



F-105.

Lánctalpas gépek

		Robot 180T
A	Teljes hossz	3345 mm
B	Lánctalp	1409 mm
C	Hátsó terepszög	28°
D	Hátsó túlnyúlás	754 mm
E	Hasmagasság	230 mm
F	Magasság	1933 mm
G	Üritési magasság	2237 mm
H	Magasság a kanálcapszegig, teljesen felemelve	2926 mm
I	Teljes működési magasság, teljesen felemelve	3818 mm
J	Kinyúlás teljes magasságon, teljes üritéssel	537 mm
K	Ásási mélység (vízszintes kanálállás) távolsága	-15 mm
L	Kanálszög a talajszinten	30°
M	Üritési szög	40°
N	Rakodólapát szélessége	1730 mm
O	Nyomtáv	1356 mm
P	Talpak külső széle közötti távolság	1676 mm
	Maximális átfordulási terhelés	2457 SAE kg
	Rakodólapát űrtartalma - standard	0,45 m ³
	Raklapemelő villa névleges kapacitása (35%-os biztonsági tényező 400 mm távolságú tömegközéppont esetén)	714 kg
	Raklapemelő emelési magassága	2830 mm



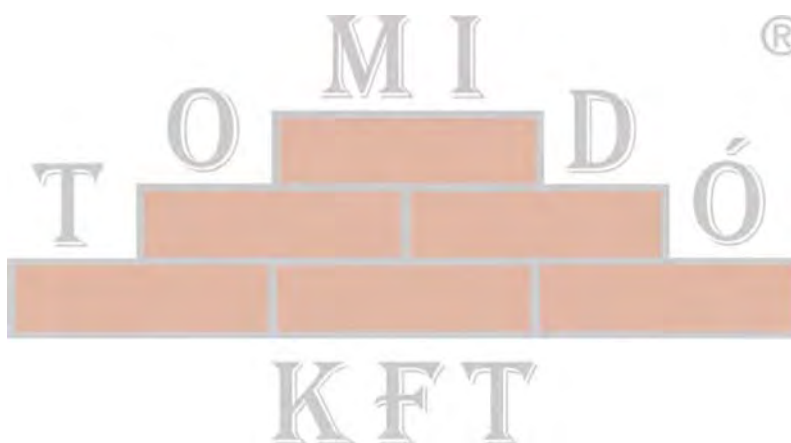
F-106.

Általános
T-4.

	160 Kerekes kg	170 Kerekes kg	180T Kerekes kg
SAE szerinti működési tömeg			
- Teljesen működőképes, gyorsfüggesztővel, standard rakodólapát, tele üzemanyagtartály, teljesen üvegezett fülke + 75 kg kezelő	2650	2715	2740

T-5.

	180 Lánctalpas kg
SAE szerinti működési tömeg	
- Teljesen működőképes, gyorsfüggesztővel, standard rakodólapát, tele üzemanyagtartály, teljesen üvegezett fülke + 75 kg kezelő	3680



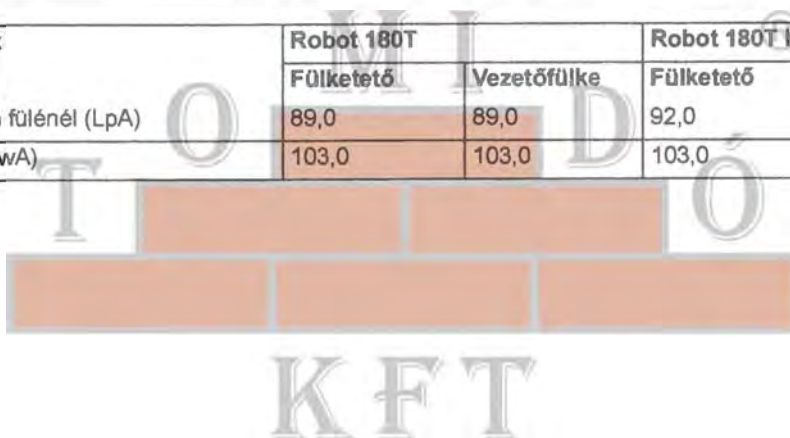
Zaj adatok

Zaj- kerekés gépek		Robot 160		Robot 160 HF	
		Fülketető	Vezetőfülke	Fülketető	Vezetőfülke
1	Zajsztint a kezelő fülénél (LpA)	89,0	89,3	91,0	91,0
2	Külső zajsztint (LwA)	101,0	101,0	101,0	101,0

Zaj- kerekés gépek		Robot 170		Robot 170 HF	
		Fülketető	Vezetőfülke	Fülketető	Vezetőfülke
1	Zajsztint a kezelő fülénél (LpA)	88,0	89,7	87,2	92,0
2	Külső zajsztint (LwA)	101,0	101,0	101,0	101,0

Zaj- kerekés gépek		Robot 180		Robot 180 HF	
		Fülketető	Vezetőfülke	Fülketető	Vezetőfülke
1	Zajsztint a kezelő fülénél (LpA)	88,0	89,7	87,2	92,0
2	Külső zajsztint (LwA)	101,0	101,0	101,0	101,0

Zaj- lánctalpas gépek		Robot 180T		Robot 180T HF	
		Fülketető	Vezetőfülke	Fülketető	Vezetőfülke
1	Zajsztint a kezelő fülénél (LpA)	89,0	89,0	92,0	92,0
2	Külső zajsztint (LwA)	103,0	103,0	103,0	103,0



Vibráció adatok

Bevezetés

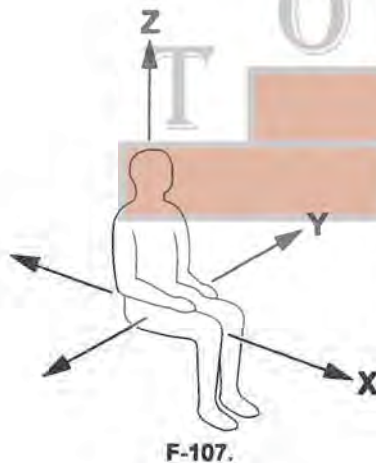
HU-TS-001

A 2002/44/EC európai direktíva betartása érdekében a következő oldal(ak)on feltüntettük e géptípus feladatspecifikus rezgés kibocsátási értékeit. Ezek felhasználhatók a rezgések okozta kockázatok felbecslésénél.

Egyéb, körülményspecifikus adat hiányában a rezgésértékeket az adott üzemi körülményeknek megfelelő standard munkaeszközök (kanál, lapát, villa stb.) felszerelt állapotában határozták meg.

A rezgésértékeket három, egymásra merőleges tengely irányában végzett mérésekből határozták meg (X, Y és Z). → F-107. (□ 153). A rezgés kibocsátás a legmagasabb súlyozott (rms) érték alapján kerül megadásra.

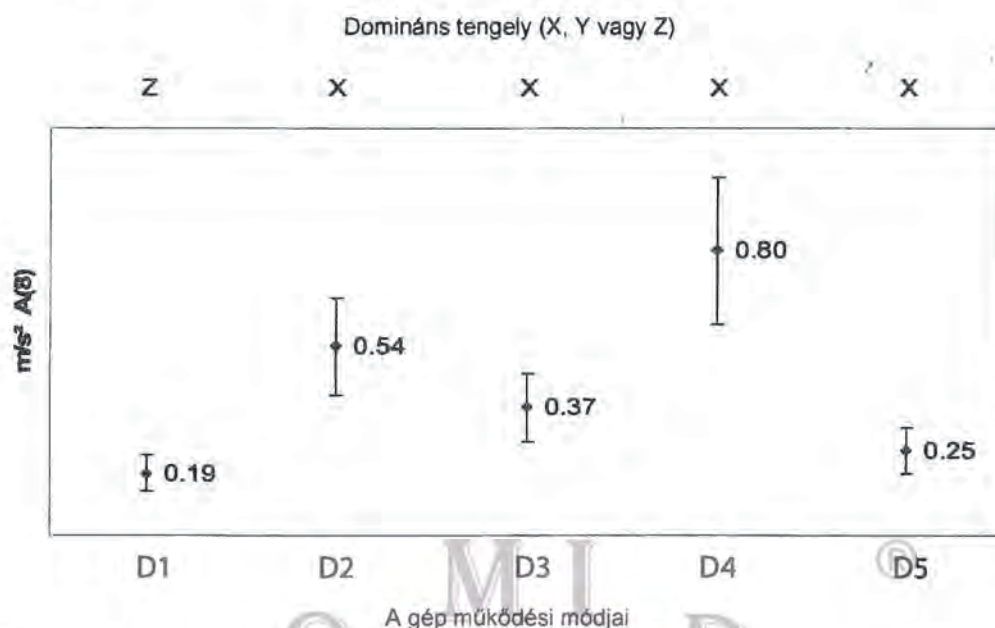
Megjegyzés: Az a tengely, ahol a legmagasabb súlyozott érték (rms) jelentkezik, a gép üzemi feladatainak rezgéstáblázatán feltüntetésre kerül, lásd **Domináns tengely (X, Y vagy Z)**.



A rezgésnek való kitettség csökkentése

A rezgésnek való kitettség az alábbiak szerint csökkenthető minimálisra:

- Az adott alkalmazáshoz legmegfelelőbb méretű és kapacitású gép, berendezés, illetve munkaeszközök megválasztása.
 - Megfelelő kialakítású, jól karbantartott és beállított ülés használata.
 - A gép megfelelő karbantartásának ellenőrzése, a hibák jelentése és javítása.
 - Sima, hirtelen mozdulatoktól mentes kormányzás, fékezés, gyorsítás, sebességváltás, munkaeszköz- és rakománymozgatás.
 - A gép sebességének és haladási útvonalának olyan megválasztása, hogy az út során a lehető legkevesebb rezgés lépjen fel.
 - A gép haladási útvonalának és munkaterületének jó állapotban tartása, nagyobb kövek, akadályok eltávolítása, árkok, gödrök betemetése.
- Az útvonaltervezés során a durva felszíni útszakaszok kerülése; ha ez nem lehetséges, akkor az ilyen szakaszokon különösen lassú haladás.
- Hosszabb távolságok egyenes (közepes) sebességgel történő megtétele.
 - Rossz üléspozíciók, például görnyedt, előre vagy oldalra hajló ülés helyzetek kerülése.

Robot 180T, 180T HF
T-6. Teljestest-rezgéskibocsátás a meghatározó üzemi körülmények között (a rendeltetésszerű használat szerint)


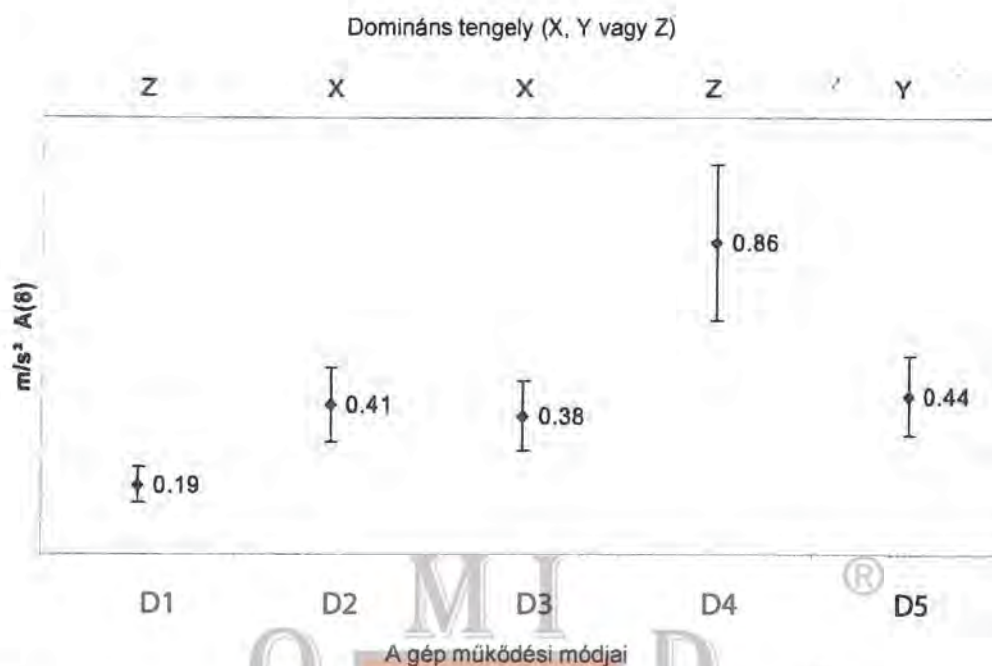
Az egész testre kiható rezgés kibocsátása az ISO 2631-1:1997 szabvány szerint került meghatározásra; értéke ennél a géptípusnál 0,37 m/s² 8 órás referencia időszakra [A(8)] számítva a SAE J1166-ban előírt vizsgálati ciklusban végzett mérés alapján".

A kéz-kar vibráció az ISO 5349-2 szabványban lefektetett dinamikus kísérleti feltételeknek megfelelően kerül meghatározásra: 2001 nem haladja meg a 2,5 m/s² értéket.

Megjegyzés: A hibaszórás a mérési bizonytalanság miatti rezgéskibocsátás ingadozásából keletkezik (50% az EN 12096:1997 alapján).

A gép működési módjai

- | | |
|-----------|------------------------------|
| D1 | Alacsony fordulátú alapjárat |
| D2 | Hajtás úton (Kátránymakadám) |
| D3 | Rakodási munkálatok (talaj) |
| D4 | Rakodási munkálatok (kő) |
| D5 | Haladás (aszfalton) |

Robot 160, 160 HF, 170, 170 HF, 180, 180 HF
T-7. Teljestest-rezgéskibocsátás a meghatározó üzemi körülmények között (a rendeltetésszerű használat szerint)


Az egész testre kiható rezgés kibocsátása az ISO 2631-1:1997 szabvány szerint került meghatározásra; értéke ennél a géptípusnál 0,86 m/s² 8 órás referencia időszakra [A(8)] számítva a SAE J1166-ban előírt vizsgálati ciklusban végzett mérés alapján".

A kéz-kar vibráció az ISO 5349-2 szabványban lefektetett dinamikus kísérleti feltételeknek megfelelően kerül meghatározásra: 2001 nem haladja meg a 2,5 m/s² értéket.

Megjegyzés: A hibasávokat a rezgéskibocsátás mérési bizonytalanságok miatti ingadozása okozza (50% az EN 12096:1997 szerint).

A gép működési módjai

- | | |
|-----------|------------------------------|
| D1 | Alacsony fordulatú alapjárat |
| D2 | Hajtás úton (Kátránymakadám) |
| D3 | Haladás (nehéz terepen) |
| D4 | Rakodási munkálatok (talaj) |
| D5 | Rakodási munkálatok (kő) |

Gumiabroncs-méreték és guminyomások
T-8.

Felfújható gumiabroncsok	Méret	Nyomás
Omega HD	12 x 16.5, 10 Réteg	3,5
Omega HD WT	12 x 16.5, 10 Réteg	3,5
Solideal	10 x 16.5, 12 Réteg	3,5
Solideal	33 15.5 x 16.5, 14 Réteg	4,0

T-9.

Nem felfújható gumiabroncsok (speciális keréktárcsán)	Méret
Airboss	8.25 x 15 és 12 x 16.5
Tömör (Solids)	8 x 16

