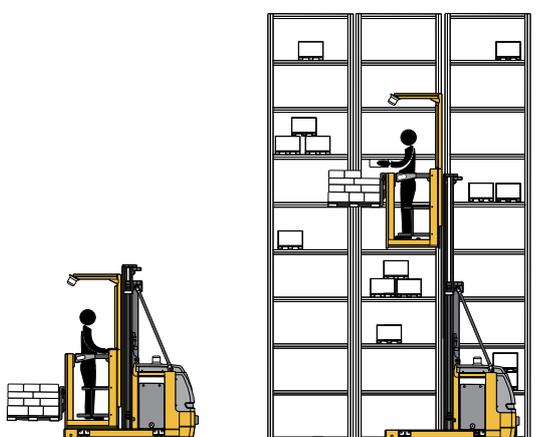


Le préparateur de commande vertical à niveau moyen, agile et efficace dans les voies libres ou guidées.



Les OMG 602 sont des préparateurs de commande verticaux à niveau moyen, agiles et efficaces dans les voies libres ou guidées. Leur plateau est relevable et les fourches sont à levage initial, grâce auxquels l'opérateur, tout en ayant un accès direct aux fourches, reste protégé à l'intérieur de la cabine de travail. Ces préparateurs de commande permettent des activités de picking commodés, sécurisées et efficaces. Les modèles 602 permettent des activités de picking jusqu'au troisième niveau de prélèvement, en assurant des opérations de préparation jusqu'à 4500 mm de hauteur picking.

Le moteur traction de 2.6 kW, le moteur levage de 3 kW et le contrôle électronique assurent maniabilité et puissance, en fournissant la force nécessaire pour n'importe quel type d'application, même la plus intensive.

Poste de conduite

La cabine spacieuse est réalisée pour des opérations en position debout et ses dimensions sont pensées pour faciliter tous les mouvements typiques de l'opérateur. Tous les contrôles sont intégrés dans un mono-joystick multifonction et ergonomique, actionnable avec la main droite, tandis que l'on conduit avec la main gauche. L'ouverture des portes latérales comprend aussi l'ouverture vers le haut des protections des pieds, en permettant ainsi un accès et une descente, sans aucun obstacle. Les lumières de courtoisie dans la cabine, de série, facilitent la lecture des bons de prélèvement même dans des couloirs peu éclairés.

Mât de levage

Mâts à deux étages construits avec des profils étirés à froid pour garantir la résistance à la torsion et à la flexion. Les cylindres de levage sont extérieurs

au profil du mât et les chaînes sont dans une position protégée, afin de fournir un champ visuel parfait et la sécurité de manœuvre.

Circuit hydraulique

Moteur de levage puissant et silencieux géré par un contrôle électronique en mesure de régler le nombre de tours de la pompe, et en mettant toujours à disposition la bonne quantité d'huile. Toutes les fonctions hydrauliques sont commandées par des électrovannes proportionnelles qui permettent à l'opérateur de gérer de façon précise et sécurisée la manutention de la charge. La descente et le levage cabine sont contrôlés afin de garantir un mouvement linéaire et sans à-coups, améliorant ainsi le confort des opérations.

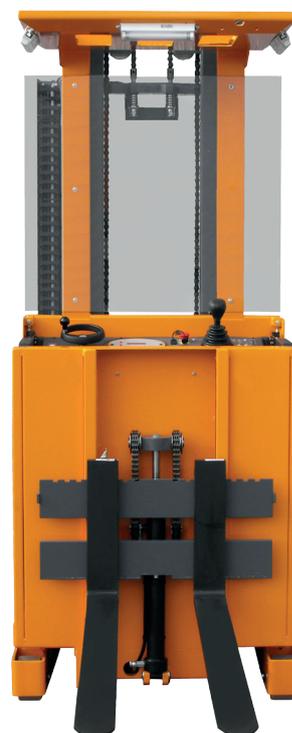
Levage supplémentaire des fourches

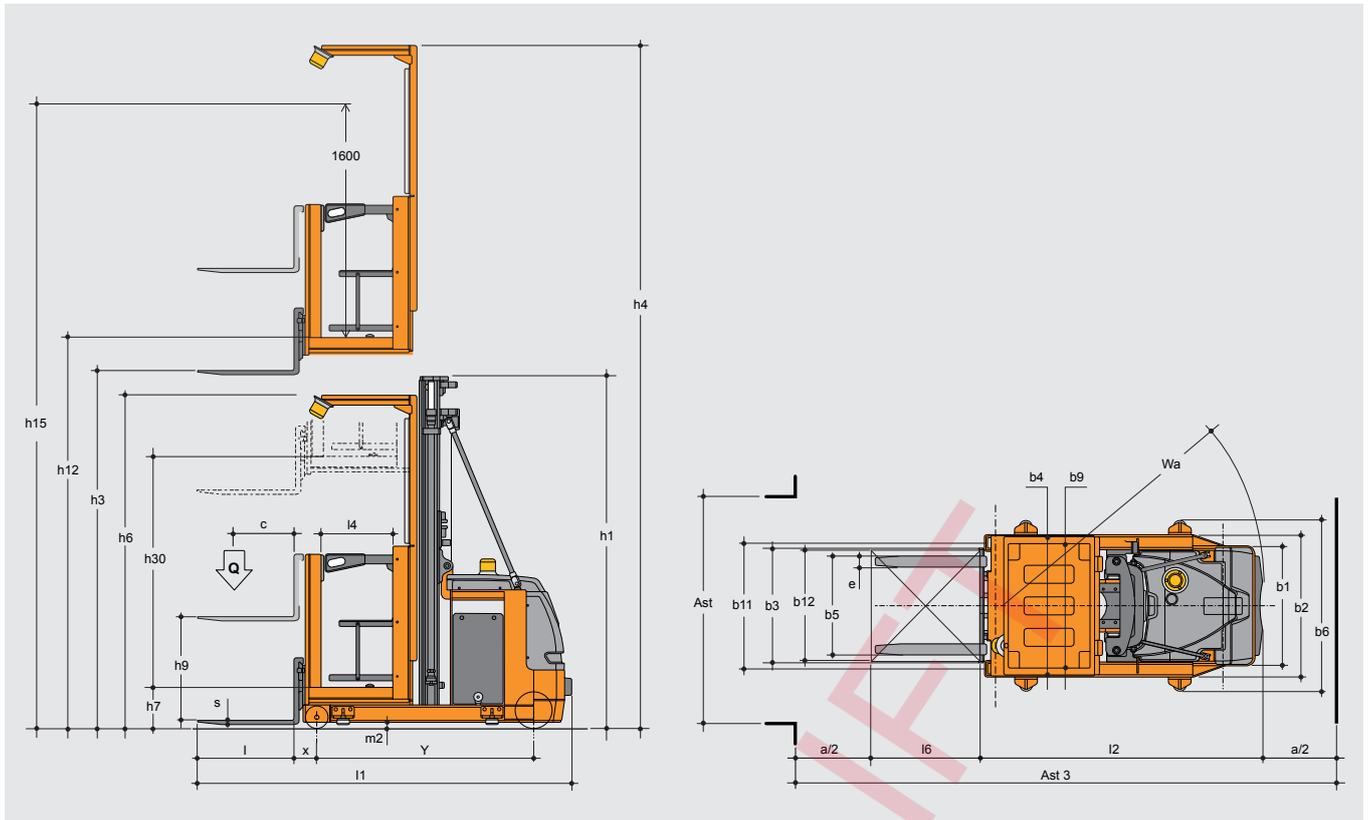
Le petit mât de levage des fourches intégré de série dans la canive, est commandé par des boutons orientés vers le chargement, et il est géré par un moteur hydraulique spécifique. Ainsi l'unité de chargement peut toujours être placée à une hauteur de travail optimale en limitant la fatigue de l'opérateur. L'utilisation de fourches en porte-à-faux permet la prise en longueur comme en largeur de palettes et de conteneurs directement du sol.



Système de conduite côté fourches (en option)

Les contrôles de conduite sont placés face au chargement





Mâts standards

Dénomination		Hauteur mât baissé	Hauteur plateforme élevée	Hauteur picking	Course de levage des fourches	Hauteur mât extrait
		h ₁	h ₁₂	h ₁₅	h ₃	h ₄
Duplex	mm	2 320	2 900	4 500	2 620	4 910

Accessoires et exécutions spéciales

direction assistée à commande électrique	phares pour prélèvement	■
indicateur de position roue directrice	marche en diagonale	■
exécution extraction latérale batterie	dispositif d'arrêt de levage sur le toit	■
rouleau d'extraction de la batterie simple et double à roues	contrôle électronique de vitesse	■
rouleaux latéraux de guidage	frein électromagnétique de stationnement	■
capacité de charge 1 000 kg centre de gravité 400 mm	voltmètre-compteur d'heures, blocage automatique si batterie déchargée à 80%	■
conduite et commandes côté fourches	système de freinage électronique	■
lumières de courtoisie dans la cabine	petit clavier d'accès avec code pin	■

standard ■ en option ■

Caractéristiques	1.1	Fabricant			OMG S.r.l. a Socio unico
	1.2	Modèle			602
	1.3	Alimentation			électrique
	1.4	Position de l'opérateur			de commande
	1.6	Capacité de charge	Q	t	1.0
	1.6	Centre de gravité de la charge	c	mm	400
	1.8	Distance de la charge	x	mm	140
	1.9	Empattement roues	y	mm	1 490
	Poids	2.1	Poids propre y compris la batterie (v. ligne 6.5)		
2.2		Poids sur l'axe avec charge ant. / post.			kg 780 / 2 490
2.3		Poids sur l'axe sans charge ant. / post.			kg 1 250 / 940
Roues Châssis	3.1	Bande de roulement			polyuréthane
	3.2	Dimensions des roues avant			mm 256
	3.3	Dimensions des roues arrière			mm 150
	3.5	Nombre de roues avant / arrière (x = traction)			n° 1x / 2
	3.6	Largeur avant	b10	mm	840
	3.7	Largeur arrière	b11	mm	/
	Dimensions base	4.2	Hauteur mât baissé	h1	mm
4.4		Course de levage des fourches	h3	mm	2 620
4.5		Hauteur mât extrait	h4	mm	4 910
4.7		Hauteur bord supérieur du toit de protection (cabine)	h6	mm	2 280
4.8		Hauteur du siège / Hauteur de la plate-forme	h7	mm	280
4.11		Levage supplémentaire	h9	mm	790
04:14		Hauteur plate-forme élevée	h12	mm	2 900
4.16		Longueur plate-forme	l3	mm	
4.19		Longueur totale	l1	mm	2 610
4.20		Longueur en incluant le talon des fourches	l2	mm	1 820
4.21		Largeur totale	b1/b2	mm	800 / 950
4.22		Dimensions des fourches	s/e/l	mm	30 / 100 / 790
4.24		Largeur de la plaque porte-fourches	b3	mm	750 - Fem 2A
4.25		Écartement extérieur des fourches	b5	mm	750
4.26		Écartement intérieur des rayons/surface de charge	b4	mm	835
4.27		Écartement extérieur des rouleaux de guidage	b6	mm	variable
4.31		Dégagement sous le mât	m1	mm	
4.32		Dégagement à mi-longueur	m2	mm	40
4.33		Largeur voie de travail avec palette 800 x 1200 dans le sens de la largeur	Ast3	mm	2 820
4.34		Largeur voie de travail avec palette 800 x 1200 dans le sens de la longueur	Ast	mm	1 150
4.35		Rayon de braquage	Wa	mm	1 750
4.40		Hauteur picking (h12 + 1600)	h15	mm	4 500
4.42		Largeur palette	b12	mm	1 200
4.43		Longueur palette	l6	mm	800
4.44		Largeur du poste opérateur	b9	mm	
4.45		Hauteur du poste opérateur	h30	mm	
4.46		Largeur de la cabine	l4	mm	
		Longueur / hauteur / largeur de la plate-forme		mm	
Performances	5.1	Vitesse de déplacement avec / sans charge			km/h 8.0 / 8.2
	5.2	Vitesse de levage avec / sans charge			m/s 00:19 / 00:23
	5.3	Vitesse de descente avec / sans charge			m/s 00:33 / 00:25
	5.10	Frein de service			inversion
	5.11	Frein de stationnement			Électromagnétique
	Moteurs électriques	6.1	Moteur de translation, performance avec S2 60 min		
6.2		Moteur de levage, performance avec S3 15%			kW 4
		Moteur de levage, puissance S3 5%			kW
6.3		Batterie conforme DIN 43531 / 35 / 36 A, B, C, non			DIN
6.4		Voltage, capacité nominale de la batterie K5	V/Ah	24 / 460 - 500*	
6.5		Poids batterie	kg	360	
Divers	8.1	Type d'installation électronique			DC
	8.4	Seuil sonore selon EN 12 053, oreille de l'opérateur	dB(A)	< 70	
	8.6	Direction			électrique
					* en option

Fiche technique avec les données relevées selon VDI 2198 et du chariot en configuration standard. Pour les autres types de roues, de mâts et d'accessoires, les valeurs peuvent changer. Les données et les illustrations sont fournies à titre purement indicatif et sans engagement, OMG S.r.l. a Socio unico se réserve le droit d'apporter des modifications sans préavis.