

## GS EVO 25 1220x525



### GS EVO

GS EVO to najlepszy wybór dla ręcznych wózków paletowych, zaprojektowany do intensywnego użytkowania z maksymalną łatwością obsługi i doskonałą ergonomią. Dostępny w szerokiej gamie opcji, jest odpowiednim narzędziem dla klienta, który szuka produktu dostosowanego do jego zastosowania lub po prostu doskonałego profesjonalnego narzędzia.



### ZESPÓŁ HYDRAULICZNY

Pompa GS EVO została zaprojektowana z niezwykłą dbałością o szczegóły, aby uzyskać doskonałe właściwości i cechy, takie jak:

- **Konstrukcja monolityczna:** Odporna i niezawodna jednoczęściowa żeliwna obudowa chroni wszystkie komponenty, zapobiegając przypadkowym uszkodzeniom. Obudowa pompy jest obrabiana na maszynach CNC w celu uzyskania wysokiej tolerancji i dokładności.
- **Chromowane tłoczysko i uszczelka oleju:** aby uniknąć rdzy i zapobiec wyciekom oleju podczas użytkowania.
- **Zawór maksymalnego ciśnienia:** urządzenie zabezpieczające, które chroni wózek przed przeciążeniem.
- **PROPORCJONALNY ZAWÓR OBNIŻAJĄCY:** Prędkość opuszczania może być proporcjonalnie kontrolowana w zależności od położenia dźwigni na dyszlu. Idealne narzędzie do przenoszenia delikatnych i kruchych ładunków, takich jak kryształy, szkło i ceramika.



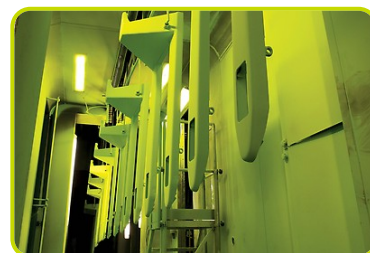
## KONFIGURACJA STANDARDOWA

- Gumowe koła sterujące
- Rolki poli
- **Rolki wejściowe/wyjściowe.** Dodatkowe rolki umożliwiające łatwiejsze wejście i szybsze wyjście z zamkniętej palety, zmniejszające wpływ na główne rolki i gwarantujące dłuższą żywotność.
- **3D Superior Ergonomic shape ster.** Ten dyszel ma specjalną konstrukcję 3D, z ulepszoną ergonomią. W porównaniu do konwencjonalnego dyszla, ten kształt pozwala operatorowi na zajęcie dobrej pozycji podczas pchania ładunków z maksymalną wydajnością bez zmęczenia. Jest to możliwe dzięki dwóm dużym powierzchniom chwytającym, specjalnie zaprojektowanym tak, aby mieć prawidłową pozycję podczas obsługi wózka.



## LAKIEROWANIE

Podstawa jest malowana odpornym na obciążenia dynamiczne lakierem epoksydowym w temp. 250°C. Daje to wysoką jakość końcową i decyduje o wspaniałej odporności podczas codziennego użytkowania i zabezpiecza przed wpływem warunków atmosferycznych.



## ŁATWY MONTAŻ

Łatwy w montażu dyszel z szybkim systemem mocowania. Solidne połączenie dyszla z dwoma w pełni spawanymi złączami, które zapewniają doskonałą wytrzymałość w najtrudniejszych zastosowaniach..



## KONFIGURACJA OPCJIONALNA

- **Wszystkie rodzaje kół sterujących i rolek** (nylon/poliester, aluminium/poliester, nylon)
- **Quicklift.** Idealne narzędzie do szybkiego podnoszenia ładunków. Oszczędność czasu i poprawa wydajności dzięki specjalnie zaprojektowanej pompie hydraulicznej. Zaledwie dwie pompy podniosą ładunki o wadze poniżej 120 kg z ziemi, a trzy pompy w przypadku ładunków o wadze powyżej 120 kg. W porównaniu do 5 pomp przy użyciu standardowego wózka paletowego ręcznego
- **Pokryty dyszel.** Miękką gumową powłoką zapewnia operatorowi komfort i pomaga zredukować wibracje, umożliwiając wygodniejszy i pewniejszy chwyt.
- **Hamulec sterowany ręcznie** . Wykonany za pomocą hamulca bębnowego na każdej kierownicy, sterowany za pomocą dedykowanej dźwigni na sterze, dostępny z gumowymi i poliestrowymi kierownicami. Zapewnia, że maszyna nie porusza się podczas parkowania.



**KOMPLEKSOWA GAMA ROZWIĄZAŃ (patrz dedykowana karta produktu GS EVO)**

- **Udźwig.** Wersja 3 tonowa ze wzmocnioną konstrukcją dla dowolnego rozmiaru wideł
- **Cichy.** Certyfikowana cicha wersja zaprojektowana w celu znacznego zmniejszenia emisji hałasu nawet na gorszych powierzchniach. Ta opcja jest odpowiednia do użytku w obszarach mieszkalnych, dostawach i supermarketach.
- **Niski profil.** Wymagane, gdy paleta ma ograniczony dostęp ze względu na wysokość. GS EVO może być dostępny w wersji niskoprofilowej o wysokości zaledwie 55 mm od podłoża.
- **Ocynkowany/ze stali nierdzewnej.** Idealne narzędzie do przenoszenia ładunków w wilgotnych warunkach. Nadaje się do środowisk, w których egzekwowane są wysokie standardy higieniczne, takich jak przemysł chemiczny, farmaceutyczny lub spożywczy.



## Opis

|                                 |               |    |      |
|---------------------------------|---------------|----|------|
| 1.1 Producent                   | PR INDUSTRIAL |    |      |
| 1.3 Napęd                       | Ręczne        |    |      |
| 1.4 Typ operatora               | Pieszy        |    |      |
| 1.5 Ładowność                   | Q             | kg | 2500 |
| 1.6 Odległość środka ciężkości  | c             | mm | 610  |
| 1.8 Nacisk na oś do końca wideł | x             | mm | 1002 |
| 1.9 Rozstaw osi                 | y             | mm | 1262 |

## Waga

|                                       |    |      |
|---------------------------------------|----|------|
| 2.1 Waga serwisowa                    | kg | 65   |
| 2.2 Nacisk na tylną oś z ładunkiem    | kg | 1745 |
| 2.2 Nacisk na przednią oś z ładunkiem | kg | 820  |
| 2.3 Nacisk na tylną oś bez ładunku    | kg | 22   |
| 2.3 Nacisk na przednią oś bez ładunku | kg | 43   |

## Opony/rama

|  |        |     |  |
|--|--------|-----|--|
| 3.1 Koła sterujące                                   | GUMA   |     |  |
| 3.1 Rolki nośne                                      | POLY   |     |  |
| 3.2 Rozmiar kół napędowych - Średnica                | mm     | 200 |  |
| 3.2 Rozmiar kół napędowych - Szerokość               | mm     | 45  |  |
| 3.3 Rozmiar rolek - Średnica                         | mm     | 82  |  |
| 3.3 Rozmiar rolek - Szerokość                        | mm     | 60  |  |
| 3.5 rozmiar kół: koła tylne - ilość (X-napędzane)    | nr     | 4   |  |
| 3.5 rozmiar kół: koła przednie - ilość (X-napędzane) | nr     | 2   |  |
| 3.6 Ślad, przód                                      | b10 mm | 155 |  |
| 3.7 Ślad, tył  | b11 mm | 375 |  |

## Wymiary

|  |          |      |
|--|----------|------|
| 4.4 Wysokość podnoszenia                     | h3 mm    | 115  |
| 4.9 Wysokość dyszla w pozycji pracy maks     | h14 mm   | 1185 |
| 4.9 Wysokość dyszla w położeniu do jazdy min | h14 mm   | 710  |
| 4.15 Wysokość, opuszczony                    | h13 mm   | 85   |
| 4.19 Całkowita długość                       | l1 mm    | 1620 |
| 4.20 Długość do podstawy wideł               | l2 mm    | 400  |
| 4.21 Całkowita szerokość                     | b1/b2 mm | 525  |
| 4.22 Wymiary wideł - grubość                 | s mm     | 55   |
| 4.22 Wymiary wideł - Szerokość               | e mm     | 150  |
| 4.22 Wymiary wideł - Długość                 | l mm     | 1220 |
| 4.25 Odległość pomiędzy widłami              | b5 mm    | 525  |
| 4.32 Prześwit od ziemi, środek rozstawu osi  | m2 mm    | 30   |
| 4.34 Szerokość korytarza roboczego           | Ast mm   | 2093 |
| 4.35 Promień skrętu                          | Wa mm    | 1437 |

## Osiągi

|                                      |         |      |
|--------------------------------------|---------|------|
| 5.2 Prędkość podnoszenia z ładunkiem | strokes | 12   |
| 5.2 Prędkość podnoszenia bez ładunku | strokes | 12   |
| 5.3 Prędkość opuszczania z ładunkiem | m/s     | 0.06 |
| 5.3 Prędkość opuszczania bez ładunku | m/s     | 0.02 |

