



Merlo ROTO R40.18EE

## Характеристики

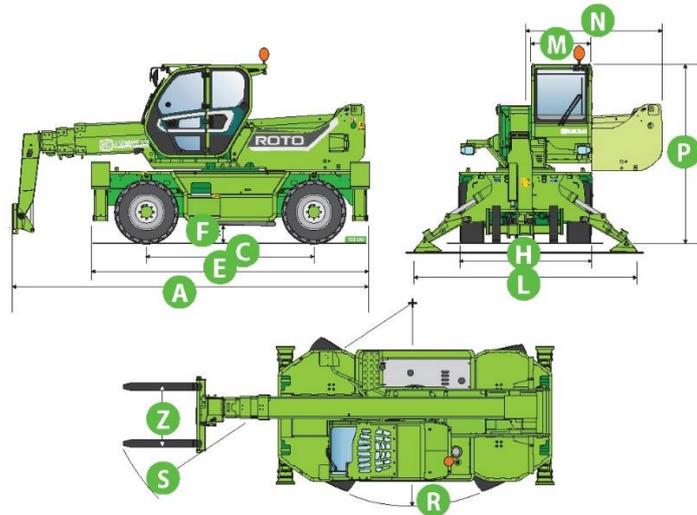
- 4 т. грузоподъемность (на опорах)
- 4 т. грузоподъемность (без опор)
- 17,7 м. высота подъема стрелы (на опорах)
- 17,6 м. высота подъема стрелы (без опор)

модель	R40.18EE
Масса с вилами (кг)	13500
Макс. грузоподъемность (кг)	4000 (на опорах) или 4000 (на колесах)
Макс. высота подъема (м)	17,7 (на опорах) или 17,6 (на колесах)
Макс. вылет (м)	13,2
Высота подъема при макс. грузе (м)	10,1 (на опорах) или 8,8 (фронтально на колесах)
Вылет при макс. грузе (м)	5,5 (на опорах) или 4,8 (фронтально на колесах)
Грузоподъемность на макс. высоте (кг)	2500 (на опорах) или 1000 (фронтально на колесах)
Грузоподъемность на макс. вылете (кг)	700 (на опорах) или 400 (фронтально на колесах)
<b>ДВИГАТЕЛЬ</b>	Deutz TCD 3.6 L 4
Экологический стандарт	Евро 3
Объем	3,6 л
Мощность (л.с.)	80/107
Макс. скорость (км/час)	25
Объем топливного бака	140 л
<b>РАБОЧАЯ ГИДРАВЛИКА</b>	
<b>ГИДРОПНЕВМОПОДВЕСКА ШАССИ</b>	нет
<b>ГИДРОСТАТИЧЕСКАЯ ТРАНСМИССИЯ</b>	с гидроуправлением
Тип насоса (раб. давление)	Аксиально плунжерный (250 бар)
Производительность	103,5 л/мин
<b>ТРАНСМИССИЯ</b>	двухступенчатая гидроуправляемая с реверсированием на ходу
<b>РУЛЕВОЕ УПРАВЛЕНИЕ</b>	Передними колесами, колея в колею, крабовый ход
<b>КОЛЕСНАЯ ФОРМУЛА РАБОЧАЯ ТОРМОЗНАЯ СИСТЕМА</b>	постоянно включенный полный привод Сухая дисковая независимая на каждое колесо
<b>БЕЗОПАСНОСТЬ</b>	
Пассивная система	Кабина соотв. Стандарту FOPS 2-го уровня
Активная система	Динамический контроль опасности опрокидывания со световой и звуковой сигнализацией и блокировкой опасных движений
<b>КОЛЕСА</b>	400/70-20"
<b>СТАНДАРТНОЕ ОБОРУДОВАНИЕ</b>	
Паллетные вилы Д= 1,2 м	-
Предпусковой подогрев	-
Подготовка для работы с платформой	-
Подготовка для работы на радиоуправлении	-

ГАБАРИТЫ	
Длина	6280
Ширина	2240
Высота	2980

## Габариты

ROTO 40.18EE	
A (mm)	6280
C (mm)	2860
E (mm)	4750
F (mm)	290
H (mm)	2240
L (mm)	3750
M (mm)	1010
N (mm)	2300
P (mm)	2980
R (mm)	4000
S (mm)	5930
Z (mm)	850



## Диаграмма грузоподъемности

