

# XOP 07<sup>ac</sup>

## Fiche technique



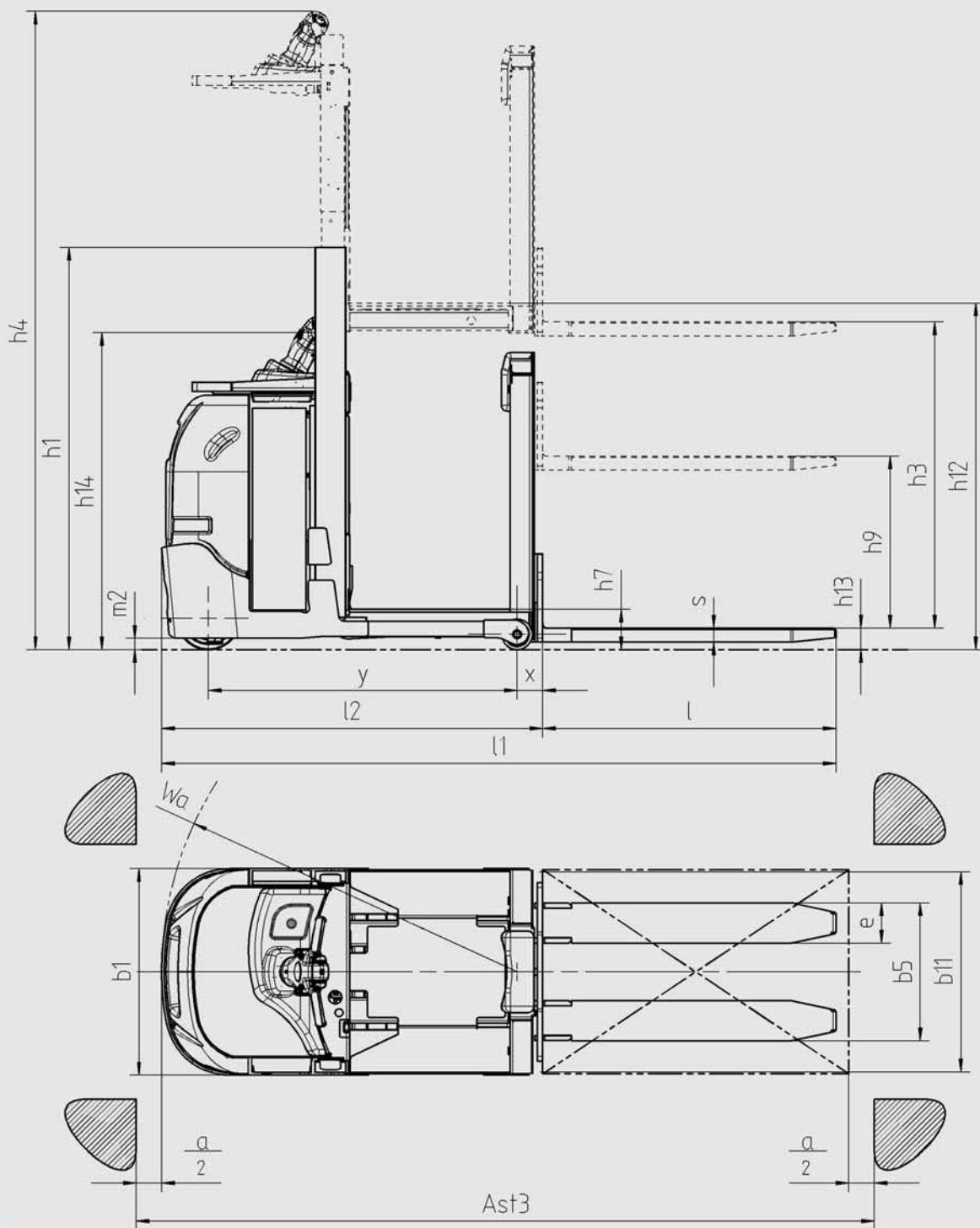
# XOP 07<sup>ac</sup> Fiche technique

VDI 2198

Caractéristiques	1.1	Constructeur		OM	OM	OM
	1.2	Modèle		Xop 07 <sup>ac</sup> (cabine avec fourches fixes)	Xop 07 <sup>ac</sup> (cabine mlp avec fourches fixes)	Xop 07 <sup>ac</sup> (cabine mlp avec fourches mobiles)
	1.3	Propulsion : élect., diesel, essence, gaz, secteur			Electrique	
	1.4	Conduite : timon, accompagnant, cond. debout, cond. assis, prép. de commandes.			Timon	
	1.5	Capacité de charge / Charge	Q (t)		0,7	
	1.6	Centre de gravité	c (mm)		600	
	1.8	Distance de la charge	x (mm)	105	100	140
	1.9	Ecartement des essieux	y (mm)		1210	
Poids	2.1	Poids à vide (sans batterie)	kg	807	910	945
	2.2	Charge par essieu avec charge av./arr.	kg	459 / 1524 <sup>(1) (2)</sup>	451 / 1636 <sup>(1) (2)</sup>	416 / 1704 <sup>(1) (2)</sup>
	2.3	Charge par essieu sans charge (av./arr.)	kg	863 / 420 <sup>(1) (2)</sup>	855 / 532 <sup>(1) (2)</sup>	846 / 574 <sup>(1) (2)</sup>
Roues et bandages	3.1	Bandage : roue pleine, super-élastique, pneumatique, polyuréthane			polyuréthane	
	3.2	Dimensions des roues avant	mm		250x80	
	3.3	Dimensions des roues arrière	mm		120x50	
	3.5	Roues : nombre de roues avant/arrière (x=motrice)			1x / 4	
	3.6	Largeur de la voie avant	b10(mm)		-	
	3.7	Largeur de la voie arrière	b11(mm)		780	
Dimensions et encombrement	4.2	Hauteur mât abaissé	h1 (mm)		1577	
	4.4	Levée	h3 (mm)		1040	
	4.5	Hauteur extrémité supérieure du guidon avec plate-forme élevée	h4 (mm)		2343	
	4.8	Hauteur plate-forme	h7 (mm)		160	
	4.9	Hauteur timon en position de marche	h14(mm)		1245	
	4.10	Levée libre totale	h9 (mm)	/	674	712
	4.14	Hauteur plate-forme élevée	h12(mm)		1200	
	4.15	Hauteur fourches abaissées	h13(mm)	85	85	45
	4.19	Longueur totale	l1 (mm)	2648	2643	2683
	4.20	Longueur jusqu'à la face avant des fourches	l2 (mm)	1498	1493	1533
	4.21	Largeur hors tout	b1 (mm)		810	
	4.22	Dimensions des fourches	s/e/l (mm)	50 x 160 x 1150	55 x 160 x 1150	35 x 100 x 1150
	4.25	Ecartement extérieur des fourches	b5 (mm)	540	540	300 - 680
	4.32	Garde au sol sous le mât de levage	m2 (mm)		45	
	4.34	Largeur d'allée avec palette 800x1200 longitudinale	Ast3 (mm)	2899	2894	2934
	4.35	Rayon d'inclinaison	Wa (mm)		1395	
Performances	5.1	Vitesse de déplacement (avec/sans charge)	km/h		8,5 / 8,5	
	5.2	Vitesse de levée (avec/sans charge)	m/s		0,18 / 0,26	
	5.3	Vitesse de descente (avec/sans charge)	m/s		0,24 / 0,24	
	5.7	Rampe KB30 min (avec/sans charge)	%			
	5.8	Rampe maximum avec/sans charge	%			
	5.9	Temps d'accélération avec/sans charge	s		/	
	5.10	Frein d'exercice			Electrique	
Moteur	6.1	Moteur de traction, prestation KB 60 min.	kW		3	
	6.2	Moteur de levée, prestation 15% ED	kW		2,2	
	6.3	Batterie selon DIN 43531/35/36 A, B, C			éléments DIN	
	6.4	Tension de batterie / capacité nominale	V / Ah		24 / 420 - 480	
	6.5	Poids de la batterie (+-5%)	kg		389 / 410	
	6.6	Consommation d'énergie selon cycle VDI	kWh/h		/	
Autres	8.1	Commande de vitesse			Electronique	
	8.4	Niveau sonore à l'oreille du cariste	dB (A)		<70	

Les valeurs indiquées sont fournies à titre indicatif, ne sont pas obligatoires et se réfèrent aux équipements standard.

(1) Y compris l'opérateur  
(2) Avec batterie de 480 Ah



## XOP 07<sup>ac</sup>

# Préparateur de commandes vertical à petite levée



Le nouveau **châssis** a été conçu en utilisant la méthode de calcul par éléments finis (FEM). La structure du XOP 07<sup>ac</sup> présente 3 points d'appui fixes. La roue motrice est en position centrale. L'entraxe entre la roue motrice et la roue de chargement du chariot est limité, ce qui permet de déplacer facilement le chariot même dans les endroits les plus étroits et sur des terrains à forte dénivellation, sans que le sol interfère.

Tous les capots ont été réalisés en polyéthylène haute densité (PEHD), un matériel élastique et résistant aux chocs. Ce même matériel a été utilisé pour le couvercle du logement de la batterie et pour le poste de conduite, où plusieurs espaces ont été créés pour le rangement des objets et des documents.

Le chariot est disponible avec logement batterie de 24 V jusqu'à 480 Ah.

Les batteries peuvent être composées uniquement d'éléments conformes à la norme DIN EN 60254-2. La capacité du chariot XOP 07<sup>ac</sup> est de 700 kg avec centre de gravité à 600 mm. La cabine du chariot est disponible avec fourches fixes ou avec montant pour la mise à niveau des fourches.

Le **poste de conduite** est très ergonomique et est caractérisé par une structure qui inclut le tableau des instruments, le guidon de commande et le couvercle du logement de la batterie. La plate-forme est équipée d'un espace de piétement antidérapant en caoutchouc souple et lorsqu'elle n'est pas levée, elle est positionnée à 160 mm du sol seulement. L'élévation maximum du sol de la plate-forme est de 1200 mm.



Le **moteur** de traction a une puissance nominale de 3 kW. L'utilisation de la technologie triphasée assure les trois avantages suivants :

- Bruit de rotation réduit
- Récupération de l'énergie avec réduction de la consommation Aucun type d'entretien requis.

Monté sur la partie fixe du réducteur de traction, le moteur reste immobile lors du braquage.

Par conséquent, les câblages électriques sur le moteur ne bougent pas et le chariot est beaucoup plus fiable.

Le moteur de la pompe a une puissance nominale de 2,2 kW.

Le chariot XOP 07<sup>ac</sup> est équipé d'une direction électrique de série et d'un système de conduite très innovant (EasyDrive) : un guidon où toutes les commandes sont à portée... de doigt. Le moteur de la direction est du type série à double enroulement avec puissance nominale de 0,6 kW.

Le chariot XOP 07<sup>ac</sup> est équipé de trois systèmes de freinage :

- Frein de service lorsqu'on relâche la commande
- Frein d'inversion de marche
- Frein de stationnement et de secours

Grâce à ce système de freinage complet, le chariot est extrêmement sûr.

Le chariot est équipé d'une nouvelle installation électronique qui fait appel à la technologie MOSFET et permet de contrôler le moteur de traction. Ce dispositif a la fonction d'un inverseur et transforme la tension de la batterie dans un système de tensions triphasées pour la gestion du moteur. Le moteur de la direction est géré par une carte électronique spécifique faisant appel à la technologie MOSFET. Toute communication se fait par le système CAN Bus et par l'emploi des mêmes connecteurs utilisés d'habitude dans les voitures, pour une plus grande fiabilité.

Les caractéristiques techniques indiquées sont fournies à titre indicatif.  
OM Carrelli Elevatori se réserve le droit de les modifier sans aucun préavis.



OM Carrelli Elevatori S.p.A.  
Viale A. De Gasperi, 7  
I-20020 Lainate (MI)  
Tel.: +39(02)937 65-1  
Fax: +39(02)937 65-450  
[www.om-mh.com](http://www.om-mh.com)