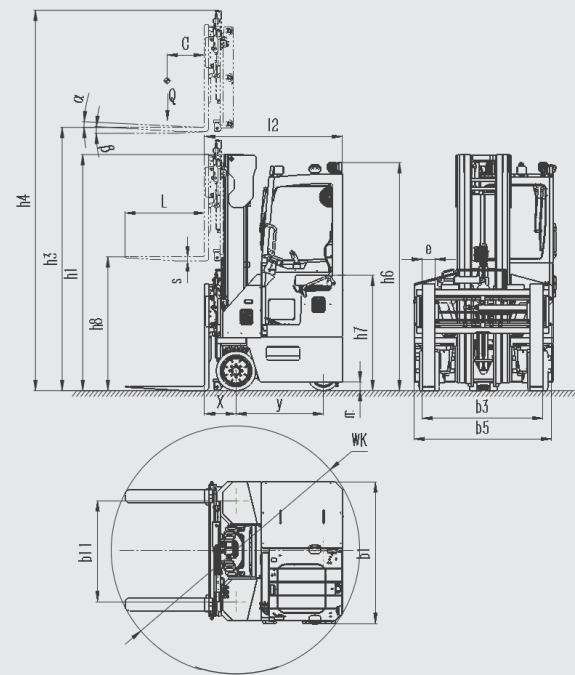
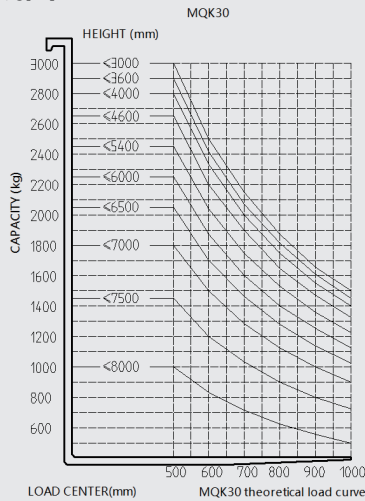


特性		
1.1	制造厂商	MiMA
1.2	型号	MQK30
1.3	动力类型	蓄电池
1.4	驾驶方式	坐驾式
1.5	额定载荷	Q(kg) 3000
1.6	载荷中心距	C(mm) 500
1.7	前悬距	x(mm) 367
1.8	轴距	y(mm) 1015
重量		
2.1	整车重量(含电池)	kg 7900
车轮		
3.1	轮胎类型,驱动侧/承重侧	实芯橡胶胎
3.2	轮胎尺寸,承重侧	in/mm 15×6-11.25/φ381×152
3.3	轮胎尺寸,驱动侧	in/mm 18×9-12.125/φ457×229
3.5	车轮数量,前/后(x=驱动轮)	2X/ 2
3.6	轮距,驱动侧	b10(mm) 1170
尺寸		
4.1	门架倾斜范围,前/后	α/β(°) 1/3.5
4.2	门架闭合高度	h1(mm) 2735
4.3	自由起升高度	h2(mm) 1375
4.4	起升高度	h3(mm) 6000
4.5	起升时门架最大高度	h4(mm) 7360
4.7	驾驶室高度(带灯/不带灯)	h6(mm) 2650/2515
4.8	座椅高度	h7(mm) 1340
4.9	支腿高度	h8(mm) /
4.10	整车长度	l1(mm) 2520
4.11	整车宽度	b1(mm) 1640
4.12	空载原地回转直径(货叉外侧距460/1400mm)	WK(mm) 2800/2900
4.13	货叉尺寸	l/e/s(mm) 920/150/50
4.14	货叉架宽度	b5(mm) 1600
4.15	货叉外侧距	b3(mm) 460~1400
4.16	侧移距离	b4(mm) ±100
4.17	货叉面距离车体尾部尺寸	l2(mm) 1600
4.18	最小离地间隙	m1(mm) 100
性能		
5.1	侧行行驶速度,满/空载	km/h 7~8
5.2	直行行驶速度,满/空载	km/h 9~10
5.3	起升速度,满/空载	mm/s 200/240
5.4	下降速度,满/空载	mm/s 300/240
5.5	直行最大爬坡能力,满/空载(S2-5min)	%(tanθ) 10/10
5.6	侧行最大爬坡能力,满/空载(S2-5min)	%(tanθ) 10/10
5.7	制动方式	电磁式
驱动		
6.1	驱动电机功率(S2-60min)	kw 7AC
6.2	起升电机功率,(S3-15%)	kw 12.8AC
6.3	锂电池,电压/额定容量	V/Ah 48/600
6.4	电池重量	kg 450
6.5	转向系统	纯电转向
其他		
7.1	电池更换方式	吊装式

二视图



载荷曲线图



合肥搬易通科技发展有限公司

固话TEL:4006-526-926/0551-6211 3990

邮箱E-mail:market@mimachina.com

地址:安徽省合肥市新站区岱河路与蔡伦路交叉口

最终解释权归合肥搬易通科技发展有限公司所有



微信二维码



官网二维码

MQK30

全向平衡重式叉车

ELECTRIC MULTI-DIRECTIONAL
COUNTERBALANCE FORKLIFT TRUCKS



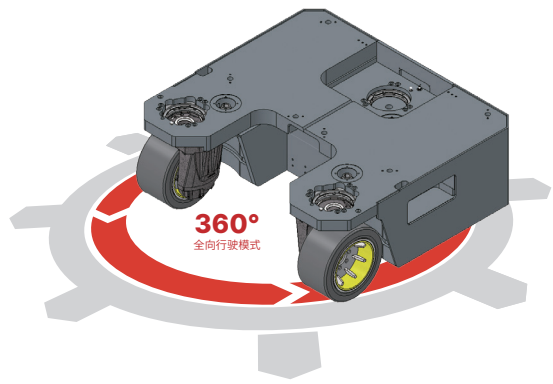


全向平衡重式叉车—MQK30

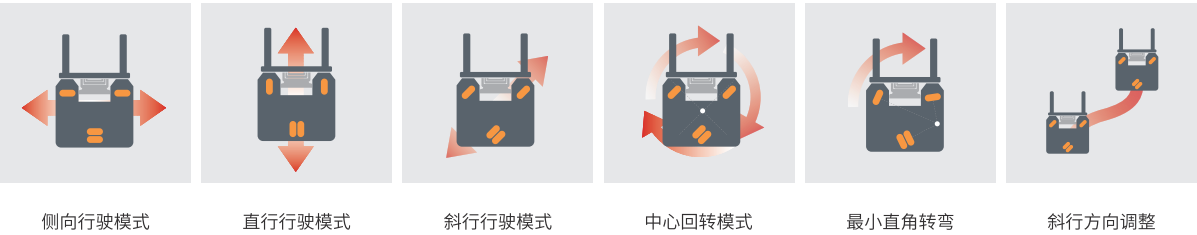
ELECTRIC MULTI-DIRECTIONAL COUNTERBALANCE FORKLIFT TRUCKS

MiMA米玛全新推出全向平衡重式叉车MQK30, 兼具平衡重式叉车和全向前移式叉车的优点, 相对于普通平衡重叉车, 降低了堆垛通道, 具备侧行模式, 灵活性高; 相对于全向前移式叉车, 提高了堆垛效率, 巷道内堆垛无需前移货叉。适用于库内和库外工况, 货物连续运输和转运, 长物料+普通托盘货物搬运堆垛, 是一款操作性能优良、高效率 and 舒适性高的多功能叉车。360°全向行驶模式, 适应复杂的工况, 灵活性高, 效率高。不停车连续运行模式, 方向切换灵活方便, 高效快速地处理货物。紧凑车身设计, 轻松搬运长物料通过厂房门等狭窄空间, 通过性好。

- 兼具平衡重式叉车和前移式叉车的优点
- 360°全向行驶模式+不停车连续行驶模式
- 长物料+普通托盘货物搬运堆垛
- 紧凑车身设计



型号	MQK30
额定载荷 (kg)	3000
最高起升高度 (mm)	3000-8000
整车宽度 (mm)	1640
整车长度 (mm)	2520
车轮数量, 前/后(x=驱动轮)	2X/ 2 (三支点)
货叉外侧距 (mm)	460-1400
电压/额定容量 (V/Ah)	48/600 (锂电)
驾驶方式	坐驾
最高行驶速度	10km/h



自由灵活-不停车连续行驶模式

