

Sloupové pracovní plošiny



MAGNI MJP 11.5 AC

CZ



EN



Sloupové pracovní plošiny

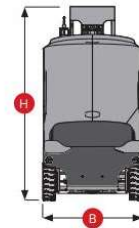
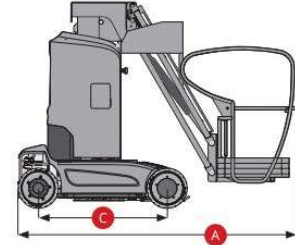
MAGNI MJP 11.5 AC



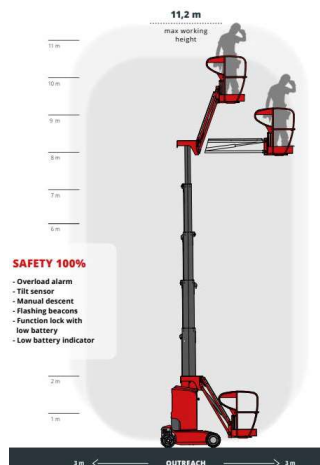
MODEL	MJP 11.5 AC
TECHNICKÉ PARAMETRY	
Pracovní výška max.	11,2 m
Výška podlahy koše max.	9,2 m
Stranový dosah max.	3 m
Nosnost koše max.	200 kg
Osob v pracovním koši max.	2
Přemostění	7,89 m
A Celková délka	2,72 m
B Celková šířka	1 m
H Celková výška	1,89 m
Rozměry pracovního koše (délka x šířka)	0,62 m x 0,87 m
Světlost podvozku (transportní poloha)	0,06 m
Světlost podvozku (zdvížená poloha)	0,019 m
C Rozvor náprav	1,22 m
Pohon pojezdu	24 V / 1,5 kW
Pohon zdvihu	24 V / 3 kW
Baterie	24 V / 240 Ah
Rychlost pojezdu (transportní / zdvižená poloha)	4,5 km/h / 0,5 km/h
Poloměr otáčení (vnitřní / vnější)	0 / 1,8 m
Hmotnost	2,950 kg

KLÍČOVÉ VLASTNOSTI

Rozsah otáčení věže	345°
Rozsah pohybu jibového ramene	+70°/-60°
Stoupavost	25%
Maximální pracovní náklon (vnitřní použití)	2,5°
Rychlost max. zdvihu/ opětovného max. složení	95 / 50 sec



Zero turning radius



Pothole protection



Aktuální nabídka

28.3.2024

Změny a chyby vyhrazeny



Vertical working platforms

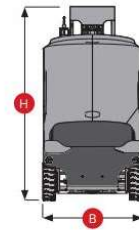
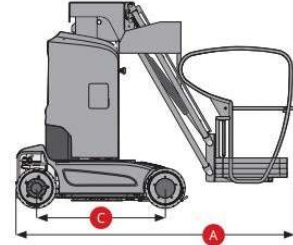
MAGNI MJP 11.5 AC



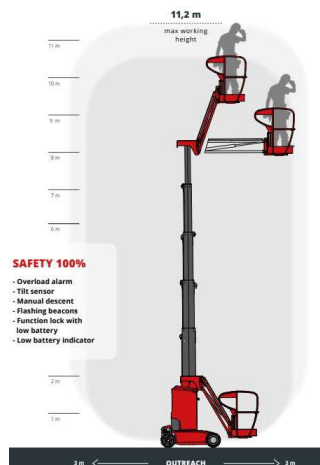
MODEL	MJP 11.5 AC
TECHNICAL DATA	
Working height max.	11,2 m
Platform height max.	9,2 m
Horizontal outreach max.	3 m
Platform capacity	200 kg
Persons in platform max.	2
Up and over height	7,89 m
A Overall length	2,72 m
B Overall width	1 m
H Overall height	1,89 m
Platform size (length/width)	0,62 m x 0,87 m
Ground clearance (stowed)	0,06 m
Ground clearance (raised)	0,019 m
C Wheelbase	1,22 m
Drive motor	24 V / 1.5 kW
Lifting motor	24 V / 3 kW
Batteries	24 V / 240 Ah
Travel speed (stowed/raised)	4,5 km/h / 0,5 km/h
Turning radius (inside/outside)	0 / 1,8 m
Weight	2,950 kg

OPERATING CHARACTERISTICS

Turret rotation	345°
Jib movement	+70°/-60°
Gradeability	25%
Maximum working slope (indoor use)	2,5°
Up\Down Speed	95 / 50 sec



Zero turning radius



Pothole protection



Current Offer

28.3.2024

Changes and errors reserved

