



---

RX 60-16

---

RX 60-18

---

RX 60-20

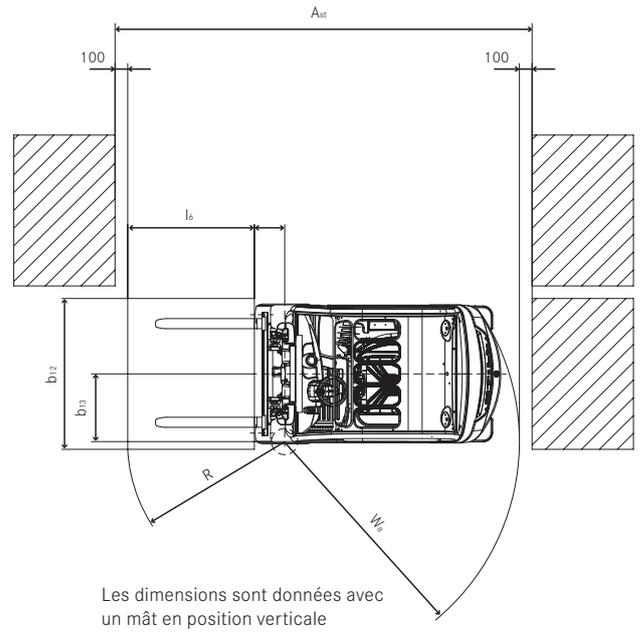
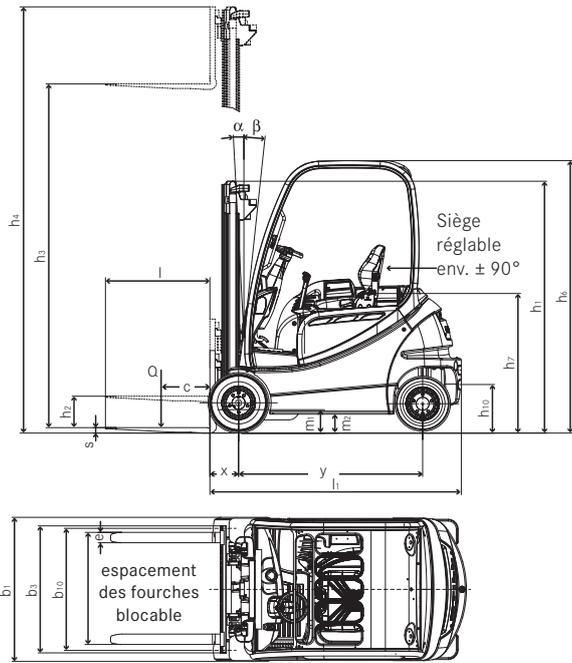
## RX 60 Caractéristiques techniques.

Chariot élévateur électrique.



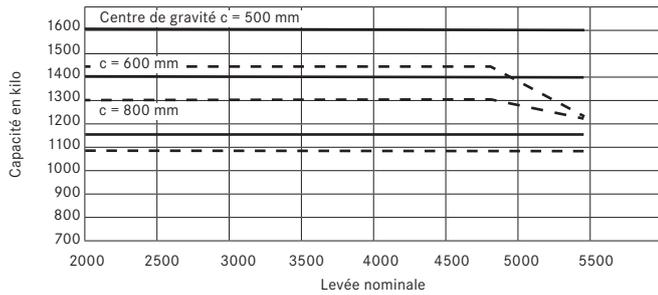
Cette fiche technique, réalisée selon les recommandations de la VDI 2698, donne les caractéristiques de l'appareil standard.  
Des équipements différents tels que autre équipement de roues, autre mât, ou autres accessoires peuvent modifier les valeurs de référence.

Caractéristiques	1.1	Constructeurs			STILL	STILL	STILL
	1.2	Désignation du constructeur			RX 60-16	RX 60-18	RX 60-20
	1.3	Source d'énergie: batterie			Batterie	Batterie	Batterie
	1.4	Type de conduite: à conducteur assis			assis	assis	assis
	1.5	Capacité nominale/Charge sur fourche (cap. de base)	Q	kg	1600	1800	2000
	1.6	Centre de gravité de la charge	c	mm	500	500	500
	1.8	Distance de l'axe de l'essieu avant au talon de fourches	x	mm	355	355	365
	1.9	Empattement (Mât/droit)	y	mm	1448	1448	1448
	Poids	2.1	Poids du chariot (à vide)		kg	3479	3479
2.2		Charge par essieu en charge avant		kg	4175	4495	4873
2.2.1		Charge par essieu en charge arrière		kg	904	784	644
2.3		Charge par essieu à vide avant		kg	1615	1615	1659
2.3.1		Charge par essieu à vide arrière		kg	1864	1864	1858
Train de roulement	3.1	Équipement de roues: superélastiques (SE)			SE	SE	SE
	3.2	Dimensions avant			18 x 7-8	200/50-10	200/50-10
	3.3	Dimensions arrière			16 x 6-8	16 x 6-8	16 x 6-8
	3.5	Nombres de roues à l'avant (x = roue motrice)			2x	2x	2x
	3.5.1	Nombres de roues à l'arrière (x = roue motrice)			2	2	2
	3.6	Voie (milieu des roues) avant	b <sub>10</sub>	mm	932	942	942
Cotes et dimensions	3.7	Voie (milieu des roues) arrière	b <sub>11</sub>	mm	865	865	865
	4.1	Inclinaison du mât en avant		°	3	3	3
	4.1.1	Inclinaison du mât en arrière		°	8	8	8
	4.2	Hauteur mât abaissé	h <sub>1</sub>	mm	2160	2160	2160
	4.3	Levée libre normale	h <sub>2</sub>	mm	150	150	150
	4.4	Hauteur de levée	h <sub>3</sub>	mm	3230	3230	3150
	4.5	Hauteur hors tout mât déployé	h <sub>4</sub>	mm	3873	3873	3725
	4.7	Hauteur du toit protégé-conducteur	h <sub>6</sub>	mm	2240	2240	2240
	4.8	Hauteur siège	h <sub>7</sub>	mm	1173	1173	1173
	4.12	Hauteur d'attelage	h <sub>10</sub>	mm	460/350	460/350	460/350
	4.19	Longueur totale	l <sub>1</sub>	mm	2908	2908	2918
	4.20	Longueur au talon de fourche	l <sub>2</sub>	mm	2108	2108	2118
	4.21	Largeur hors tout	b <sub>1</sub>	mm	1099	1138	1138
	4.22	Épaisseur des fourches	s	mm	40	40	40
	4.22.1	Largeur des bras de fourche	e	mm	80	80	80
	4.22.2	Longueur des bras de fourche	l	mm	800	800	800
	4.23	Tablier porte-fourche suivant norme ISO 2328			ISO II/A	ISO II/A	ISO II/A
	4.24	Largeur du tablier porte-fourche	b <sub>3</sub>	mm	980	980	980
	4.31	Garde au sol en charge sous le mât	m <sub>1</sub>	mm	90	90	90
	4.32	Garde au sol au centre de l'empattement	m <sub>2</sub>	mm	123	123	123
	4.33	Largeur d'allée pour palette. 1000 x 1200 en travers	A <sub>st</sub>	mm	3439	3439	3449
	4.34	Largeur d'allée pour palette 800 x 1200 en longueur	A <sub>st</sub>	mm	3638	3638	3648
	4.35	Rayon de giration	W <sub>a</sub>	mm	1883	1883	1883
4.36	Rayon de braquage intérieur	b <sub>13</sub>	mm	538,5	538,5	538,5	
Performances	5.1	Vitesse de translation en charge		km/h	20	20	20
	5.1.1	Vitesse de translation à vide		km/h	20	20	20
	5.2	Vitesse d'élévation en charge		m/s	0,53	0,52	0,45
	5.2.1	Vitesse d'élévation à vide		m/s	0,62	0,62	0,58
	5.3	Vitesse de descente en charge		m/s	0,51	0,52	0,53
	5.3.1	Vitesse de descente à vide		m/s	0,47	0,48	0,49
	5.5	Force de traction nominale en charge		N	2775	2611	2602
	5.5.1	Force de traction nominale à vide		N	2916	2916	2905
	5.6	Force maximale de traction en charge		N	9967	9983	9663
	5.6.1	Force maximale de traction à vide		N	9789	9789	9785
	5.7	Rampe en charge		%	11,6	10,7	10,2
	5.7.1	Rampe à vide		%	17,0	17,0	16,8
	5.8	Rampe maximale en charge		%	20,2	19,4	18,0
	5.8.1	Rampe maximale à vide		%	26,0	26,0	26,3
5.9	Temps d'accélération pour une conduite en charge		s	4,1	4,3	4,3	
5.9.1	Temps d'accélération pour une conduite à vide		s	4,0	4,1	4,2	
5.10	Frein de service			Élect/Méca	Élect/Méca	Élect/Méca	
Moteurs	6.1	Moteur de traction, puissance régime unihoraire 60 min		kW	2 x 5,5	2 x 5,5	2 x 5,5
	6.2	Moteur de levage, puiss. à 15% de durée de mise en circulation		kW	11	11	11
	6.3	Batterie suivant norme DIN 43531/35/36 A, B, C, non			DIN 43536 A	DIN 43536 A	DIN 43536 A
	6.4	Tension de la batterie	U	V	80	80	80
	6.4.1	Capacité batterie	K <sub>s</sub>	Ah	420 LA	420 LA	420 LA
	6.5	Poids de la batterie		kg	1238	1238	1238
	6.6	Besoin en énergie pour 60 cycles		kWh/h	4,4	4,5	4,7
Généralités	8.1	Contrôle de vitesse					
	8.2	Pression hydraulique de service pour accessoires		bar	250	250	250
	8.3	Débit d'huile pour accessoires		l/min			
	8.4	Niveau sonore moyen, mesuré à l'oreille du cariste		dB (A)	<70	<70	<70
	8.5	Crochet d'attelage/Type DIN			Broche	Broche	Broche

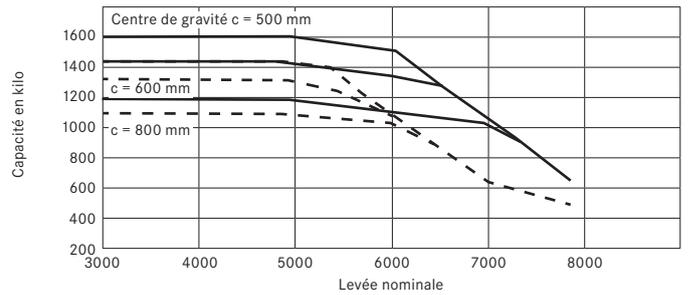


- Tablier porte-fourche
- - - Tablier à déplacement latéral intégré

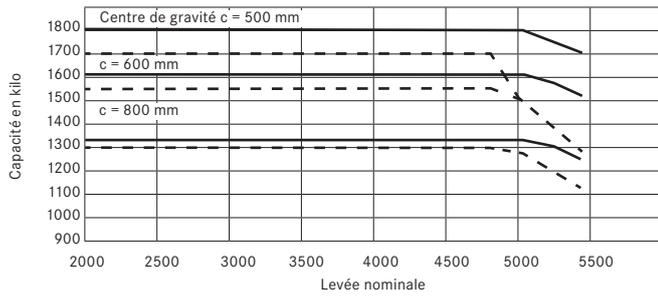
Capacité en kilo RX 60-16 mât télescopique/NiHo



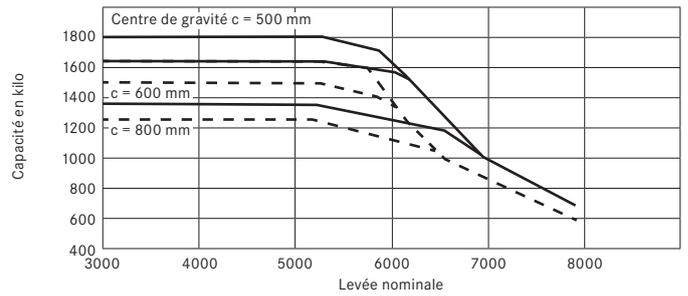
Capacité en kilo RX 60-16 Mât triplex



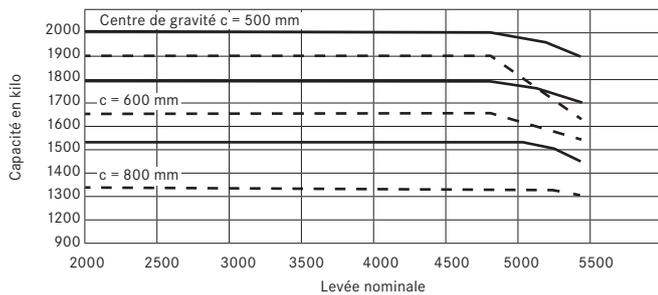
Capacité en kilo RX 60-18 mât télescopique/NiHo



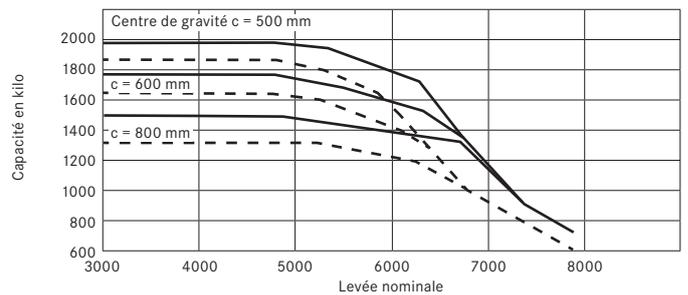
Capacité en kilo RX 60-18 Mât triplex



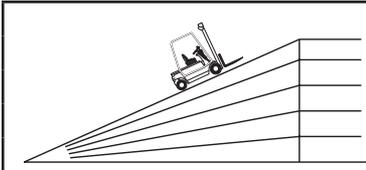
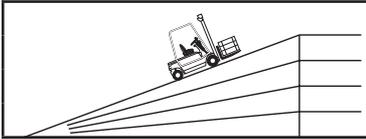
Capacité en kilo RX 60-20 mât télescopique/NiHo



Capacité en kilo RX 60-20 Mât triplex



			Mât télescopique		Niho Triplex	Triplex	
RX 60-16	Levée nominale	h <sub>3</sub> mm	2630-4430	4530-5430	2775-3975	4020-5520	5620-7870
	Hauteur hors tout	h <sub>1</sub> mm	1860-2760	2810-3260	1860-2460	1860-2360	2460-3210
	Levée libre	h <sub>2</sub> /h <sub>5</sub> mm	150	150	1262-1862	1262-1762	1812-2562
	Hauteur maximale	h <sub>4</sub> mm	3273-5073	5173-6073	3393-4593	4638-6138	6238-8488
	Inclinaison vers l'avant	a °	3				
	Inclinaison vers l'arrière	b °	8		6		
	Entre-axes de fourche	mm	216 368 445 521 673 760				
	Largeur maximum	B mm	1099	1188	1099	1099	1188
	Longueur au talon de fourche	L <sub>2</sub> mm	2108			2128	
	Distance du centre de gravité	x mm	355			375	
	Largeur d'allée de travail	A <sub>st</sub> mm	(1000 x 1200) 3439 (1200 x 800) 3638			(1000 x 1200) 3459 (1200 x 800) 3658	
	Dimensions avant/arrière	v/h	18 x 7-8 / 16 x 6-8				
Voie avant/arrière	v/h mm	932/865	990/865	932/865	932/865	990/865	
RX 60-18	Levée nominale	h <sub>3</sub> mm	2630-4430	4530-5430	2675-3875	3870-5370	5470-7720
	Hauteur hors tout	h <sub>1</sub> mm	1860-2760	2810-3260	1860-2460	1860-2360	2460-3210
	Levée libre	h <sub>2</sub> /h <sub>5</sub> mm	150	150	1212-1812	1212-1712	1812-2562
	Hauteur maximale	h <sub>4</sub> mm	3273-5073	5173-6073	3343-4543	4538-6038	6138-8388
	Inclinaison vers l'avant	a °	3				
	Inclinaison vers l'arrière	b °	8		6		
	Entre-axes de fourche	mm	216 368 445 521 673 760				
	Largeur maximum	B mm	1138	1188	1138	1138	1188
	Longueur au talon de fourche	L <sub>2</sub> mm	2108			2128	
	Distance du centre de gravité	x mm	355			375	
	Largeur d'allée de travail	A <sub>st</sub> mm	(1000 x 1200) 3439 (1200 x 800) 3638			(1000 x 1200) 3459 (1200 x 800) 3658	
	Dimensions avant/arrière	v/h	200/50-10 / 16 x 6-8				
Voie avant/arrière	v/h mm	942/865	990/865	942/865	942/865	990/865	
RX 60-20	Levée nominale	h <sub>3</sub> mm	2550-4350	4530-5330	2670-4370	3865-5365	5515-7915
	Hauteur hors tout	h <sub>1</sub> mm	1860-2760	2810-3210	1860-2710	1860-2360	2410-3210
	Levée libre	h <sub>2</sub> /h <sub>5</sub> mm	150	150	1305-5155	1305-1805	1855-2655
	Hauteur maximale	h <sub>4</sub> mm	3273-5073	5173-5825	3393-4693	4455-5955	6105-8505
	Inclinaison vers l'avant	a °	3				
	Inclinaison vers l'arrière	b °	8		6		
	Entre-axes de fourche	mm	216 368 445 521 673 760				
	Largeur maximum	B mm	1138	1188	1138	1138	1188
	Longueur au talon de fourche	L <sub>2</sub> mm	2118			2140	
	Distance du centre de gravité	x mm	365			387	
	Largeur d'allée de travail	A <sub>st</sub> mm	(1000 x 1200) 3449 (1200 x 800) 3648			(1000 x 1200) 3471 (1200 x 800) 3670	
	Dimensions avant/arrière	v/h	200/50-10 / 16 x 6-8				
Voie avant/arrière	v/h mm	942/865	990/865	942/865	942/865	990/865	

		RX 60-16	RX 60-18	RX 60-20
	25,8%	1530	1556	1582
	16,5%	3259	3304	3314
	8,6%	10261	10312	10351
	3,0%	19325	19453	19650
	17,0%	1689	1577	1420
	10,0%	3767	3704	3500
	5,0%	10551	10452	9987
	2,8%	14068	13798	13438

## Motorisation.

Conçus pour un rendement énergétique et un silence de fonctionnement optimum, les deux moteurs asynchrones du RX 60 entraînent les roues avant.

Cette motorisation assure de grandes performances, tant en vitesse qu'en accélération, même sur sols inégaux ou rampes. La technologie de motorisation asynchrone permettant le développement d'une puissance constante de l'arrêt jusqu'à la vitesse maximale assure une autonomie maximale. Plus encore, la protection IP54 du moteur le protège contre les intrusions de poussières ou les projections d'eau. Cette motorisation permet également, grâce à son système de freinage par génératrice d'augmenter son autonomie de près de 90 minutes. Dans de

nombreux cas, cela permet de supprimer une interruption durant un poste pour recharge intermédiaire ou changement de batterie. Le variateur STILL permet une conduite extrêmement précise ainsi que le maintien immobile du chariot sur une rampe de quai sans utiliser le frein lors des opérations de chargement/déchargement des camions. L'électronique de puissance, est bien à l'abri au cœur du contrepoids. La chaleur générée par les variateurs est dissipée par répartition sur la surface du contrepoids. Cela permet d'obtenir un très bon refroidissement sans ventilateur procurant un travail plus silencieux, donc plus agréable tout en garantissant une fiabilité extrême.

## Programme d'Eco-conduite Blue-Q .

- Activation du module d'économie d'énergie Blue-Q d'une pression sur un bouton depuis le tableau de bord.
- Processus automatique d'économie d'énergie d'une grande efficacité (optimisation de la courbe de rendement avec maintien d'une disponibilité totale pour les tâches en cours).
- Coupure intelligente des consommations électriques inutiles.
- Réduction de la consommation jusqu'à 10% selon le profil d'utilisation et l'équipement du chariot.

## Système électrique.

Le système électrique du RX 60 fonctionne de manière numérique. Deux systèmes CAN-Bus séparés permettent un fonctionnement sans rétroaction possible - gage d'une grande sûreté de manœuvre. En outre, les variateurs à deux processeurs se surveillant mutuellement apportent encore plus de sécurité.

## Mât.

Le mât STILL haute visibilité est monté sur le cadre au-dessus du vérin d'inclinaison et s'articule en bas sur l'essieu avant. L'éloignement maximal de ces deux points d'ancrage lui assure une très grande rigidité sans torsion des profilés. Selon les applications, le chariot peut être livré avec un mât Télescopique, NiHo ou Triplex :

- Télescopique : Version d'un coût avantageux adaptée à de nombreuses applications et offrant une visibilité totale à travers le mât.
- NiHo : Le vérin hydraulique central permettant d'utiliser toute la hauteur libre de levage - pour une exploitation maximale de la hauteur disponible même en cas de plafond bas - par ex. pour un chargement à plein volume des conteneurs ou camions.
- Triplex : Assure une exploitation optimale des espaces de stockage vertical pour des applications comportant de grandes hauteurs de levage avec des passages de portes bas. Les profilés de mât en I (IPN) et le tablier porte fourches haute visibilité offrent un dégagement visuel optimal. Les flexibles hydrauliques sont insérés le long du profilé du mât sans enrouleur pour une visibilité complète même avec des accessoires.

## Système hydraulique.

La régulation du régime de la pompe se fait de façon proportionnelle en fonction des actions sur les leviers de commande ou la direction : la consommation d'énergie est ainsi adaptée en fonction des besoins réels. La douceur et la précision du système hydraulique augmentent la sécurité du travail en permettant des positionnements au millimètre près. L'huile hydrauliques bénéficie d'un double filtrage (en entrée et en sortie) afin de minimiser les risques d'usure. Le système hydraulique a lui aussi été optimisé pour économiser l'énergie, avec :

- La haute efficacité de la pompe hydraulique à niveau de bruit réduit.
- Le remplacement des vannes d'amorçage par des vannes d'arrêt. La vanne prioritaire desservant la direction est directement flasquée à la pompe, éliminant interfaces hydrauliques et flexibles supplémentaires pour une utilisation plus sûre et plus propre.

## Poste de conduite.

Le poste de conduite du RX 60 offre au cariste :

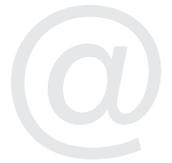
- Un grand espace pour les jambes et un plancher incliné avec tapis de sol antidérapant assurent rapidité et confort en montée comme en descente de cabine et une position détendue des jambes durant la conduite.
- Une colonne de direction réglable avec un diamètre réduit du volant permettent de manœuvrer le chariot avec un minimum de mouvement des bras.
- Une disposition des pédales de type automobile pouvant au choix être remplacée par une configuration à trois pédales afin d'adapter le RX 60 aux habitudes de conduite du cariste - et ainsi maximiser le rendement.
- Un commutateur de sens de marche sur le levier de commande hydraulique de levage permettant d'inverser le sens de translation sans changement de position de la main - et ainsi de travailler sans rupture de concentration et sans fatigue inutile.
- Un afficheur à vitre chauffante permettant de conserver un affichage clair et immédiatement lisible des informations importantes - heure, intervalles d'entretien, charge batterie... - même en cas de passage d'un environnement froid à un environnement chaud et inversement. Le RX 60 bénéficie en outre d'un système embarqué assurant un diagnostic permanent de ses paramètres de fonctionnement.
- Un choix de 5 programmes de conduite permet au cariste d'adapter le comportement de son RX 60 à chaque application et/ou à ses habitudes de travail.
- Une garde au toit élevée faisant du RX 60 un chariot également adapté aux caristes de grande taille. La visibilité périphérique reste optimale quelle que soit la hauteur des yeux du cariste.

## Sécurité.

Freinage électrique par relâchement de l'accélérateur complété d'un frein de stationnement et de service mécanique - un ensemble garantissant une grande sécurité d'utilisation. Le RX 60 se distingue également par son changement de batterie latéral - avec un transpalette ou un chariot à fourche. Un gain de temps notable par rapport à la permutation par élingage, cette approche minimise - plus particulièrement sur les versions à cabine - les dangers d'écrasement et de dommages en tous genres auxquels exposent des levages et déplacements pendulaires répétés de lourdes batteries.

## Service.

L'intervalle d'entretien du RX 60 est de 1 000 heures ou 12 mois (suivant les conditions d'utilisation et l'environnement). De tels intervalles permettent d'importantes économies de temps et d'entretien. Le diagnostic rapide à l'aide d'un ordinateur portable, l'excellente accessibilité de tous les composants à entretenir et une livraison rapide de toutes les pièces de rechange nécessaires garantissent au RX 60 un taux de disponibilité particulièrement élevé.



## Votre contact

STILL

6 Bd Michael Faraday

SERRIS - CEDEX 4

77716 MARNE LA VALLEE

Tél. : 01.64.17.40.00

Fax : 01.64.17.41.70

info@still-fr.com

**Pour plus d'informations, consultez le site :**

**[www.still-fr.com](http://www.still-fr.com)**

STILL S.A.

Vosveld 9

B-2110 Wijnegem

Tél: +32 (0)3 360 62 00

Fax: +32 (0)3 326 21 42

info@still.be

**Pour plus d'informations, consultez le site :**

**[www.still.be](http://www.still.be)**

STILL S.A.

Succursale Suisse romande

Route de Chardonne

CH-1070 Puidoux

Téléphone : +41 (0)21/946 40 80

Téléfax : +41 (0)21/946 40 92

**Pour plus d'informations, consultez le site :**

**[www.still.ch](http://www.still.ch)**

first in intralogistics