

# Chariot à conducteur accompagnant 1.3 tonne

**BT levio**  
*Série W*  
LWE130



# Chariot à conducteur accompagnant

Spécification pour chariots à petite levée					LWE 130
Identification	1.1	Constructeur			Toyota
	1.2	Modèle			LWE 130
	1.3	Traction			Électrique
	1.4	Type d'opérateur			Conducteur accompagnant
	1.5	Capacité de charge/charge nominale	Q	kg	1300
	1.6	Distance du centre de gravité	c	mm	600
	1.8	Distance du talon des fourches à l'axe des roues (fourches levées/abaissées)	x	mm	937/990 *)
	1.9	Empattement, fourches levées/abaissées	y	mm	1199/1252 *)
	Poids	2.1	Poids en ordre de marche, batterie incluse		kg
2.2		Charge à l'essieu, avec charge, roue motrice/roues stabilisatrices/roue de fourches		kg	535/77/943
2.3		Charge à l'essieu, sans charge, roue motrice/roues stabilisatrices/roue de fourches		kg	148/76/31
Roues	3.1	Roue motrice/roue stabilisatrice/roue de fourche			Polyuréthane
	3.2	Dimension de roue avant	Dia. x largeur	mm	250x60
	3.3	Dimension de roue arrière	Dia. x largeur	mm	85/99
	3.4	Roues supplémentaires (dimensions)	Dia. x largeur	mm	100x40
	3.5	Roues, nombre avant/arrière (x = roues motrices)			1x-2/2
	3.6	Largeur de voie, avant	b <sub>10</sub>	mm	480
	3.7	Largeur de voie, arrière	b <sub>11</sub>	mm	364 *)
Dimensions	4.4	Course d'élévation	h <sub>3</sub>	mm	110
		Hauteur d'élévation	h <sub>23</sub>	mm	195
	4.9	Hauteur du timon en position de conduite, mini/maxi	h <sub>14</sub>	mm	858/1222
	4.15	Hauteur, fourche abaissée	h <sub>13</sub>	mm	85
	4.19	Longueur hors tout	l <sub>1</sub>	mm	1570*
	4.20	Longueur jusqu'à l'avant des fourches	l <sub>2</sub>	mm	420
	4.21	Largeur hors tout	b <sub>1</sub>	mm	700
	4.22	Dimensions des fourches	s/e/l	mm	76/156/1150 *)
	4.25	Largeur hors-tout des fourches	b <sub>5</sub>	mm	520 *)
	4.32	Garde au sol, centre de l'empattement	m <sub>2</sub>	mm	40
	4.33	Largeur d'allée pour palettes de 1000x1200 dans le sens de la largeur	A <sub>st</sub>	mm	2210 <sup>1) *)</sup>
4.34	Largeur d'allée pour palettes de 800x1200 dans le sens de la longueur	A <sub>st</sub>	mm	2062 <sup>1) *)</sup>	
4.35	Rayon de braquage	W <sub>a</sub>	mm	1410 <sup>1) *)</sup>	
Données de performances	5.1	Vitesse de déplacement, avec/sans charge		km/h	4,5/5,5
	5.2	Vitesse de levée, avec/sans charge		m/s	0,05/0,07
	5.3	Vitesse de descente, avec/sans charge		m/s	0,05/0,04
	5.8	Pente franchissable maxi, avec/sans charge		%	5,5/10 <sup>2)</sup>
	5.10	Frein de service			Électromagnétique
Moteur électrique	6.1	Puissance nominale du moteur de traction S2 60 min		kW	0,7
	6.2	Puissance nominale du moteur de levage à S3 15%		kW	0,8
	6.4	Tension/capacité nominale de la batterie K <sub>s</sub>		V/Ah	2x12/63
		Tension de la batterie, capacité nominale K <sub>s</sub> , Li-Ion		V/Ah	1x24/50
	6.5	Poids de la batterie		kg	2x23
		Poids de la batterie, Li-Ion		kg	1x6,4
	6.6	Consommation électrique selon cycle VDI		kWh/h	0,24
	Consommation électrique selon EN 16796:2016		kWh/h	0,20	
Autres	8.1	Type de commande			Variateur AC
	8.4	Niveau sonore aux oreilles du conducteur conforme à EN 12 053		dB(A)	62

1) Avec les fourches relevées.

2) Mesures effectuées selon les standards classiques.

\*) D'autres alternatives sont disponibles et produiront des valeurs différentes.

Les performances et dimensions du chariot sont des valeurs nominales obtenues dans des conditions de fonctionnement normales.

Les produits Toyota Material Handling et les spécifications sont susceptibles de modifications sans avis préalable.



---

## Caractéristiques du chariot :

- Compact et maniable
- Système Castor Link
- Batteries sans entretien
- Chargeur intégré
- Click-2-Creep
- Réglage des paramètres individuels
- Moteur de traction AC sans entretien
- Contrôle d'accès par code PIN
- Compatibilité avec l'outil de gestion de flotte I\_Site

