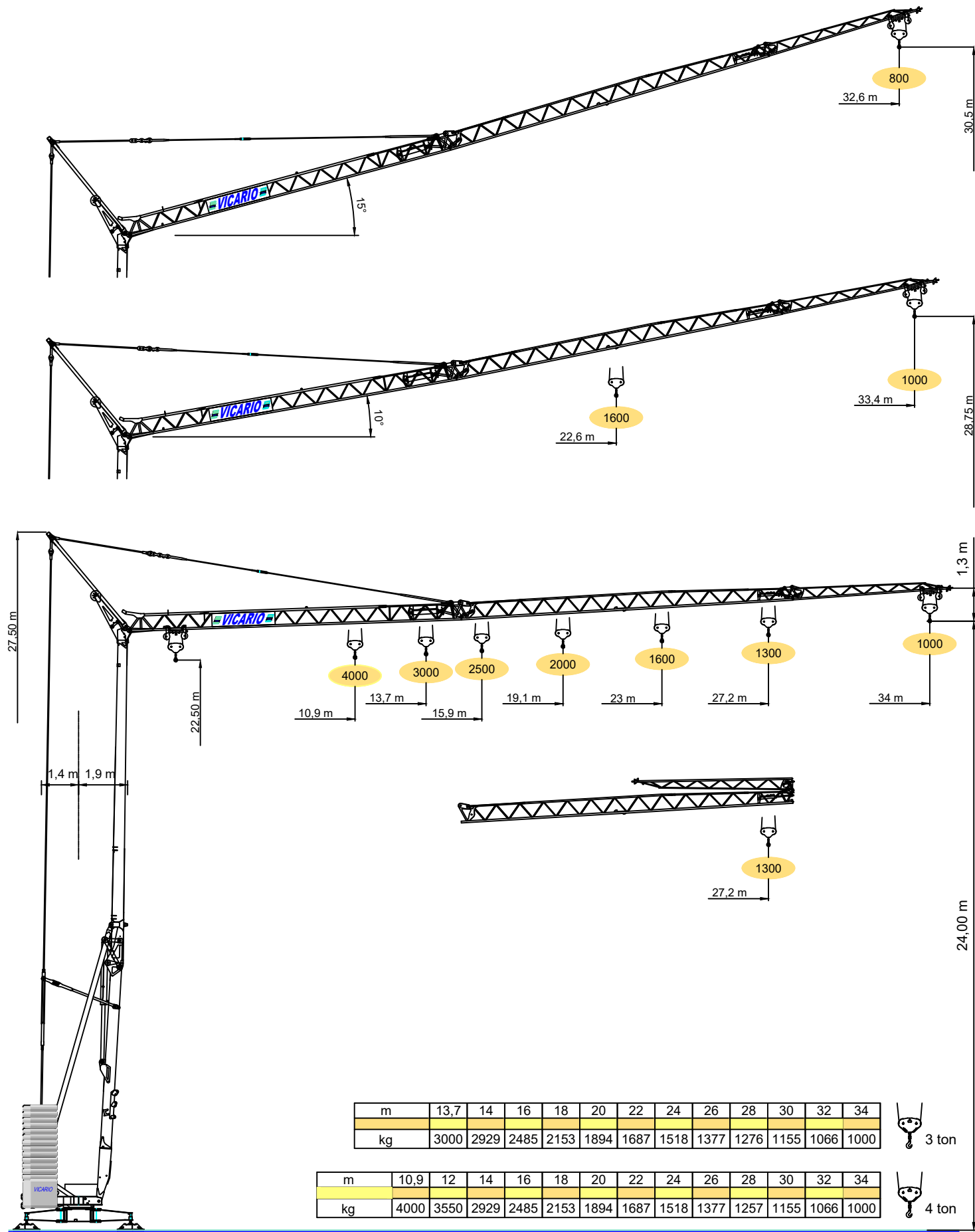


# OMV 34A



**DOTAZIONE DI SERIE**

Sollevamento "overdrive" a quattro velocità con inverter, rotazione e carrello a tre velocità con inverter, zincatura della struttura e dei tiranti, contrappeso, braccio impennabile, carrello rampante con motore e fincorsa alla base della torre, funzionamento con braccio ripiegato, comando a pulsantiera via cavo, carter di protezione per ralla e meccanismi, predisposizione per autozavorramento e radiocomando, armadio elettrico in acciaio inox, documentazione a norme CEE.

**STANDARD FEATURES**

4-speed lifting, 3-speed rotation and trolley with inverter control, galvanised structure, counterweight, pull-up jib, translation trolley with motor and limit switch at base of gantry, operation with folden jib, cable-operated pushbutton remote control, guard for slewing ring and mechanisms, designed to allow installation of self-ballasting device and radio control, stainless steel electrical cabinet, documentation in accordance with EU standards.

**EQUIPEMENT DE SERIE**

Levage à quatre vitesses, chariot et rotation à trois vitesses à contrôle électronique, galvanisation de la structure et des tirants, contrepoids, flèche relevable, moteur de chariot et fin de course à la base de la tour, fonctionnement bras replié, commande par câble, carter de protection pour la couronne et les mécanismes, predisposition pour autoestage et commande radio, armoire électrique en acier inox, documentation conforme aux normes CEE.

**SERIENAUSSTATTUNG**

Heben mit vier Geschwindigkeiten, Laufkatze und Rotation mit drei Geschwindigkeiten, Strukturverzinkung, Gegengewicht, hochklappbarer Arm, aufsteigender Wagen mit Motor und Anschlag an der Basis des Turms, Funktionieren mit eingeklapptem Arm, Steuerung mit Druckknopfste via Kabel, Schutzvorrichtungen für Drehverbindungen und Mechanismen, Vorbereitung für Selbstballasteinahme und Funksteuerung, elektrischer Schrank aus rostfreiem Stahl, Dokumentation gemäß EC Vorschriften.

**DOTACION DE SERIE**

Levantamiento a cuatro velocidades, carro y rotación a tres velocidades con control electrónico, galvanización de la estructura, contrapeso, brazo empinable, carro rampante con motor y fin de carrera en la base de la torre, funcionamiento con brazo replgado, faccionamiento por pulsadores via cable, carter de protección para corona de giro y mecanismos, predisposición para autocontrapeso y radiocomando, armario eléctrico de acero inox, documentación según normas CEE.

	400V (±10%) 50 Hz	12 kVA - 3000 kg 18 kVA - 4000 kg												
	m/min kg kW	<table border="1"> <tr> <td>6</td> <td>20</td> <td>46</td> <td>56</td> </tr> <tr> <td>3000</td> <td>3000</td> <td>1000</td> <td>1000</td> </tr> <tr> <td colspan="4">11 (Inverter)</td> </tr> </table>	6	20	46	56	3000	3000	1000	1000	11 (Inverter)			
6	20	46	56											
3000	3000	1000	1000											
11 (Inverter)														
	m/min kg kW	<table border="1"> <tr> <td>6,3</td> <td>21</td> <td>31</td> <td>48</td> </tr> <tr> <td>4000</td> <td>4000</td> <td>1400</td> <td>1400</td> </tr> <tr> <td colspan="4">15 (Inverter)</td> </tr> </table>	6,3	21	31	48	4000	4000	1400	1400	15 (Inverter)			
6,3	21	31	48											
4000	4000	1400	1400											
15 (Inverter)														
	m/min kW	<table border="1"> <tr> <td>17.8</td> <td>28.6</td> <td>53.5 (↗39.3)</td> </tr> <tr> <td colspan="3">3 (Inverter)</td> </tr> </table>	17.8	28.6	53.5 (↗39.3)	3 (Inverter)								
17.8	28.6	53.5 (↗39.3)												
3 (Inverter)														
	rpm kW	<table border="1"> <tr> <td>0.17</td> <td>0.42</td> <td>0.85</td> </tr> <tr> <td colspan="3">3,7 (Inverter)</td> </tr> </table>	0.17	0.42	0.85	3,7 (Inverter)								
0.17	0.42	0.85												
3,7 (Inverter)														
	min kW 3	<table border="1"> <tr> <td>12</td> <td>15.240 kg</td> <td>5.200 kg + 16.900 kg</td> </tr> </table>	12	15.240 kg	5.200 kg + 16.900 kg									
12	15.240 kg	5.200 kg + 16.900 kg												
	5200 kg	2600 kg	0 kg											
P1	8750 kg 8020 kg *	6616 kg 5916 kg *	4483 kg 3811 kg *											
P2	11690 kg 12420 kg *	11224 kg 11924 kg *	10757 kg 11429 kg *											

