# Tractor remolcador eléctrico 10.0 ton

Tracto

Rider
T4-100













CESAB

www.cesab-forklifts.es

# Tractor remolcador eléctrico 10.0 ton

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| **IDENTIFICACIÓN** | | | | |
| 1.1 | Fabricante | | | CESAB |
| 1.2 | Modelo | | | T4-100 |
| 1.3 | Tracción | | | Eléctrica |
| 1.4 | Tipo de operario | | | Sentado |
| 1.5 | Capacidad de tracción/carga nominal 1) | Q | kg | 10000 |
| 1.7 | Fuerza de tracción nominal | F | N | 2000 |
| 1.9 | Distancia entre ejes | Y | mm | 1050 |
| **PESO** | | | | |
| 2.1 | Peso de servicio | | kg | 1240 |
| 2.2 | Cargas sobre el eje, cargado, delantero/ trasero | | kg | 585/755 |
| 2.3 | Cargas sobre el eje, descargado, delantero/ trasero | | kg | 585/655 |
| **RUEDAS** | | | | |
| 3.1 | Neumático - Macizo (Cu), Extraelástico (SE), Inflable (Pn), Poliuretano (PE) | | | SE/PN |
| 3.2 | Tamaño de rueda, delantera | | | 4.00-8 |
| 3.3 | Tamaño de rueda, trasera | | | 4.00-8 |
| 3.5 | Ruedas – número delanteras/traseras (x = ruedas motrices) | | | 2/2x |
| 3.6 | Ancho de vía, delantero | $b_{10}$ | mm | 845 |
| 3.7 | Ancho de vía, trasero | $b_{11}$ | mm | 875 |
| **DIMENSIONES** | | | | |
| 4.7 | Altura de la cabina | $h_6$ | mm | 2025 |
| 4.8 | Altura del asiento | $h_7$ | mm | 1045 |
| 4.12 | Altura de la barra de remolque | $h_{10}$ | mm | 260-315-370 |
| 4.13 | Altura de carga, sin carga | $h_{11}$ | mm | 550 |
| 4.16 | Longitud de la superficie de carga | $l_3$ | mm | 370 |
| 4.17 | Voladizo | $l_5$ | mm | 390 |
| 4.18 | Anchura de la superficie de carga | $b_9$ | mm | 900 |
| 4.19 | Longitud total | $l_1$ | mm | 1815 |
| 4.21 | Anchura total | $b_1$ | mm | 995 |
| 4.32 | Distancia al suelo | $m_2$ | mm | 145 |
| 4.35 | Radio de giro | $W_a$ | mm | 1740 |
| 4.36 | Radio de giro interno | $b_{13}$ | mm | 680 |
| **RENDIMENTO** | | | | |
| 5.1 | Velocidad de desplazamiento, con/sin carga | | km/h | 8,5/20 |
| 5.6 | Máxima fuerza de tracción | | N | 6500 |
| 5.7 | Capacidad de ascenso en pendientes | | % | Consulte la tabla |
| 5.8 | Capacidad máx. de ascenso en pendientes con carga/sin carga | | % | Consulte la tabla |
| 5.10 | Freno de estacionamiento / servicio (I = hidráulico, E = electromagnético, M = mecánico) | | | I / E |
| 5.10.1 | Tipo de freno de servicio delantero/trasero | | | Tambor / tambor |
| **MOTOR ELÉCTRICO** | | | | |
| 6.1 | Motor de tracción nominal ajustado según S2 60 min | | kW | 2x3,1 |
| 6.3 | Batería de acuerdo con DIN 43531 / 35 / 36 A, B, C, n.º | | | DIN43531A |
| 6.4 | Tensión de batería, capacidad nominal 2) | $K_5$ | V/Ah | 48/375 |
| 6.5 | Peso de la batería | | kg | 560 |
| 6.6 | Consumo de energía según EN 16796 | | kWh/h | 3,18 |
| **AUTRES** | | | | |
| 8.1 | Control del sistema electrónico | | | Convertisseur AC |
| 8.4 | Nivel de sonido para los oídos del conductor de acuerdo a la norma EN 12053 | | dB(A) | 66 |

*1) Capacidad de la superficie de carga: 100 kg.*
*2) Las prestaciones y el peso están previstos con batería de 375 Ah.*

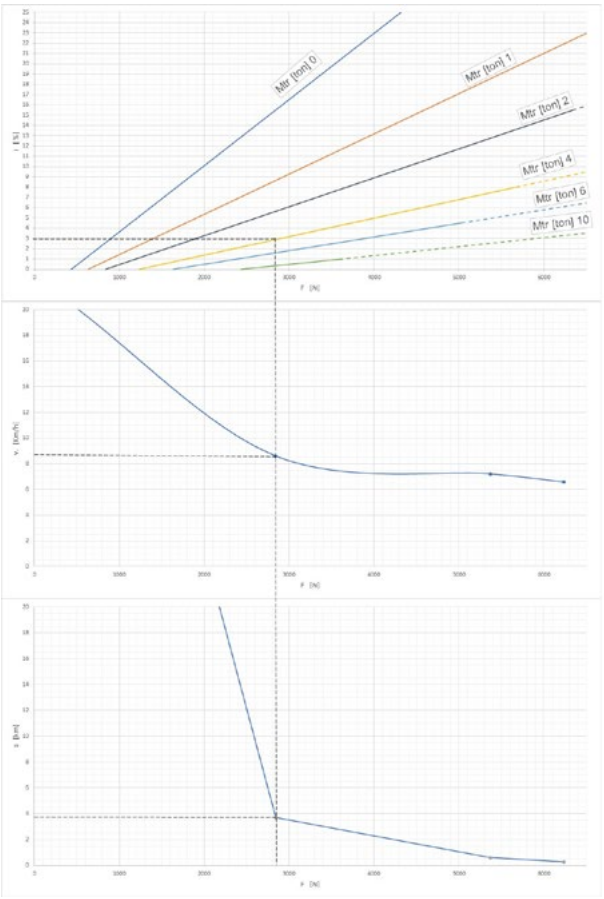
*De acuerdo con las directrices VDI 2198, esta hoja de datos se aplica únicamente a carretillas de plataforma/tractores eléctricos estándar. Las dimensiones no son vinculantes y se pueden cambiar en cualquier momento. Las prestaciones deben estar previstas para máquinas nuevas, después de haber completado el rodaje probado en la fábrica de Toyota en condiciones climáticas normales.*

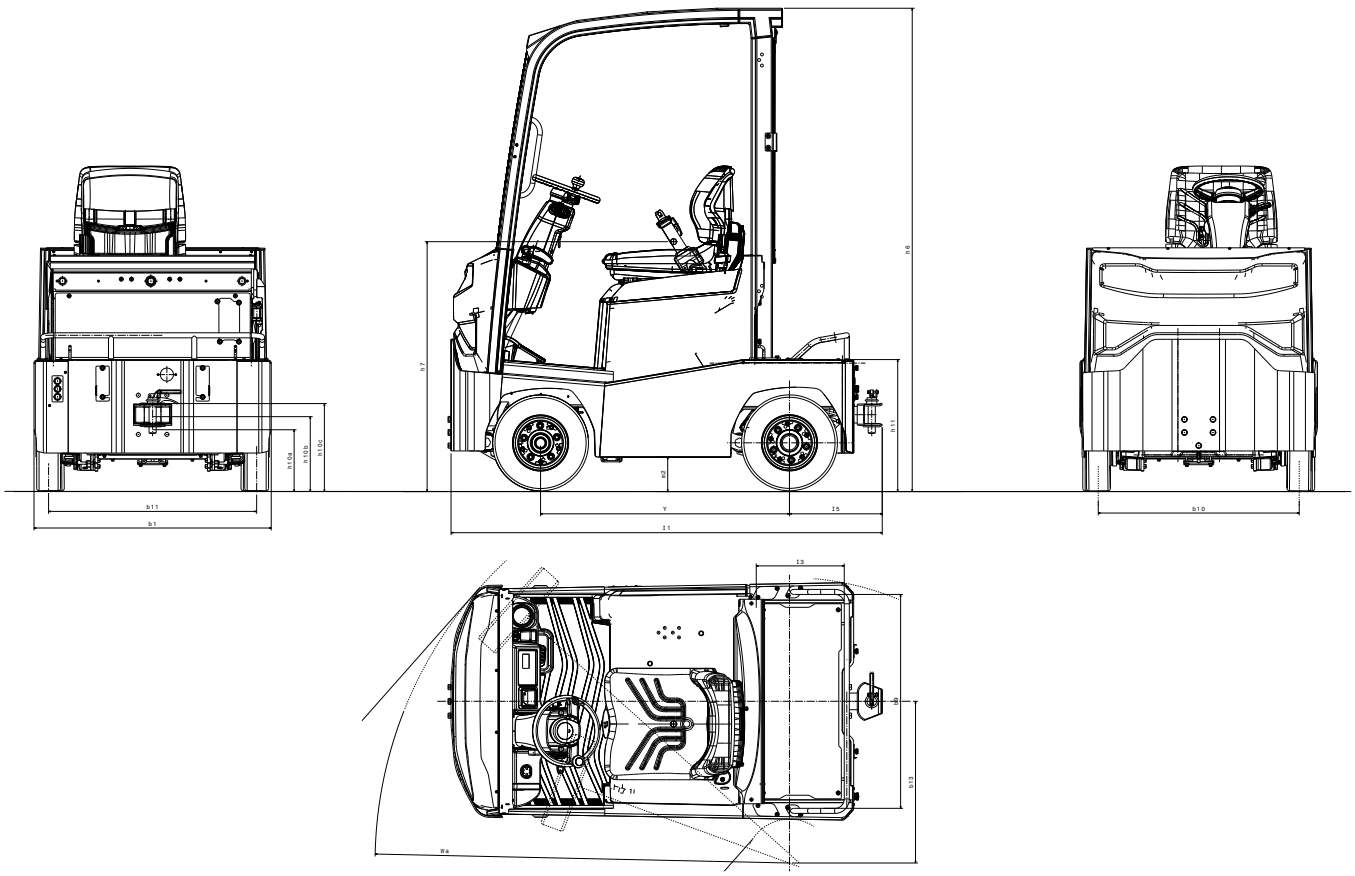
*Las prestaciones y el peso son los previstos con motores y batería estándar y con neumáticos inflables.*
*Algunos datos pueden variar según los diferentes equipos.*

# Peso remolcado



**EJEMPLO DE LECTURA DE GRÁFICOS:**
CARGA REMOLCADA (Mtr)= 3 T
PENDIENTE (i) = 3 %
FUERZA DE TRACCIÓN (F) = 2330 N
VELOCIDAD (V0) = 9,2 km/h
RAMPAS MÁXIMAS QUE SE PUEDEN RECORRER POR HORA (s) = 6,2 km



# Equipamiento estándar:

- Botones de desplazamiento lento
- Sistema de presencia del operario (OPS)
- Sistema de alimentación de CA
- Ruedas neumáticas
- Barra de remolque trasera
- Freno de estacionamiento automático
- Frenado regenerativo
- Pantalla digital
- Conector USB12V
- Enganche de remolque trasero de 30 mm
- Asiento MSG20

CMHE-CESAB MATERIAL HANDLING EUROPE - Version 1, 29-07-2026