

MOBITRAC®



两栖作业车 5070



产自欧洲的最注重生态环保的机器，可用于自然保护区和敏感区域的维护。

两栖作业车5070是我们一系列独具特色的两栖作业车中的最新款产品。其适用于传统的机械很难接近或几乎不可能操作的地方。特殊履带设计，车辆可在水中和陆地上运行；低地面压力，不管是在沼泽湿地，还是在高尔夫球场，甚至是在敏感区域行驶，都不会损坏周围环境；充足的漂浮载重能力，使其可以装载多种的作业机具在水面进行作业。

两栖作业车5070，具有多种功能应用。在车辆主体平台上配有液压系统和安装接口，可装配全套的各种功能的机具。车辆上安装的重量调配系统，能轻松调整主体平台的载荷分布以适合于安装不同种类的附件机具进行作业。布置在车体两侧的履带可同时独立驱动，使得车辆可在狭窄的区域内操作并可原地绕轴旋转。当在浅水中与水底接触或在陆地上驾驶时，履带上的桨片可提供行驶所需的摩擦牵引力，防止打滑。

速度：约 0-5公里/小时

产品特点

两栖作业车5070在设计上兼顾实用性和舒适性。驾驶员座椅可前后调节，扶手可上下调节，座椅上还配备有保护驾驶者免受阳光或雨淋的折叠雨篷。两栖作业车5070用两个操纵杆操作。一个操纵杆用于行驶和转向，另一个操纵杆用于操作主体平台上加装的附件机具。驾驶员很容易就能平稳地操纵机器。

两栖作业车5070

- 强劲的柴油发动机，额定转速3000转/分，标配27马力，油耗约3升/小时；
- 液压驱动履带，两侧独立驱动；
- 前部机具由操控杆控制，液压助力，举升能力250公斤；
- 座椅与发动机组成配重单元，可轻松调节其位置来改变车体前后的重心分配，以适应不同机具的作业要求；
- 专用耐盐水腐蚀的铝材制造的船体浮筒；
- 钢材框架，热镀锌防腐；
- 粉末烤漆涂层 着色 处理。





切割器刀杆



双刃T型刀杆

切割深度：约0.50米

切割宽度：约2.10米

适用于水上或水下的芦苇丛和厚密水草作业。

杂草切割器

切割深度：约1.50米

切割宽度：约2米，3米，4米

(4米以上需单配) 需要水润滑。





标准耙

标准耙可收集水生植物、芦苇、漂浮的杂物等。

配备滤网，可收集浮游藻类和浮萍。

宽度：约3.30米

铲斗

铲斗与挖掘臂一起使用，这些配件可在水下工作。

高强度钢板制成。

容量：约25升、49升，
另有挖掘耙或根刀可选。



挖掘臂

经过各种测试的新型挖掘臂，非常值得推荐给用户。有多种铲斗可选。

臂长：约4米，包括25升的铲斗。

工作直径：约8米





排污泵

标准排污泵，工作深度2.40米时作业能力约60米³/小时，安装在吊臂前，带独立发动机。

重型泵（离心叶轮式）的作业能力约为130米³/小时，配有单独可拆卸的18马力的动力单元。泵是通过链条悬挂在吊臂上的。

排污泵用于泥沙抽吸，从河道水底抽吸淤泥。可通过软管将污泥泵出。



拖车

专门设计的拖车用于快速运输两栖作业车，一般的轿车即可拖动。

拖车的底盘是由高强度钢制造的，坚固，质轻。设计有特制的缓坡以确保司机能够安全轻松的驾驶车辆上下拖车。拖车的允许载荷约为2700公斤。

图片只是示例，客户实际订购的拖车可能会与图片所示有所差别。



拖车车体技术数据

长度： 约490-520厘米

宽度： 约200-210厘米

允许总重： 约2700公斤

技术数据

尺寸/重量	长度	约4.6-4.9米
	宽度	约2.0- 2.1米
	高度	约2.0- 2.1米
	重量	1100 - 1400 公斤
船体浮箱	材质 浮箱单元	铝合金，耐盐水腐蚀 共4个单元，每侧有2个
上装	操作区	左操纵杆控制履带的运动，操控车辆前进、后退和左右转向，并用于操控机具。 右操纵杆控制车体重量的前后分布，并提升和翻转前工作臂。
动力/油箱	发动机 柴油箱 液压油箱	Yanmar（日本洋马）柴油发动机 3缸, 27 马力 33 升 70 升
液压系统		双泵2×21毫升 齿轮泵8.2毫升或11毫升 驱动马达2×160毫升 标准HV ISO 46液压油 (可选用Panolin环保机油)
附件、机具	杂草切割器 双刃T型刀杆 标准耙 挖掘臂 铲斗 排污泵 排污泵包括	宽度约2, 3, 或4米 深度约0~1.50米 前面宽度约2.10米 宽度约3.30米 臂长约4米 工作直径约8米 约25 升、49 升，可选挖掘耙和根刀 流量60米 ³ /小时，工作深度2.40米 可选130米 ³ /小时重型泵，链条悬吊 排污软管50米 排污软管300米，配重型泵
车辆驱动	履带浮箱 速度	双向液压驱动履带，两侧独立驱动，可前后左右运动 约0~5公里/小时



详情请咨询当地经销商

Hogeweyselaan 181
1382 JL Weesp
The Netherlands
www.mobitrac.eu