



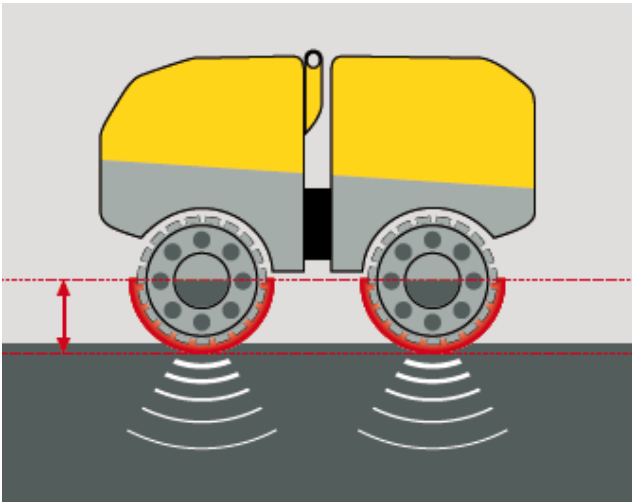
## **RT**

### **Rodillos vibratorios para zanjas**

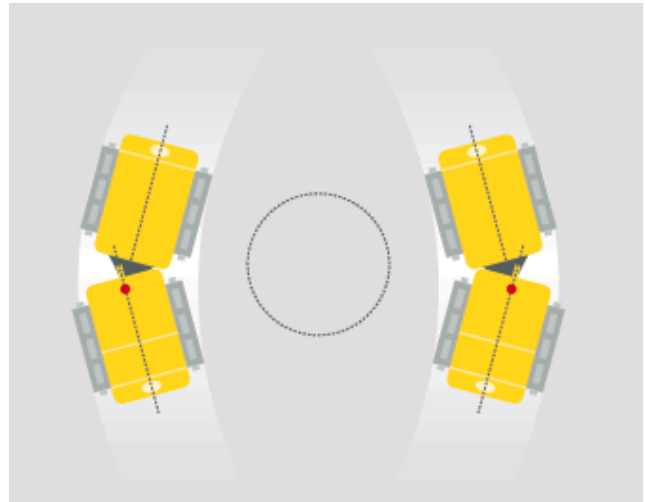
## El rodillo vibratorio de zanjas inteligente por control remoto

El rodillo vibratorio de zanjas RT es ideal para la compactación de zanjas y capas base para la construcción de cimientos, calles y aparcamientos. El RT muestra sus puntos fuertes especialmente en suelos cohesivos, ya que el tambor de pata de cabra, junto con la elevada fuerza centrífuga regulable, ofrece los mejores resultados en la compactación. Los tambores están disponibles en dos anchuras distintas. El control remoto funciona con la tecnología por infrarrojos, lo que ofrece un alto grado de seguridad: el equipo se detiene tan pronto como el usuario pierde el contacto visual. El área de seguridad impide que el RT se acerque a menos de 2 m del usuario.

- La placa base no precisa mantenimiento, ya que tanto el accionamiento como el excitador están provistos de una lubricación permanente. Por este motivo, resulta muy rentable a lo largo de toda su vida útil.
- Mediante la baja posición horizontal del excitador, por debajo del eje, las fuerzas centrífugas se conducen directamente al suelo, por lo que el rendimiento de compactación es óptimo. Además, la baja posición del excitador proporciona una buena estabilidad a la máquina y, por tanto, disminuye el riesgo de volcar.
- La unión articulada ofrece una maniobrabilidad excelente alrededor de componentes redondos como tapas de alcantarillado, sin correr el riesgo de rasgar el suelo ya compactado a causa de las maniobras.
- Una unidad de control del motor con indicadores LED controla las funciones del motor como la presión del aceite, el nivel de refrigerante, la temperatura del motor, las bujías, la batería y la capacidad del filtro de aire.



**Colocación del excitador por debajo del eje:** excelentes resultados de compactación y buena estabilidad de la máquina.



La unión articulada permite una compactación ininterrumpida alrededor de componentes redondos.

**RT****Rodillos vibratorios para zanjas**

## Datos técnicos

	<b>RT 56-SC2</b>	<b>RT 82-SC2</b>
<b>Características operativas</b>		
<b>Peso de servicio</b> kg	1.391	1.473
<b>L x A x H</b> mm	1.855 x 560 x 1.230	1.855 x 820 x 1.230
<b>Diámetro del tambor</b> mm	520	520
<b>Anchura del tambor</b> mm	560	820
<b>Fuerza centrífuga (mín.)</b> kN	34,2	34,2
<b>Fuerza centrífuga (máx.)</b> kN	68,4	68,4
<b>Frecuencia</b> Hz	41,7	41,7
<b>Carga lineal estático (por tambor)</b> N/mm	14	9,6
<b>Carga lineal dinámico (por tambor)</b> N/mm	69	45,3
<b>Velocidad de desplazamiento mín.</b> km/h	20	20
<b>Velocidad de desplazamiento máx.</b> km/h	40	40
<b>Radio de giro</b> mm	1.860	1.600
<b>Rendimiento superficial máx. (según el suelo)</b> m <sup>2</sup> /h	668	972
<b>Capacidad de ascenso máx. (sin vibración)</b> %	50	50
<b>Capacidad de ascenso máx. (con vibración)</b> %	45	45
<b>Datos del motor</b>		
<b>Tipo de motor</b>	Motor diesel de 3 cilindros refrigerado por agua con arrancador eléctrico	Motor diesel de 3 cilindros refrigerado por agua con arrancador eléctrico
<b>Fabricante del motor</b>	Kohler	Kohler
<b>Cilindrada</b> cm <sup>3</sup>	1.028	1.028
<b>Rendimiento de servicio (DIN ISO 3046)</b> kW	13,5	13,5
<b>Consumo de combustible</b> l/h	4,5	4,5



**Encontrará información sobre accesorios disponibles en nuestro sitio web.**

Sujeto a modificaciones debido al desarrollo permanente de los productos. Para más información sobre el funcionamiento del motor, consulte las instrucciones de uso. La potencia de salida efectiva puede variar en función de las condiciones de funcionamiento.

Encontrará información sobre accesorios disponibles en nuestro sitio web. Para más información sobre la potencia del motor, consulte las instrucciones de uso. La potencia de salida efectiva puede variar en función de las condiciones de funcionamiento. Sujeto a modificaciones y a errores de impresión. Ilustraciones aproximadas. Copyright © 2013 Wacker Neuson SE.