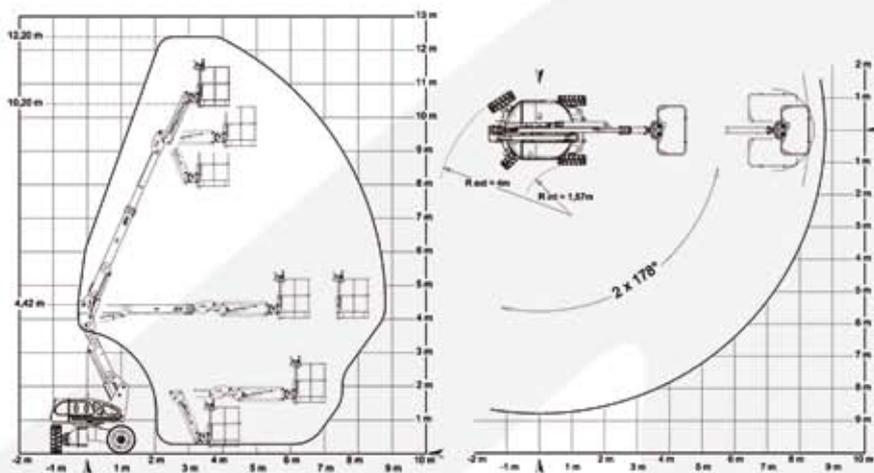
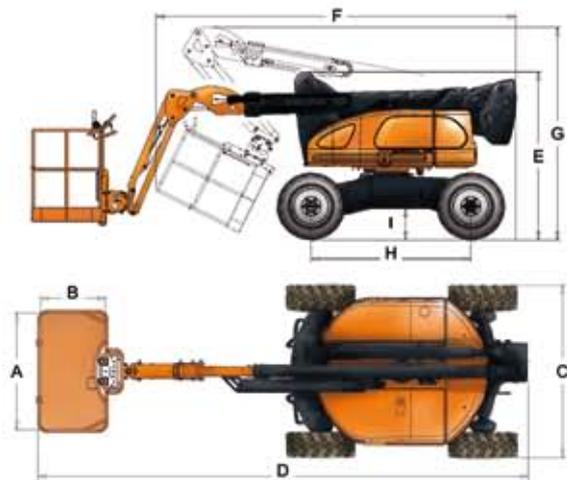


# ATN

## ZEBRA 12

Nacelle articulée **Tout-Terrain 4x4**





# ZEBRA 12

## AVANTAGES

- Déport exceptionnel.
- Garde au sol élevée.
- Rapidité de déplacement.
- Commandes proportionnelles intuitives.
- Facilité de maintenance (console de diagnostic embarquée).
- Conçue pour une utilisation intensive.

## EQUIPEMENT STANDARD

- Limiteur de charge.
- Anneaux d'élingage.
- Console de diagnostic couleur LCD embarquée.
- Pneus anti-crevaisson.

## OPTIONS

- Système de géolocalisation et de contrôle de la machine à distance.
- Prise 220V dans la plate-forme.
- Prise d'air comprimé dans la plate-forme.
- Peinture couleur(s) client.



Appareil conforme à la réglementation en vigueur (EN 280).  
Du fait de sa politique d'amélioration constante de ses produits, la société ATN se réserve le droit de procéder sans préavis à des changements de spécifications.



6, impasse ZI de Suriray n°2 - 47400 Tonneins - FRANCE  
Tél. : + 33 (0)5 53 79 83 20 - Fax : + 33 (0)5 53 88 01 07  
e-mail : contact@atnplatforms.com

	ZEBRA 12	
	Hauteur travail	12,20 m
	Hauteur plancher	10,20 m
	Déport maximum	8,50 m
	Hauteur d'articulation	4,42 m
	Charge utile	230 kg
	Rotation tourelle	2 x 178°
	Rotation plate-forme	2 x 90°
	Déport arrière	zéro
	Pendulaire	133°
A	Largeur plate-forme	1,45 m
B	Longueur plate-forme	0,80 m
C	Largeur	1,94 m
D	Longueur (machine repliée)	6,05 m
E	Hauteur (machine repliée)	2,11 m
F	Longueur (position stockage)	4,50 m
G	Hauteur (position stockage)	2,68 m
H	Empattement	2,00 m
I	Garde au sol (centre machine)	0,39 m
	Rayon de braquage intérieur	1,57 m
	Rayon de braquage extérieur	4,00 m
	Dimensions des roues	LSW305-546

	Vitesse maxi (machine repliée)	6 km/h
	Vitesse maxi (machine dépliée)	1 km/h
	Pente admissible * (machine repliée)	45%
	Dévers maximum	4°
	Poids total	5150 kg
	Pression au sol	3 kg / cm <sup>2</sup>

	Moteur diesel	KUBOTA D1105 19 kW
	Capacité réservoir carburant	54 L
	Capacité réservoir hydraulique	60 L
	Groupe de secours	12V DC

\* Voir manuel d'utilisation

