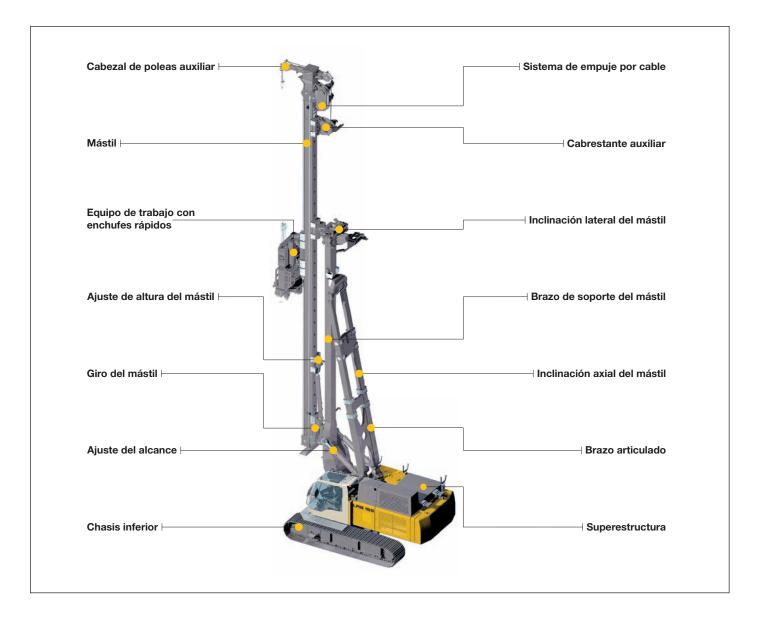




LIEBHERR

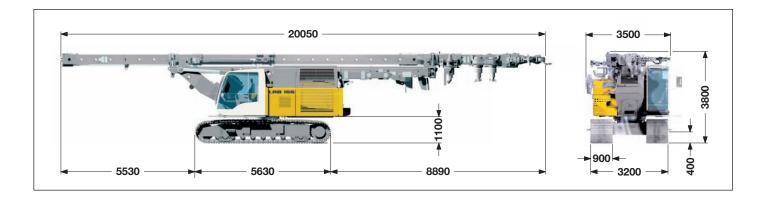
Concepto y características



- Gran potencia de motor con ajuste automático de las revoluciones
- Controles de pilotaje y todas las funciones en la cabina del operador
- Diseño rígido y robusto del mástil
- Construcción de gran estabilidad del mástil sobre la máquina base en forma de paralelograma
- Altas fuerzas de empuje (push) y de tiro (pull)
- Par de rotación alto
- Máquina auto-montante (sin necesidad de máquinas auxiliares)
- Amplia gama de herramientas de trabajo acoplables (posibilidad de ejecutar todos los trabajos de hinca y de perforación)
- Alcance de giro del mástil ± 90°

- Posicionamiento automático del mástil vertical hacia adelante 1:6 hasta - según versión - hacia atrás 1:3
- Subida longitud útil (hasta 3 m) por ajuste de altura del mástil hidráulico
- Alineación automática para hinca vertical
- Grandes fuerzas de posicionamiento a la materia de hincar
- Control sobre movimientos simultáneos a través del load-sensing (multi circuito hidráulico)
- Cambio rápido de equipos gracias a los enchufes rápidos
- Diseño de los equipos acorde a las regulaciones y normativas europeas vigentes
- Alta calidad de ejecuciones de los trabajos por control de calidad del sistema de captación de datos PDE

Dimensiones y pesos de transporte

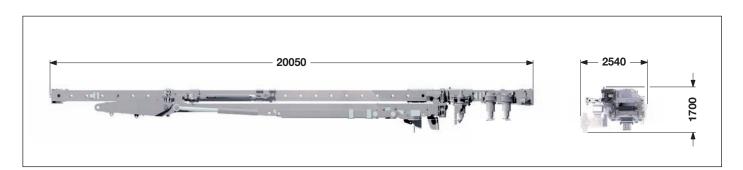


Transporte completo con mástil

Incluye la máquina base (tanque lleno y lista para trabajar), con mástil sin herramientas de trabajo (por ej. accionamiento de perforación, soporte de rotación etc.) y sin contrapeso.

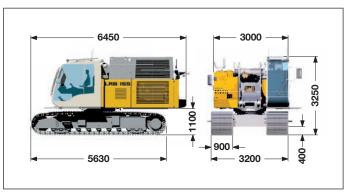
Dimensiones y pesos

Longitud del mástil	– 18.2 m – 21.2 m – 24.2 m
Peso completo sin contrapeso ———	- 58.6 t — 59.3 t — 60.1 t



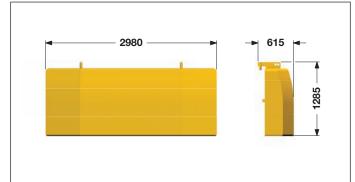
Transporte del mástil

Incluye el mástil sin herramientas de trabajo (por ej. accionamiento de perforación, soporte de rotación etc.).



Dimensiones y pesos

Longitud del mástil	- 18.2 m - 21.2 m - 24.2 m
Peso del equipo completo	- 23.8 t — 24.5 t — 25.3 t



Transporte de la máquina base

Tanque lleno y lista para trabajar;

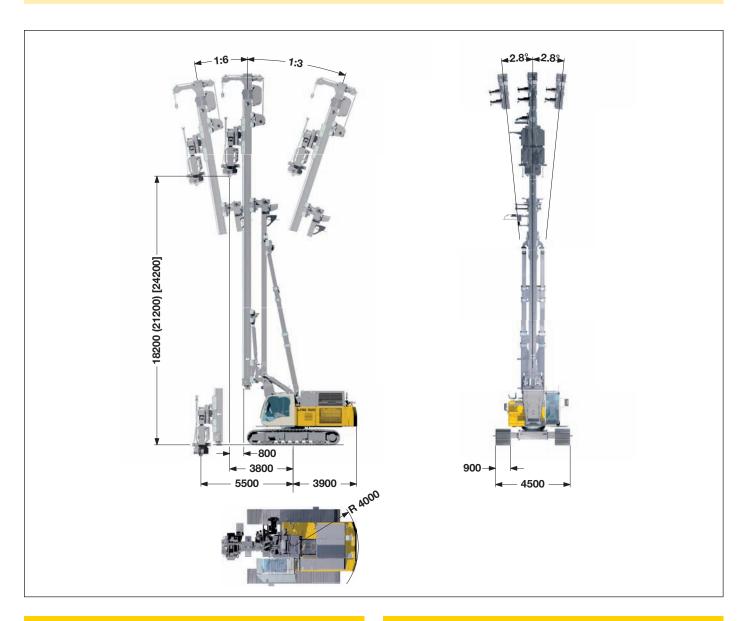
Máquina base — 34.8 t

Los pesos pueden variar según equipamiento.

Pesos		
Contrapeso		— 8.0 t

Dimensiones

Máquina base LRB 155



Datos técnicos

Longitud mástil — 18 m — 21 m —	24 m
Peso máx. martillo y pilote prefabricado Peso máx. martillo Peso máx. pilote prefabricado Tiro máx. con el mástil apoyado en el suelo Par máx.	- 8 t - 7 t 600 kN
Alcance Eje de giro - Alcance máx. mástil 3.0 - 4	4.7 m
Nivelación del mástil sin escalonamientos Inclinación lateral ± 1: Inclinación delantera Inclinación trasera	1:6
Ajuste de altura del mástil Mástil sobre el suelo (según alcance) Mástil bajo el suelo (según longitud del mástil) Rotación del mástil	- 5 m

Peso operacional y presiones sobre el suelo

Peso total con tejas de tres nervios de 900 mm ——— 66.6 t Presion sobre el suelo —————— 0.79 kg/cm²

El peso operacional incluye la máquina base LRB 155 (altura de mástil 18.2 m, sin implemento) y un contrapeso de 8.0 t.

Descripción técnica



Potencia controlada de acuerdo a ISO 9249, 450 kW (612 CV) a 1900 r.p.m.

Modelo Liebherr D 9508 A7

Capacidad del tanque - 800 l de capacidad con indicador continuo de nivel y de reserva.

El motor diesel corresponde al certificado de emisión de gases para máquinas móviles de acuerdo a la EPA/CARB cláusula 3 y 97/68 EC III A.



Sistema hidráulico

A través de una caja transfer se ponen en funcionamiento las bombas principales. Se utilizan bombas reguladoras, que trabajan en circuito abierto, suministrando aceite sólo según necesidad.

Para evitar picos de presión hidráulica, se ha integrado un mecanismo automático de corte que protege las bombas y permite ahorrar consumo de combustible.

Bombas para equipos adicionales —————	2x 350 I/min
Bomba independiente para cinemática ————	— 190 l/min
Tanque de hidráulico	— 825 I
Presión máx.	— 350 bar

La máquina incorpora la hidráulica específica para poder trabajar con todos los componentes, sin agregado hidráulico adicional.

La limpieza del aceite hidráulico se lleva a cabo a través de filtros de retorno y de presión, los cuales están controlados electrónicamente. Posibles impurezas se visualizan en pantalla.

Existe la posibilidad de utilizar aceites sintéticos ecológicos, no perjudiciales para el medio ambiente.



Mecanismo de giro

Corona giratoria de rodamiento y dientes internos, motor de émbolos axiales, frenos de discos múltiples con accionamiento hidráulico, engranaje planetario, mecanismo giratorio de piñones. Giro de gran precisión con posibilidad de elegir distintas velocidades preseleccionables.

El mecanismo de giro libre funciona por tiempos, esta libre de desgaste ya que el frenado se realiza a través del sistema hidráulico. Velocidad de giro: 0-3.7 v/min, regulable sin escalonamientos



Mecanismo de traslación

El mecanismo de traslación se realiza a través de un motor de émbolos axiales, frenos de discos múltiples con refrigeración hidráulica, engranaje planetario, libre de mantenimiento, tensor de cadenas hidráulico.

Velocidad de traslación		0 – 1.5 kn	n/h
Potencia de traslación -		— 632 kN	1
Ancho de tejas de tres n	ervios 700 mm - 800 mm	– 900 mi	m



Sistema de control electrónico

El mando está diseñado por Liebherr para trabajar bajo temperaturas y condiciones extremas (heavy-duty). Todos los datos de importancia acerca de la máquina y de la operativa se muestran y se pueden controlar electrónicamente a través de una pantalla de alta resolución en la cabina. Un modem GSM permite la conexión a la máquina y realizar un diagnóstico a distancia online. Para asegurar un manejo rápido y sencillo, se visualizan diferentes niveles de datos con simbología identificativa.

El control y la visualización de todos los sensores también se lleva a cabo mediante la electrónica de última generación. Los mensajes de error, aparecen automáticamente en el "display" de la pantalla de forma clara y concisa. La grúa está equipada con un mando de control proporcional que permite realizar todos los movimientos posibles simultáneamente. La cabina incorpora dos joysticks para el manejo. Las palancas se pueden sustituir por palancas de mano en caso de necesidad del cliente.

Opciones:

Sistema de captación y registro de datos (PDE)



Cabrest. del Kelly con caída libre

Tiro del cable (efectivo) —————	160 kN
Diámetro del cable —————	26 mm
Velocidad del cable —————	0 - 94 m/min



Cabrestante auxiliar

Tiro del cable (efectivo)	80 kN
Diámetro del cable —	20 mm
Diámetro del tambor —	320 mm
Velocidad del cable ————————————————————————————————————	0 - 73 m/min



Sistema de empuje por cable

Fuerza de empuje/tiro -	300/300 kN
Tiro del cable (efectivo)	150 kN
Diámetro del cable —	24 mm
Velocidad del cable —	0 - 60 m/min
Los cables se manejan	a través de un cabrestante de forma sencilla y
con una gran precisión.	

Los cabrestantes destacan por su diseño compacto y su facilidad de ensamblaje. Consisten de un engranaje planetario interno, bañado en aceite y de mantenimiento mínimo. La carga se sostiene por el sistema hidráulico, además de un factor de seguridad adicional, con un freno de discos múltiples y muelles (freno de parada). Todos los datos indicados son valores efectivos. Un margen del 25% ya esta incluido.



Emisión de sonidos

La emisión de sonidos corresponde a la directiva 2000/14/EC de emisión de sonidos en el exterior.

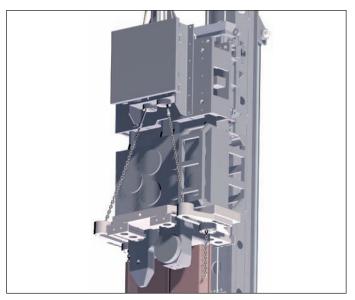
Vibrador de alta frecuencia

Modelo 23 VML con dispositivo de ajuste de tablestacas hidráulico

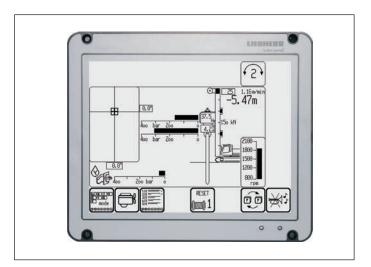


Longitud útil – 21 m





Mordaza doble y dispositivo de ajuste de tablestacas hidráulico



Pantalla de trabajo para vibrador

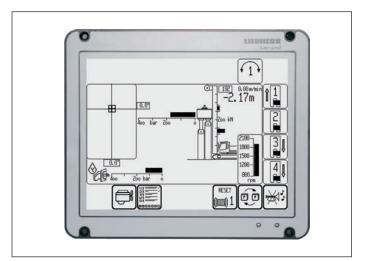
Prensa de tablestaca

Modelo 4080



Longitud útil – 21 m

Datos técnicos	
Fuerza de empuje — Fuerza de tiro — Fuer	4x 800 kN 4x 700 kN
Recorrido de empuje de cilindro ————————————————————————————————————	400 mm
Peso —	7000 kg



Pantalla de trabajo para prensa de tablestaca

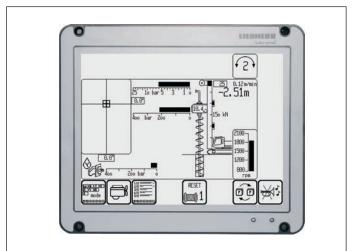
Mesa de rotación

Modelo BA 45



Longitud útil – 21 m

Datos técnicos	
Motor de rotación - Par de rotación -	45 kNm
Motor de rotación - Velocidad —	95 rpm
Diámetro de perforación máx	800 mm



Pantalla de trabajo para barrena continua

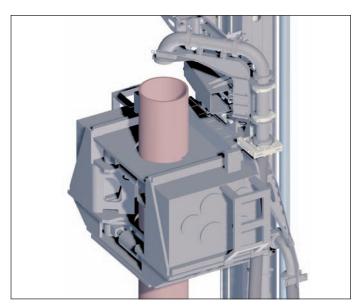
Vibrador de collar

Modelo 20 VMR

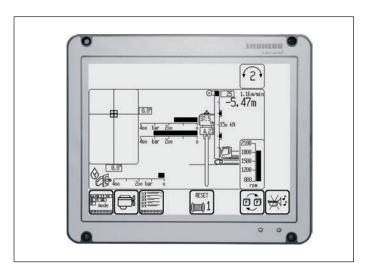


Longitud útil – 34 m





Vibrador de collar con sistema de hormigonado



Pantalla de trabajo para vibrador

Martillo hidráulico

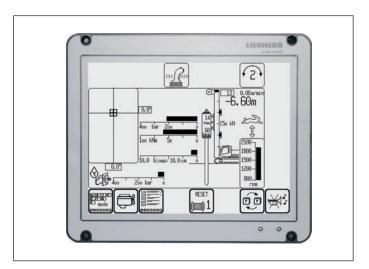
Modelo H 85



Longitud útil – 21 m

Datos técnico	S	
Tipo de martillo	H 85/7	H 85/5*
Peso de la maza —————————————————————————————————	•	•
N° de golpes ————————————————————————————————————	- 45-100 golpes/m	nin - 50-100 golpes/min
incl. la maza ————	— 10200 kg ——	8300 kg
Presión de aceite máx. – Caudal ————————————————————————————————————	—— 240 bar —— —— 200 l/min —	

^{*)} En vez de un peso de 7000 kg se puede montar un peso de 5000 kg.



Pantalla de trabajo para martillo de hinca

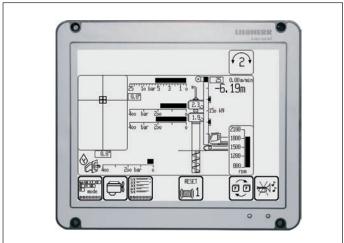
Doble rotary

Modelo DBA 200





Guía hidráulica de camisa exterior



Pantalla de trabajo para doble rotary

Datos técnicos

Motor de rotación I - Velocidad ———————————————————————————————————	
Motor de rotación I - Velocidad ———————————————————————————————————	
Motor de rotación II - Velocidad ——— 1ª marcha —— 15 rp Motor de rotación II - Par de rotación — 1ª marcha —— 98 kN	
Motor de rotación II - Velocidad ———————————————————————————————————	

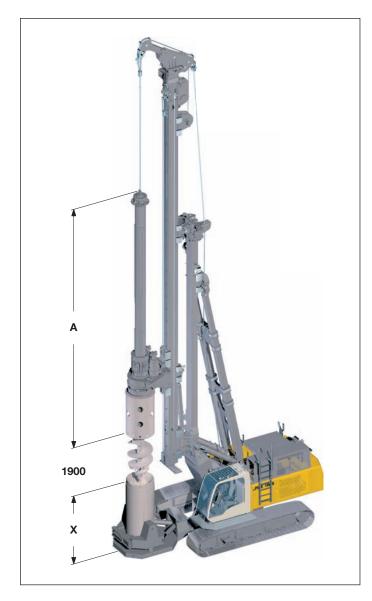
Rendimientos

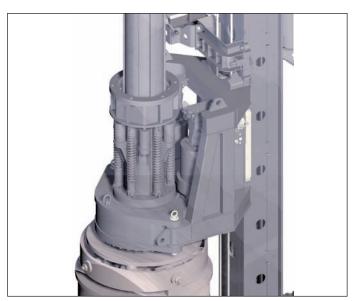
Diámetro de perforación máx.*	— 620 mm
Profundidad de perforación máx.*	— 15 m
Tiro máx. (cabrestante de empuje y del Kelly)	— 460 kN

*) Otros diámetros y profundidades de perforación disponibles bajo petición.

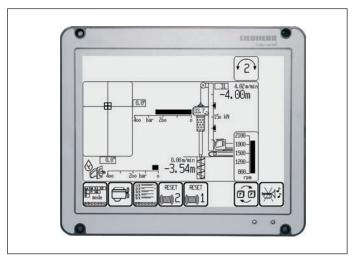
Perforación con Kelly

Modelo BA 220





Amortiguador del Kelly



Pantalla de trabajo para perforación con Kelly

Datos técnicos

Motor de rotación - Par de rotación — 1ª marcha — 220 kNm Motor de rotación - Velocidad — 1ª marcha — 25 rpm
Motor de rotación - Par de rotación - 2ª marcha - 110 kNm
Motor de rotación - Velocidad ———— 2ª marcha —— 50 rpm

Rendimientos

Diámetro de perforación máx. con adaptador*	— 2500 mm
Diámetro de perforación máx. sin entubadora*	— 2200 mm
Diámetro de perforación máx. con entubadora* ——	— 1500 mm
Tiro cabrestante del Kelly —	—— 160 kN
Velocidad del cable cabrestante del Kelly —	— 0 – 94 m/min

^{*)} Otros diámetros disponibles bajo petición.

Barras de Kelly

		_			
Tipo de Kelly	Α	X	Profund	Peso	Kelly Ø
	(mm)	(mm)	(m)	(t)	(mm)
MD 28/3/24	9880	12000	21.8	5.0	419
MD 28/3/27	10880	11000	24.8	5.5	419
MD 28/3/30	11880	10000	27.8	5.9	419
MD 28/3/33	12880	9000	30.8	6.4	419
MD 28/3/36	13880	8000	33.8	6.8	419
MD 28/4/36	11450	10750	33.8	7.2	419
MD 28/4/42	12950	9250	39.8	8.1	419
MD 28/4/48	14450	7750	45.8	9.0	419
MD 28/4/54	15950	6250	51.8	9.8	419

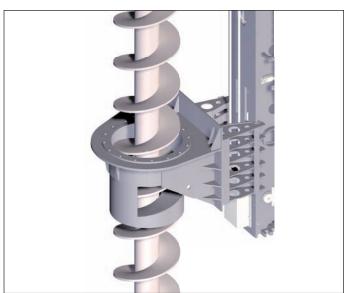
Otras barras de Kelly disponibles bajo petición.

Para trabajos con entubadora hay que reducir el valor X en 1500 mm.

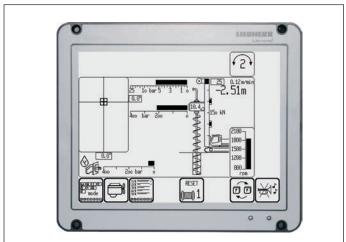
Perforación con barrena continua

Modelo BA 220





Barrena continua con limpiador hidráulico de barrena



Pantalla de trabajo para barrena continua

Datos técnicos

Motor de rotación - Par de rotación - 1ª marcha - 220 kNm
Motor de rotación - Velocidad ———— 1ª marcha ——— 25 rpm
Motor de rotación - Par de rotación — 2ª marcha — 110 kNm
Motor de rotación - Velocidad — 2ª marcha — 50 rpm

Rendimientos

Profundidad de perforación sin limpiador de barrena* —— 17.5 m
Profundidad de perforación con limpiador de barrena* —— 16 m
Tiro máx. (cabrestante de empuje y del Kelly) ———— 460 kN
Apriete máx. (más peso propio de la mesa y barrena) —— 200 kN
Diámetro de perforación máx.* — 700 mm

*) Otros diámetros y profundidades de perforación disponibles bajo petición.

Perforación Soil Mixing

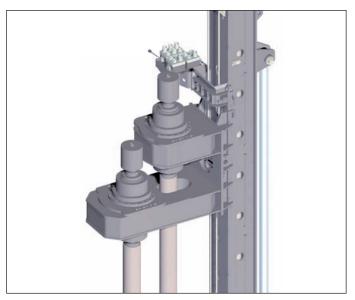
Modelo DMA 35



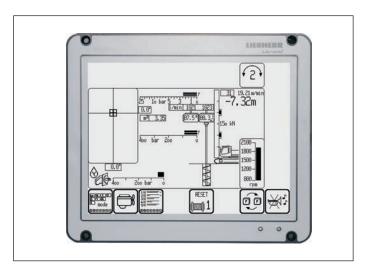
Longitud útil – 17.5 m



Motor de rotación - Par de rotación — 1ª marcha — Motor de rotación - Velocidad — 1ª marcha —	
Motor de rotación - Par de rotación — 2ª marcha — Motor de rotación - Velocidad — 2ª marcha —	



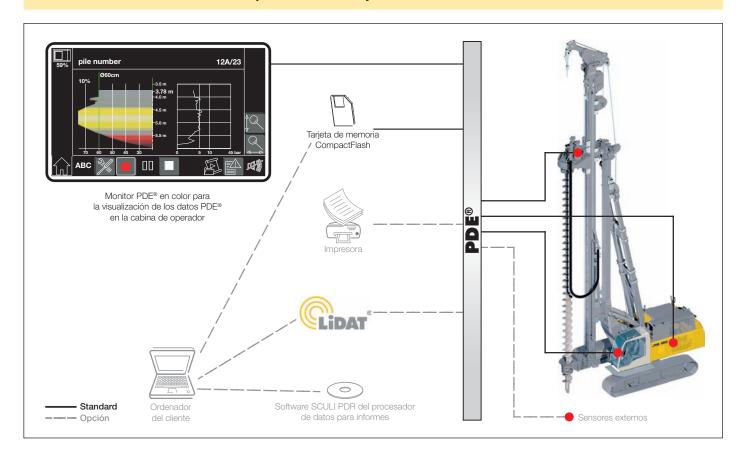
Montaje para la utilización en presas



Pantalla de trabajo para Soil Mixing

Captación y registro de datos de la operativa - PDE® (Implemento adicional)

En el sistema Liebherr de captación y registro de datos PDE® se capturan los datos relevantes de la operativa de forma constante durante el proceso de trabajo.



Según el modo de aplicación se visualizan de forma clara todos los datos registrados y procesados en la pantalla táctil PDE® en la cabina del operador, p.ej. de un pilote prefabricado.

A través de la pantalla táctil se maneja simultáneamente el PDE®. El operador puede incluir detalles distintos (p.ej. nombre de la obra, número del pilote, etc.) e iniciar y parar registros. Para cada ciclo de inicio y parada realizado en el PDE®, se crea un registro en una tarjeta de memoria CompactFlash.

El PDE® se puede configurar de distintas maneras, p.ej. para la conexión de sensores externos, para la creación de un protocolo sencillo como archivo gráfico y/o para un informe directamente en la cabina del operador

Procesador de datos para informes - PDR (Implemento adicional)

Mediante del software SCULI PDR es posible evaluar datos y crear informes en un ordenador.

Almacenar registros – Registros grabados por el sistema PDE® pueden ser importados y almacenadas en SCULI PDR. La importación de datos se puede realizar directamente desde la tarjeta CompactFlash o a través del sistema telemático Liebherr LiDAT.

Mediante el filtro de funciones, se pueden encontrar registros específicos – por ejemplo de un día o una obra en concreto.

Visualización de datos – Los datos de un registro están representados mediante una tabla. Resúmenes de varios registros dan p.ej. el consumo de hormigón total o la profundidad media. Además está disponible un editor en forma de un diagrama para análisis rápidos.

Elaboración de informes – Parte principal de SCULI PDR es un generador de informes, que facilita la creación de informes individuales. Se pueden imprimir directamente o guardar en formato pdf. Se pueden configurar tamaños, colores, intensidad de líneas o también el logo requerido. Además se pueden representar los reportes en idiomas distintos, p.ej. en inglés o en el idioma local.

