



Numéro d'approbation OCDE

1/2 003

Date d'approbation OCDE

Code Complet

Marque

26/09/2002

Modèle

Daedong

Type

DK90

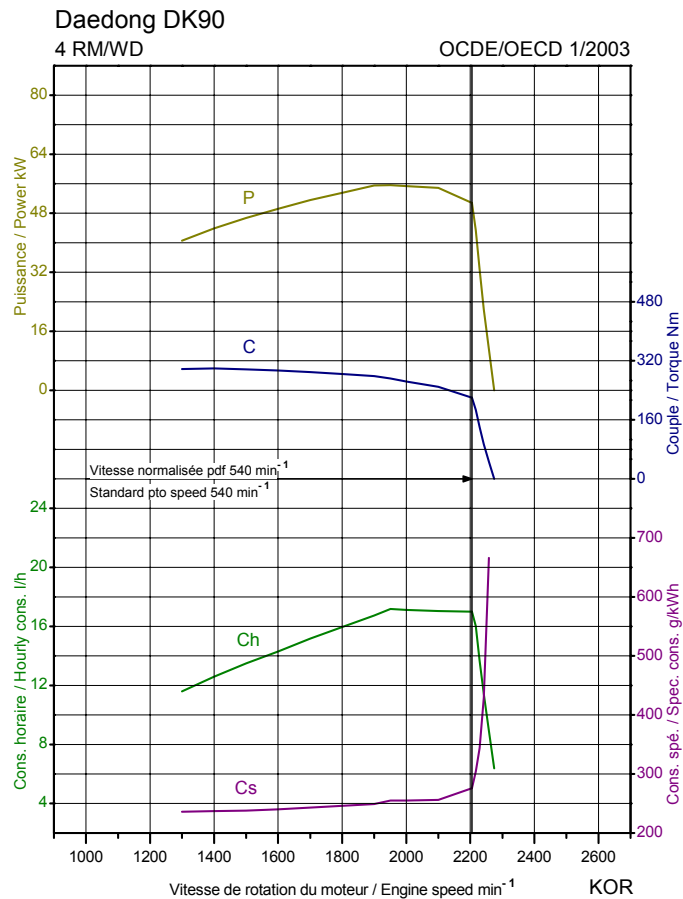
Constructeur

4 RM

Station d'essai :

Daedong Ins. Co., Ltd.

NAMRI, Suwon, Corée



Moteur, Transmission, Prise de force

Marque, Modèle	Perkins	1004.4T
Type, Suralimentation	Injection directe	Oui
Cylindres, Disposition	4	verticale en ligne
Cylindrée, Refroidissement	3990 cm ³	Liquide
Boîte de vitesses		Mécanique
Nombre de vitesses Avant, Arrière	12	12
Vitesse d'avancement au régime nominal	de 0.41	à 28.66 km/h
<u>Régime normalisé de la prise de force</u>	<u>540 min⁻¹</u>	<u>1000 min⁻¹</u>
Vitesse au régime nominal du moteur	539 min ⁻¹	Néant
Diamètre de l'arbre	35 mm	
Nombre de cannelures	6	

Essais à la Prise de ForceEssai de 2 heures à la puissance maximale

Puissance, Régime moteur et prise de force	55.6 kW	1950 min ⁻¹	478 min ⁻¹
Consommation horaire, Spécifique		17.19 l/h	255 g/kWh

Essai à la puissance maximale au régime nominal du moteur

Puissance, Régime moteur et prise de force	50.8 kW	2205 min ⁻¹	540 min ⁻¹
Consommation horaire, Spécifique		17.01 l/h	276 g/kWh

Essai au régime normalisé de la prise de force

Puissance, Régime moteur et prise de force	50.8 kW	2205 min ⁻¹	540 min ⁻¹
Consommation horaire, Spécifique		17.01 l/h	276 g/kWh

Réserve de couple

36.2 %

Couple maximum, Régime correspondant299.4 Nm 1400 min⁻¹**Essais de Traction sur Piste***Pneumatiques avant, arrière*

11.2 - 24 18.4 - 30

Essai avec tracteurnon alourdi alourdi*Masse totale*

3171 kg 3531 kg

Effort maximal de traction

24.9 kN 27.2 kN

à la vitesse de

1.84 km/h 1.81 km/h

Puissance maximale de traction

47.9 kW 47.8 kW

à la Vitesse de

7.86 km/h 7.95 km/h

Essais de la Force de Relevage et de la Puissance Hydraulique*Système hydraulique*

Centre ouvert

Effort maximal de levage aux bras inférieurs, au cadre

18.2 kN 17.3 kN

A puissance hydraulique maximale

Débit, Pression, Puissance	39.0 l/min	16.4 MPa	10.7 kW
----------------------------	------------	----------	---------

