



## Харвестеры для эффективного и устойчивого лесного хозяйства

Харвестеры Eco Log обеспечивают превосходную проходимость на местности со сложным рельефом. Все комбайны серии 500 оснащены подвеской с маятниковыми рычагами, позволяя регулировать дорожный просвет харвестера от 4 дюймов с небольшим (11 см) до почти 4 футов (1,2 м, и поэтому без труда преодолевать бревна, кочки и валуны. Даже на косогорах и изрезанной местности поддерживается высокая мощность и производительность машины, так как кабина и мощный манипулятор всегда выровнены, а маятниковые рычаги позволяют колесам харвестера следовать рельефу.

Давление на грунт можно корректировать и перераспределять, поднимая или опуская каждое из колес харвестера по отдельности или все колеса вместе. Машина и ее способность адаптироваться к условиям местности предоставляет оператору полный контроль над любой ситуацией.

### Харвестеры Eco Log:

- Оснащены двигателями Volvo Penta, которые отличаются низким расходом топлива, быстротой реакции на изменение нагрузки и длительным интервалом обслуживания.
- Оказывают низкое удельное давление на почву, слабые и мягкие грунты, так как можно опустить шасси харвестера в самое низкое положение, тем самым равномерно распределяя вес машины по максимальной площади.
- Обеспечивают простоту и удобство обслуживания благодаря легкости доступа ко всем частям харвестера, а также возможности опустить машину до оптимальной рабочей высоты, используя маятниковые рычаги.
- Маятниковая подвеска, двигатель, манипулятор и технические характеристики обеспечивают возможность достижения более высокой производительности, чем у харвестеров аналогичных классов от других производителей.
- Благодаря конструкции и компоновке двигателя и других узлов уменьшена высота капота, гарантируя оператору отличную обзорность и вперед, и назад.
- Харвестер Eco Log работает как экскаватор на колесах: погрузчик и кабина плавно двигаются вместе. Это облегчает оператору переход на харвестеры Eco Log, независимо от его предыдущего опыта работы на технике на гусеничном ходу.