

I H I 建機

コンクリートポンプ車

適用範囲		モデル名		IPG100B-8E26/4	IPG100T-16E	S34X		
		主仕様	吸吐弁型式	—	揺動弁	揺動弁	揺動弁	
			最大吐出量	m ³ /h	100/65	100/55	138	
			最大吐出圧力	MPa	8.1/5.2	15.9/8.6	8.5	
			アーム最大地上高	m	26	—	34	
適用号機				DR20001～	DK10001～	DJ0001～		
区分	検査箇所	検査項目(条件)	単位	検査基準値				
作業装置	圧送装置	ポンプ本体	ピストンストローク回数	回/min	30/19.5±1	31/17±1	27±1	
			ローター回転数	回/min	—	—	—	
			(油圧ポンプ回転数)	(min ⁻¹)	(1600)	(1800)	(1800)	(±)
			(エンジン回転数)	(min ⁻¹)	(—)	(—)	(—)	(—)
			(作動油温度)	(℃)	(50±5)	(50±5)	(50±0)	(±)
	圧送装置	攪拌装置	回転速度	min ⁻¹	31±2	35±2	±	±
			チェーンのたわみ	mm	—	—		
			(油圧ポンプ回転数)	(min ⁻¹)	(1600)	(1800)	(±)	(±)
			(エンジン回転数)	(min ⁻¹)	(—)	(—)	(—)	(—)
			(作動油温度)	(℃)	(50±5)	(50±5)	(±)	(±)
	真空ポンプ	真空ポンプ	圧力設定値 (設定値到達時間)	Pa (min)	— (—)	— (—)	— (—)	(—)
			圧力降下許容値 (保持時間)	Pa (min)	— (—)	— (—)	— (—)	(—)
			Vベルトのたわみ	mm	—	—	—	
			ブーム装置	シリンダー 自然降下量	ブーム (1) シリンダー	mm	1	—
	ブーム (2) シリンダー	mm			1	—	1	
	ブーム (3) シリンダー	mm			1	—	1	
	ブーム (4) シリンダー	mm			1	—	1	
	ブーム (5) シリンダー	mm			—	—	—	
	ブーム装置	☆ブームシリンダー 作動時間	(測定時間) (作動計測条件) (作業装置姿勢)	(min) [図面No.]	(10) (—) [図 No. 1]	(—) (—) [図 No.]	(10) (—) [図 No. 1]	(—) (—) [図 No.]
			ブーム (1) 伸び	sec	40±10	—	70±10	±
縮み			sec	60±10	—	70±10	±	
ブーム (2) 伸び			sec	65±10	—	100±10		
縮み			sec	60±10	—	105±10		
ブーム (3) 伸び			sec	60±10	—	65±10		
縮み			sec	60±10	—	65±10		
ブーム (4) 伸び			sec	50±10	—	50±10		
縮み			sec	50±10	—	50±10		
ブーム (5) 伸び			sec	—	—	—		
縮み	sec	—	—	—				
洗浄装置	水ポンプ (配管洗浄用)	吐出圧力	MPa	—	—	—		
		油圧	MPa	3.9	9.8	—		
		水圧 飛距離	m	—	—	—		
空圧機	空圧機	吐出圧力	MPa	—	—	—		
		(油圧ポンプ回転数)	(min ⁻¹)	(1600)	(1800)	(—)	(±)	
		(エンジン回転数)	(min ⁻¹)	(—)	(—)	(—)	(±)	
(作動油温度)	(℃)	(50±5)	(50±5)	(—)	(±)			

☆印：新車基準値を表す（参考値）。

[illegible]

I H I 建機

項 目	測 定 方 法	計 測 姿 勢
ブーム シリンダー 自然降下	アウトリガーを最大に張り出し、ブームを真っ直ぐに伸ばした状態で保持する。各ブームシリンダーにダイヤルゲージを取付け、10分間の自然降下量を計測する。 ブーム先端は根元ホースのみとする。	図-1 ブームシリンダー自然降下計測姿勢 (下図参照)
アウトリガー シリンダー 自然降下	ブームを水平に伸ばし、アウトリガー真上位置に置く。アウトリガーにダイヤルゲージを取付け、10分間の自然降下量を計測する。	図-2 アウトリガーシリンダー自然降下計測姿勢 (下図参照)

コンクリートポンプ車

項 目	測 定 方 法	計 測 姿 勢
ブーム作動速度	アウトリガーを最大に張り出し、各ブームシリンダーの全ストロークの作動時間をストップウォッチで計測する。計測姿勢は右記の通り。	図-3 ブーム作動速度計測姿勢 (下図参照)
旋回作動速度	アウトリガーを最大に張り出し、右記のブーム姿勢にて360°旋回の作動時間をストップウォッチで計測する。	図-4 旋回作動速度計測姿勢 (下図参照)