

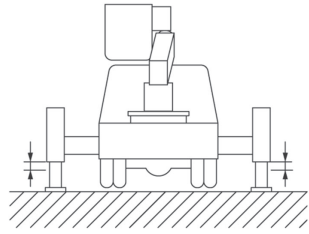
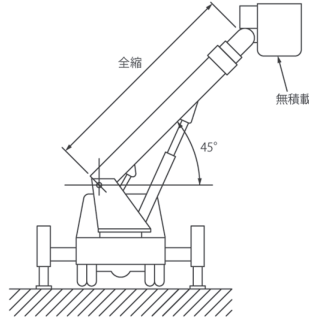
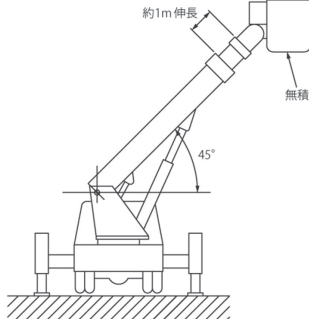
アイチコーポレーション

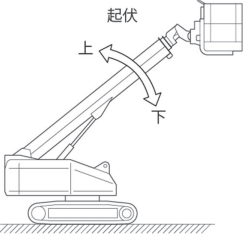
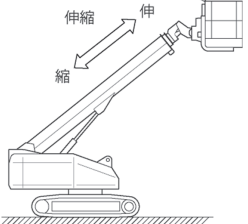
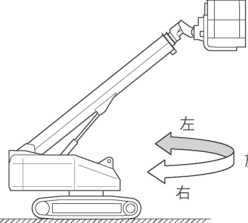
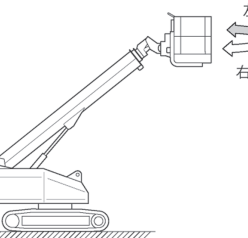
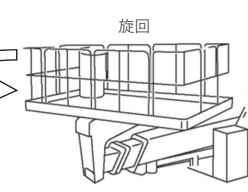
適 用 範 囲		モ デ ル 名		SV06DNS	SV06DNL	S08DNL	SV08DWL
		適用号機又はスペック番号		STD	STD	STD	STD
		最大作業床高さ（m）		5. 8	6. 1	7. 9	7. 9
区分	検査箇所	適用項目 ※測定条件、方法		単位	検 査 基 準 値		
電 動 機	駆動用ベルト	駆動用チェーンのたわみ ※7		mm	—	—	—
	バッテリー	電圧		V	24	24	24
	充電装置	電圧検出リレーの作動電圧		V	28. 8	28. 8	28. 8
	ヒューズ	走行・上昇主回路用		A	200	200	200
		制御主回路用		A	10	10	10
	ホイール	ソリッドタイヤ	空気圧	—	ノーパンク	ノーパンク	ノーパンク
	走行ブレーキ	制動距離		m	—	—	—
		ドラムとライニングのすき間		mm	—	—	—
作 業 装 置	マスト	スライディングパッド部がた		mm	—	—	—
		スライディングパッド	マスト上側	mm	—	—	—
			マスト下側	mm	—	—	—
油 圧 装 置	油圧ポンプ	メイン		MPa (kgf/cm²)	18. 1 (185)	18. 1 (185)	18. 1 (185)
		ステアリング		MPa (kgf/cm²)	—	—	—
		※作動油		—	VG22	VG22	VG22
		油温		℃	40±10	40±10	40±10
	油圧シリンダー	自然降下量	リフトシリンダー	mm/10min	2	2	2
	安 全 装 置	車体傾斜角 警報装置	前後方向作動		角度 °	3 ^{+0. 5 0}	3 ^{+0. 5 0}
左右方向作動			角度 °	1. 5 ^{+0. 5 0}	1. 5 ^{+0. 5 0}	1. 5 ^{+0. 5 0}	
過積載 防止装置		作動重量	重量	N (kgf)	2647 (270)	4216 (430)	2942 (300)
			揚程	m	1. 7	1. 7	2. 2
		揚程規制作動	重量	N (kgf)	—	—	—
			揚程	m	—	—	—
		重荷重モード	重量	N (kgf)	—	—	—
			揚程	m	—	—	—
作業床 規制装置		格納検知		—	○	○	○
		走行規制検知		—	—	—	—
		上限規制検知		—	○	○	○
総 合 テ ス ト	作動速度	昇降	上昇	s	25±5	30±6	40±8
			下降	s	25±5	30±6	40±8
		走行	高速	km/h	4. 5±0. 7	4. 5±0. 7	4. 5±0. 7
			低速	km/h	0. 8±0. 1	0. 8±0. 1	1. 0±0. 2

注) 安全装置の作業範囲規制装置測定方法はモデルやウエイトの重量によって異なります。
測定方法はサービスマニュアルを参照して下さい。

ホイール式（蓄電池式）

SV10DWL	SV06E1NS	SV06E1NL	SV08E1NL	SV08E1WL	SV10E1WL	WM04C1NS	WM05C1NS	
STD	STD	STD	STD	STD	STD	STD	STD	
9. 59	5. 72	6. 1	7. 77	7. 92	9. 68	3. 80	4. 78	
検 査 基 準 値								
—	—	—	—	—	—	16±5	16±5	
24	24	24	24	24	24	24	24	
28. 8	28. 8	28. 8	28. 8	28. 8	28. 8	28. 8	28. 8	
200	300	300	300	300	300	200	200	
10	10	10	10	10	10	10	10	
ノーパンク	ノーパンク	ノーパンク	ノーパンク	ノーパンク	ノーパンク	ノーパンク	ノーパンク	
—	—	—	—	—	—	—	—	
—	—	—	—	—	—	—	—	
14	14	14	14	14	14	8	8	
—	—	—	—	—	—	0～2. 3	0～2. 3	
—	—	—	—	—	—	0～2. 3	0～2. 3	
—	—	—	—	—	—	1. 0	1. 0	
18. 1 (185)	17. 2 (175)	17. 2 (175)	17. 2 (175)	17. 2 (175)	17. 2 (175)	8. 8 (90)	13. 7 (140)	
—	—	—	—	—	—	—	4. 6 (46)	
—	—	—	—	—	—	—	—	
VG22	VG22	VG22	VG22	VG22	VG22	VG22	VG22	
40±10	30±10	30±10	30±10	30±10	30±10	30±10	30±10	
2	2	2	2	2	2	2	2	
3 ^{+0. 5} ₀	3. 0	3. 0	3. 0	3. 0	3. 0	2. 0±0. 5	2. 0±0. 5	
1. 5 ^{+0. 5} ₀	3. 0～4. 0 2. 7以下	3. 0～4. 0 3. 0以下	3. 0～4. 0 4. 0以下	3. 0～4. 0 6. 0以下	3. 0～4. 0 6. 0以下	2. 0±0. 5	2. 0±0. 5	
5295 (540)	2647 (270)	4216 (430)	2647 (270)	5295 (540)	3726 (380)	—	—	
2. 1	2. 3	1. 6	1. 9	2. 0	2. 0	—	—	
3725 (380)	—	—	—	—	—	—	—	
6. 7～7. 9	—	—	—	—	—	—	—	
—	—	—	—	—	5295 (540)	—	—	
—	—	—	—	—	7. 6～7. 9	—	—	
○	○	○	○	○	○	○	○	
—	—	—	—	—	—	—	—	
○	○	○	○	○	○	○	○	
51±10	26±5	28±6	33±7	40±8	55±11	25±5	32±6	
50±10	30±6	40±8	40±8	50±10	60±12	18±4	23±5	
3. 6±0. 5	4. 5±0. 7	4. 5±0. 7	4. 5±0. 7	4. 0±0. 6	4. 0±0. 6	3. 0±0. 3	3. 0±0. 3	
0. 8±0. 1	0. 8±0. 1	0. 8±0. 1	0. 8±0. 1	0. 8±0. 1	0. 8±0. 1	0. 65±0. 15	0. 65±0. 15	

※1. シリンダー自然降下量 1) ジャッキシリンダー 【測定要領】 (1) 車体を水平堅度土上にセットする。 (2) エンジン停止させる (3) ジャッキレバーを「入」に数回操作し、残圧を抜く (4) ジャッキポストにマーキングまたは、ダイヤルゲージをセットする (5) 1分後、0点を合わせる (6) 10分経過させる (7) 自然降下量を測定する (前右、前左、後右、後左) 【判定基準】 ジャッキポストのストロークにて 1mm 以内／10 分	
2) 起伏シリンダー 【測定要領】 (1) ブームを起伏各 45° にセットする (2) エンジン停止させる (3) 起伏シリンダーのロッドにマーキングまたはダイヤルゲージをセットする (4) 残圧を抜き 1 分後または 5 分後、0 点を合わせる (5) 10 分経過させる (6) 自然降下量を測定する 【判定基準】 ピストンロッドのストロークにて 2mm 以内／10 分	
3) 伸縮シリンダー 【測定要領】 (1) ブームを起伏各 45° にセットする (2) ブーム長さを 1m にセットする (3) エンジン停止させる (4) 第 2 ブームにマーキングまたはダイヤルゲージをセットする (4) 残圧を抜き 1 分後または 5 分後、0 点を合わせる (5) 10 分経過させる (6) 自然降下量を測定する 【判定基準】 第 2 ブームのストロークにて 2mm 以内／10 分	

※2. 速度測定方法 【測定要領】 (1) 車体を水平堅度土上にセットする。 (2) 作業車の作業範囲に障害物がないことを確認する (3) 油温は 40±10℃で行なう 1) ブーム起伏速度 (1) ブーム全縮状態で、起伏下操作により「下」エンド下げる (2) 起伏上操作にて「上」エンドまでの時間を測定する	
2) ブーム伸縮速度 (1) ブームを全縮状態で起伏上操作により「上」エンドまで上げる (2) 伸操作により「伸」エンドまでの時間を測定する (3) 縮操作により「縮」エンドまでの時間を測定する	
3) ブーム旋回速度 (1) ブームを全縮、起エンドの状態にする (2) ブーム旋回操作により 1 回転するまでの時間を測定する (3) ブーム右旋回、左旋回共に行なう	
4) 首振り速度 (1) 首振操作にて右エンド～左エンドまでの作動時間を測定する (2) 首振り右操作、左操作共に行なう	
5) プラットフォーム旋回速度 (1) ブームを全縮、起エンドの状態にする (2) ブーム旋回操作により 1 回転するまでの時間を測定する (3) ブーム右旋回、左旋回共に行なう	

6) ブーム起伏速度 (1) ブーム全縮状態・首振り格納、起伏MAX位置から起伏下操作により「下」→起伏水平停止 ($0 \pm 1^\circ$) 位置までの時間を測定する。 (2) 起伏水平位置より、起伏上操作にて「上」→起伏MAX位置までの時間を測定する	
※3. 走行速度測定方法 [測定要領] 1) 車両を水平なアスファルト、コンクリートまたは堅土上にセットする 2) 走行操作レバーをいっぱいまで操作する 3) 車両が最大速度になるまで助走させる 4) 速度が安定した走行区間の速度を測定する ※ブームの姿勢や切り替えスイッチを切り替え「高速」、「低速」を行う	
※4. 走行直進性測定方法 [測定要領] 1) 車両を水平なアスファルト、コンクリートまたは堅土上にセットする 2) 走行操作レバーをいっぱいまで操作する 3) 車両が最大速度になるまで助走させる 4) 最高速度で約10m走行させ曲がった距離を測定する	

※5. 履帯たわみ測定方法 [測定要領] (1) 車両を水平なアスファルト、コンクリートまたは堅土上にセットする (2) 第1ブーム先端部に支柱セットする (3) ブーム「伏」操作を行い履帯を地面から30mm~50mm浮かせたわみ量の測定をする 1) SR10CSM、SR12CSM 2) SR19CSM/21CSM/21CJM	
※6. 小型履帯たわみ測定方法 [測定要領] 1) 車両を水平なアスファルト、コンクリートまたは堅土上にフレームを上げた (60 mm以上) 状態保ちクローラ▲合マークを本気中央下側に合わせ測定	
※7. 走行駆動用チェーンたわみ測定方法 1) スプロケット上側チェーンを張るように、前進及び後進して停止 2) 下側チェーンスプロケット間の中央位置を $9 \pm 1 \text{ kgf}$ にて押し引きし、S-S' 間寸法を測定してください。	

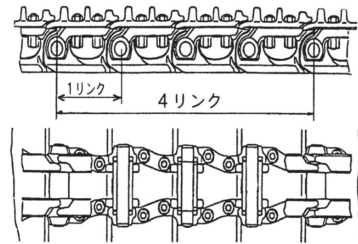
アイチコーポレーション

※8. 鉄製履帯リンクピッチ測定方法

[測定要領]

- 1) マスタピンから1～2リンク離れた4リンク分を測定する

注: シューリンクを張った状態で測定すること。



※9. 作業半径測定方法

[検査機器]

1. 角度計
2. 巻尺
3. 重垂
4. 水系

※測定値や測定方法はモデルによって異なります
また同じ機種でも張り幅やウエイトの重量によっても異なります

[測定例 L-MAX]

※測定はL-MAX（ブーム全伸長）の他にL-MIN（起伏角水平）があります。

詳細はサービスマニュアルを参照してください

- 1) 車両を水平堅土上にセットする
- 2) ジャッキにより全タイヤを地切りさせる
- 3) 車体は前後左右水平にセットする
(張り幅によって測定値、測定方法が異なります)
- 4) バケットにウエイトを積載する
(機種、仕様により異なっているので各機種のデータを参照のこと)
- 5) ブームの操作は下操作で行なう
- 6) ブーム操作は低速にて行なう
- 7) ブームが自動停止した作業半径を測定する
- 8) 規定の作業半径（最大許容作業半径）に達しても、ブームの作動が停止しない場合は操作をやめ、作業半径が大きくなる側への操作は絶対に行わないこと
- 9) 測定後ブームを操作する際は、ブームを全縮にした後、旋回操作を行なうこと

