

衝突軽減システム搭載4次規制排ガス機(尿素使用)

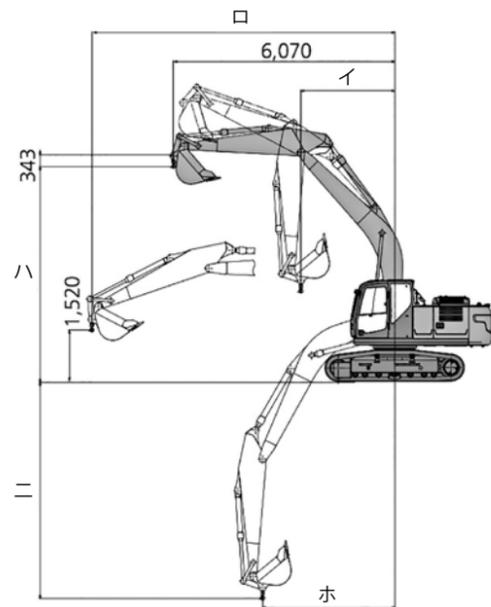
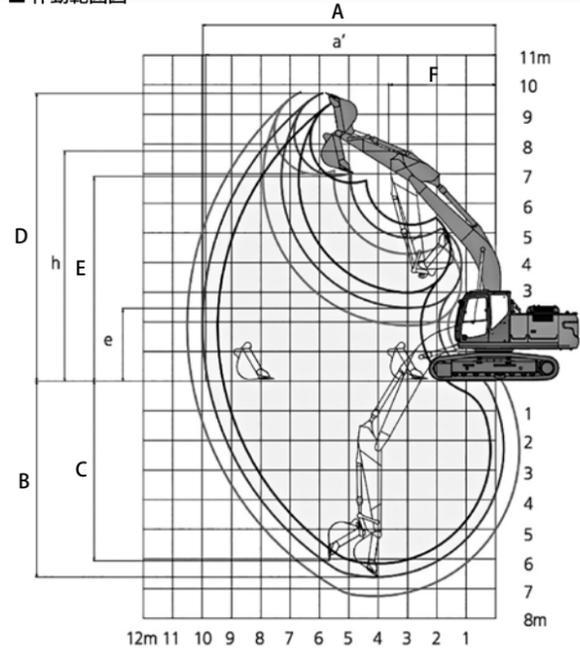


機械名	クレーン仕様機
商品コード	NRX
クラス	標準 / 配管
メーカー	コベルコ
型式	SK200-10
運転質量	kg 20,500
標準バケット 新JIS	m ³ 0.8
容 量 旧JIS	m ³ 0.7
標準バケット幅 (含む/含まない)	mm 1,160/1,060
標準シュー幅	mm 600
走行速度 高/低	km/h 6.0 / 3.6
旋回速度	min ⁻¹ (rpm) 12.7
最大掘削力(バケット)	kN(kgf) 143
エンジン定格出力	kW 119 PS 162
燃 料	軽油
燃料タンク容量	L 320
尿素水タンク容量	L 83
作業範囲	
A 最大掘削半径	mm 9,900
B 最大掘削深さ	mm 6,700
C 最大垂直掘削深さ	mm 6,100
D 最大掘削高さ	mm 9,720
E 最大ダンプ高さ	mm 6,910
F フロント最小旋回半径	mm 3,550
G ブーム最大左スイング時	mm
寸法	
H 全長	mm 9,600
I 全幅	mm 2,800
J 全高	mm 3,010
運転資格	車両系建設機械 (整地・運搬・積込み及び掘削用) 技能講習

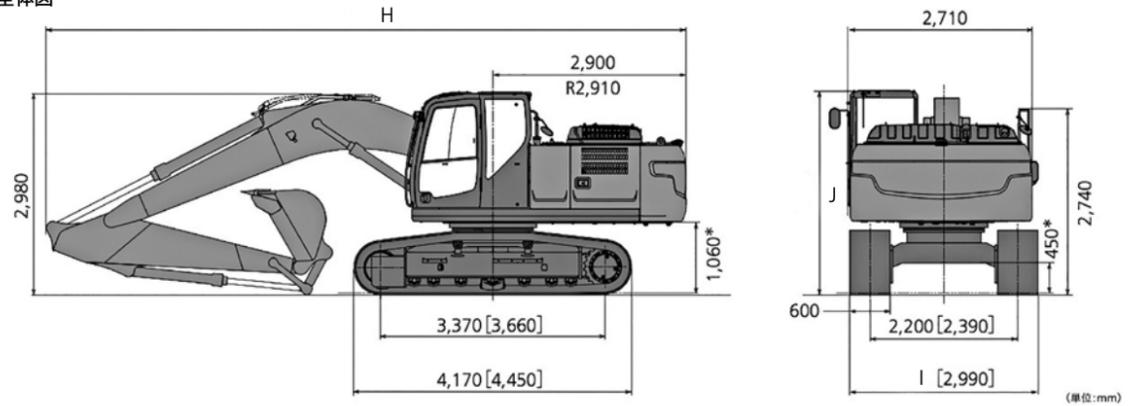
■移動式クレーン仕様機	
静止つり最大つり上げ能力	(t) 2.9
最大作業半径時定格荷重	(t×mm) 1.8
最小作業半径	イ(mm) 2,820
最大作業半径	ロ(mm) 8,660
最大地上揚程	ハ(mm) 6,350
最大地下揚程	ニ(mm) 5,900
最大地下揚程時作業半径	ホ(mm) 3,970
運転資格	クレーン操作 小型移動式クレーン 運転技能講習

■ 定格荷重 (単位: t)	
作業半径	定置吊り
3 m	2.9 / 2.9 m
4 m	2.9
5 m	2.9
6 m	2.9
7 m	2.5
8 m	2.0
9 m	1.8 / 8.6 m
フック質量	13.9 kg

■ 作動範囲図



■ 全体図

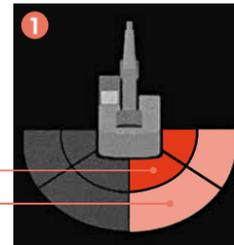


人や障害物を検知すると、自動で減速/停止する新技術。

旋回や後進または走行時に死角エリアで人や障害物を検知した場合、ディスプレイ表示とアラームでのお知らせに加えて、自動的に減速/停止。建設現場における事故の6割を占めるといわれる「挟まれ」「ひかれ」事故発生の抑制に有効です。



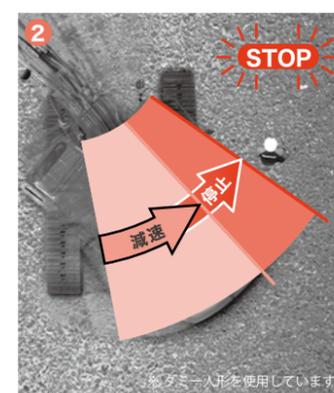
ディスプレイ表示



警告表示



旋回時の制動イメージ



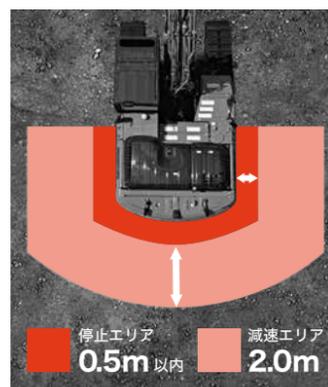
後進時または走行時の制動イメージ



1 センサが人や障害物を検知すると、キャブ内のマルチディスプレイに検知エリアを表示。黄色が減速エリア、赤色は停止エリア内での検知を示します。停止エリアで検知した際はアラームと警告表示でもお知らせします。

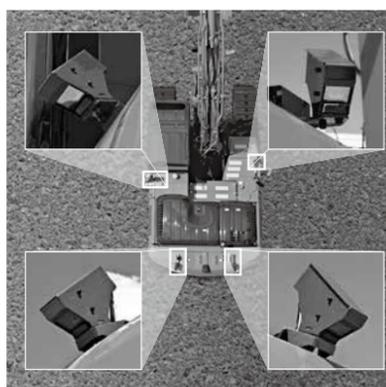
2 減速エリア内で人や障害物を検知すると、自動で減速を開始。停止エリア内で検知すると自動停止します。作業員に気付かず旋回、後進または走行した際の衝突事故発生の抑制に貢献します。

検知エリア



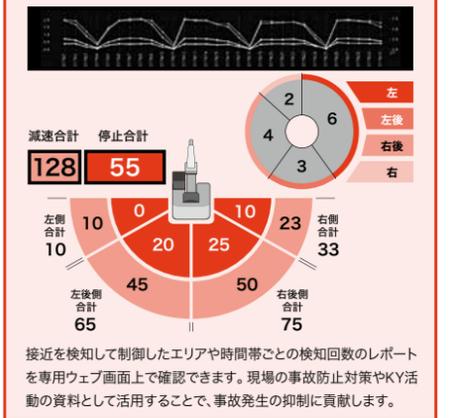
安全性と作業性を両立した検知エリア設定。

4つの目がセンシング、死角を減らす



昼夜、人や障害物を問わず検知できる深度センサで障害物を検知。

現場のヒヤリハットを可視化



※上記イメージは、実際のご報告とは異なる場合があります。

- 本システムは、あらゆる条件で衝突を回避する装置ではありません。性能には限界があります。システムに頼った使い方、間違えた使い方を行った場合には、事故が発生する可能性があります。
- 本システムをお使いになる前には、必ず取扱説明書をお読み頂き、システムについて理解し、正しくお使いください。
- 前方やアタッチメント周辺等、センサが検知できる範囲外に対象物がある場合、機能は作動しません。また、しゃがんでいる人や小さな物体、旋回体より下の物体は検知しない可能性があります。
- 旋回速度が一定以上の場合や、アタッチメントの姿勢、仕様によっては性能を十分に発揮できない可能性があります。
- 検知する対象物の状況(急に飛び出してくる、暗い色をしているなど)、センサの状況(レンズ面に付着物があるなど)、作業環境・内容(悪天候、異常な気温、クレーン作業を行っている時など)によっては機能が正しく作動しない、または性能を十分に発揮できない可能性があります。
- 下記条件に該当する場合は、衝突と関係なく機能が作動する可能性があります。
 - 水蒸気、煙などが機械の周囲を漂っているとき。
 - 悪天候(雨・雪・霧・砂埃など)のとき。
 - 強い電波やノイズが発生する場所で稼働しているとき。
- 走行や、アタッチメントの作動にて発生した、土跳ねや砂埃を検知したとき。
- 急な登坂時の地面を検知したとき。
- ビニールなど、風などで飛んできた物体を検知したとき。
- 操作方法や外部環境によってオペレータの感覚と、レポートの検知回数に差が発生することがあります。

●運転席から離れる場合はアタッチメントを接地させるなどの適切な措置を施してください



機能概要を動画でご覧いただけます。

※上記は参考数値です。若干仕様が異なる場合もあります。

※上記は参考数値です。若干仕様が異なる場合もあります。