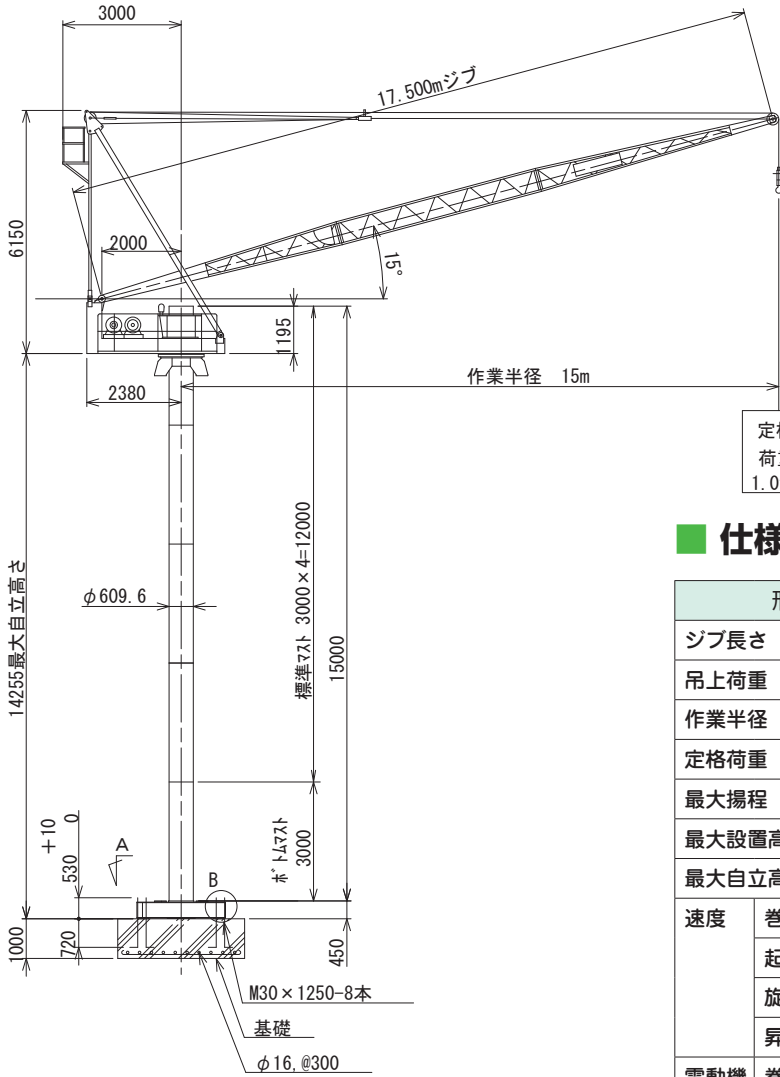
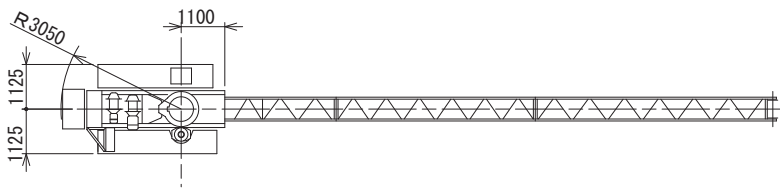
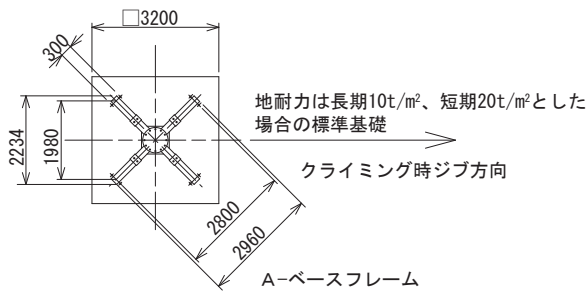


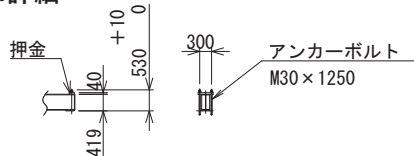
タワークレーン (JCL-015II)



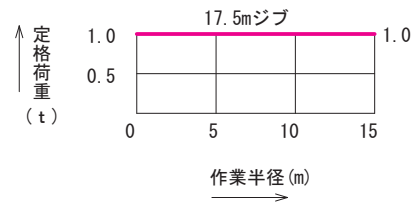
標準ベース仕様



B部詳細



定格荷重線図



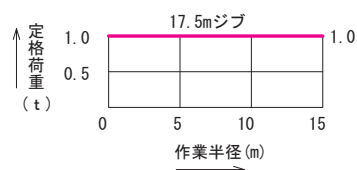
仕様表

形式		J C L - 0 1 5 II	
ジブ長さ		17.5 m	
吊上荷重		1.06 t	
作業半径		0~15 m	
定格荷重		1.0 t	
最大揚程		63 m	
最大設置高さ		51 m	
最大自立高さ		14.3 m	
速度	巻上	低速 : 9.5 (11.5) m/min	高速 : 19 (23) m/min
	起伏	8.4 (10.1) m/min	
	旋回	0.36 (0.44) r.p.m	
	昇降	2.6 (3.1) m/min	
電動機	巻上	4.5/2.2 kw × 4/8P 60%ED	
	起伏	2.2 kw × 4P 40%ED	
	旋回	0.75 kw × 4P	
	昇降	3.0 kw × 4P 30分定格	
電源		200V 50Hz (220V 60Hz)	
昇降	方式	電動チェーンブロック	
	ストローク	3.0 m	
安全装置		過負荷防止装置 起伏制限装置 巻過防止装置 旋回制限装置 本体落下防止装置	
質量	本体	4.0 t	
	マスト	0.75 t × 5本	
	ベースフレーム	0.85 t	
	本体最大分割質量	1.0 t	
	総質量	8.75 t	

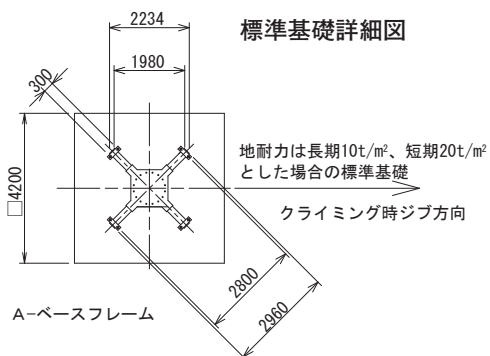
※()内は60Hz時の速度を示す



定格荷重線図



標準基礎詳細図

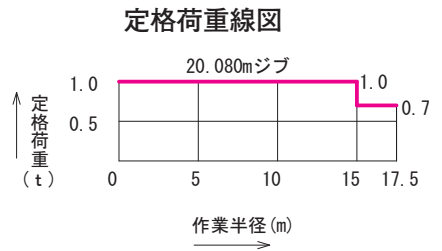
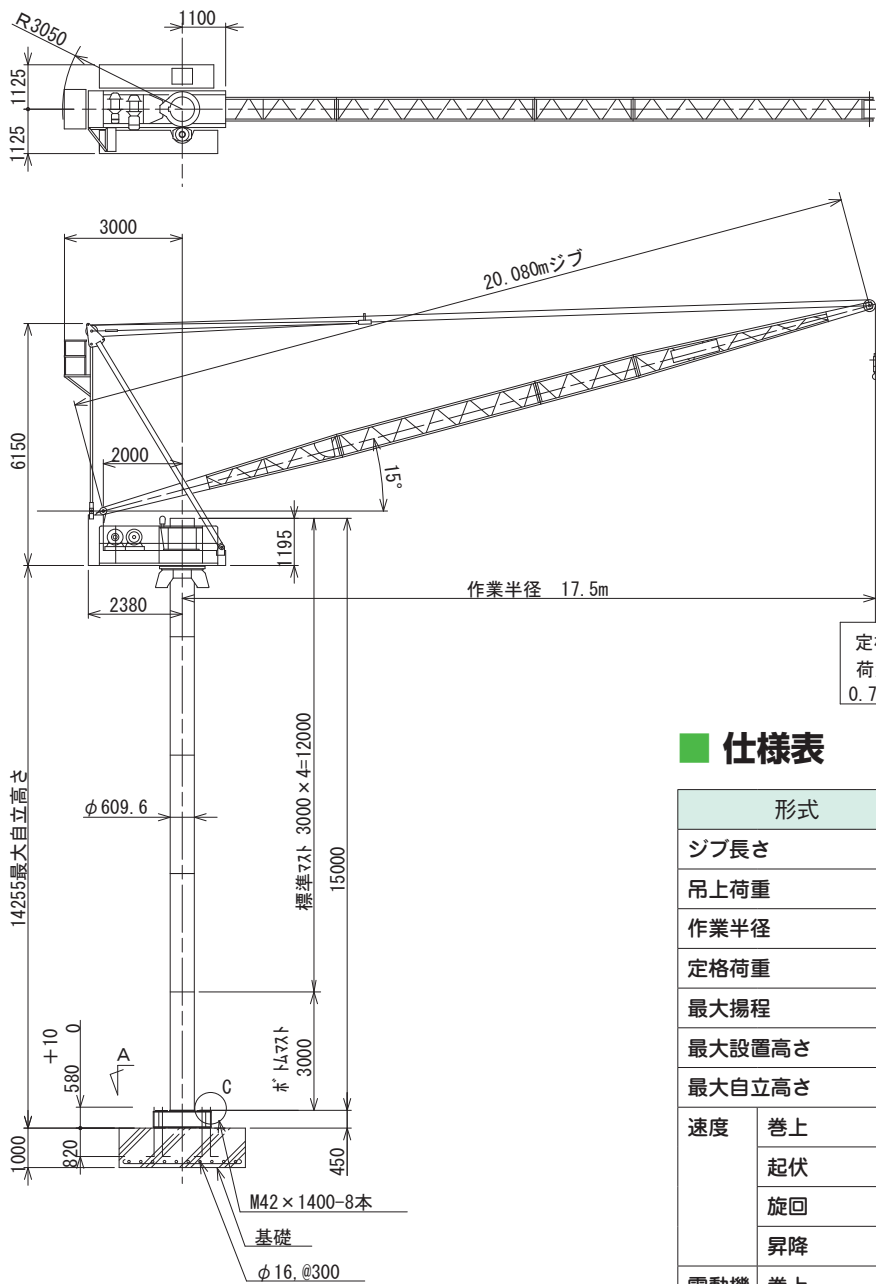


仕様表

形式		JCL-015II 高自立	
ジブ長さ		17.5 m	
吊上荷重		1.06 t	
作業半径		0~15 m	
定格荷重		1.0 t	
最大揚程		63 m	
最大設置高さ		51 m	
最大自立高さ		26.5 m	
速度	巻上	低速 : 9.5 (11.5) m/min	高速 : 19 (23) m/min
	起伏	8.4 (10.1) m/min	
	旋回	0.36 (0.44) r.p.m	
	昇降	2.6 (3.1) m/min	
電動機	巻上	4.5/2.2 kw × 4/8P 60%ED	
	起伏	2.2 kw × 4P 40%ED	
	旋回	0.75 kw × 4P	
	昇降	3.0 kw × 4P 30分定格	
電源		200V 50Hz (220V 60Hz)	
昇降	方式	電動チェーンブロック	
	ストローク	3.0 m	
安全装置		過負荷防止装置 起伏制限装置 巻過防止装置 旋回制限装置 本体落下防止装置	
質量	本体	4.0 t	
	マスト	1.5 t × 1本 1.15 t × 1本 0.9 t × 1本 0.75 t × 5本	
	ベースフレーム	1.1 t	
	本体最大分割質量	1.0 t (マスト除く)	
	総質量	13.3 t	

※()内は60Hz時の速度を示す

タワークレーン (JCL-07175II)

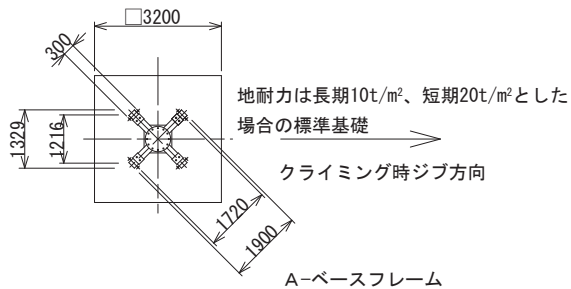


仕様表

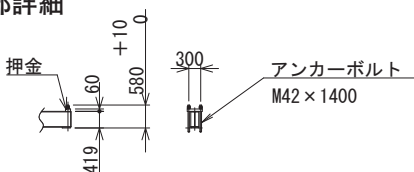
形式		JCL-07175II	
ジブ長さ	20.1 m		
吊上荷重	1.06 t		
作業半径	0~15~17.5 m		
定格荷重	1.0 t ~ 1.0 t ~ 0.7 t		
最大揚程	58 m		
最大設置高さ	47 m		
最大自立高さ	14.3 m		
速度	巻上	低速 : 9.5 (11.5) m/min	高速 : 19 (23) m/min
	起伏	9.6 (11.4) m/min	
	旋回	0.36 (0.44) r.p.m	
	昇降	2.6 (3.1) m/min	
電動機	巻上	4.5/2.2 kw × 4/8P 60%ED	
	起伏	2.2 kw × 4P 40%ED	
	旋回	0.75 kw × 4P	
	昇降	3.0 kw × 4P 30分定格	
電源	200 V 50 Hz (220V 60Hz)		
昇降	方式	電動チェーンブロック	
	ストローク	3.0 m	
安全装置	過負荷防止装置 起伏制限装置 巻過防止装置 旋回制限装置 本体落下防止装置		
質量	本体	4.0 t	
	マスト	0.75 t × 5本	
	ベースフレーム	0.75 t	
	本体最大分割質量	1.0 t	
	総質量	8.9 t	

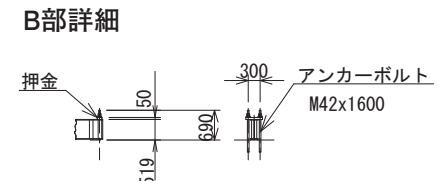
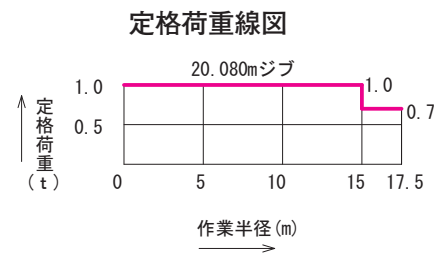
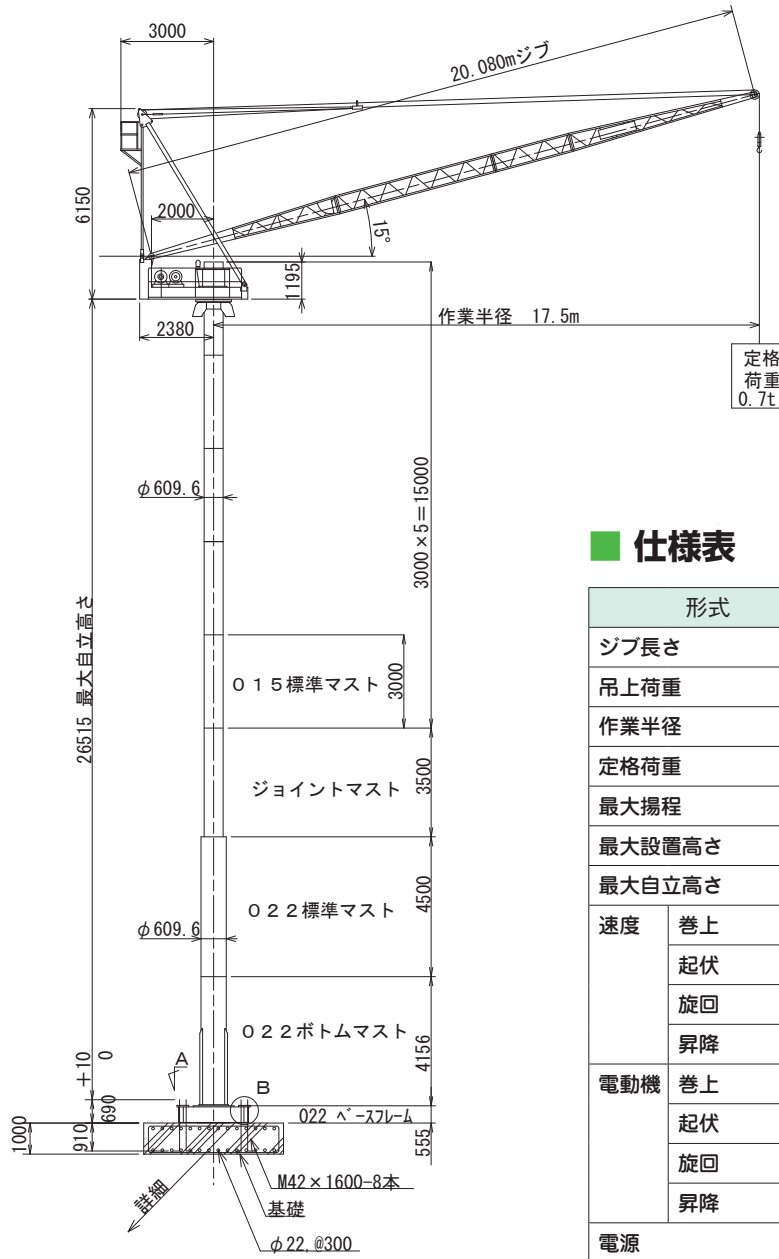
※ () 内は60Hz時の速度を示す

ショートベース仕様



C部詳細

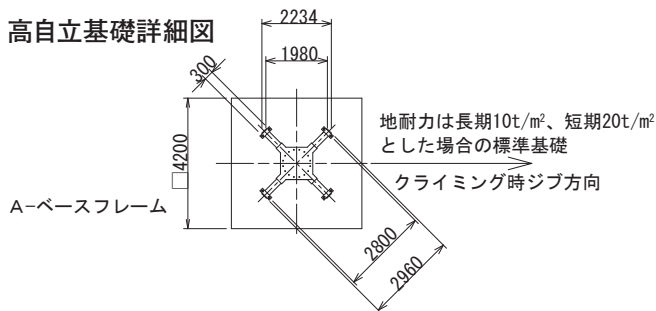




仕様表

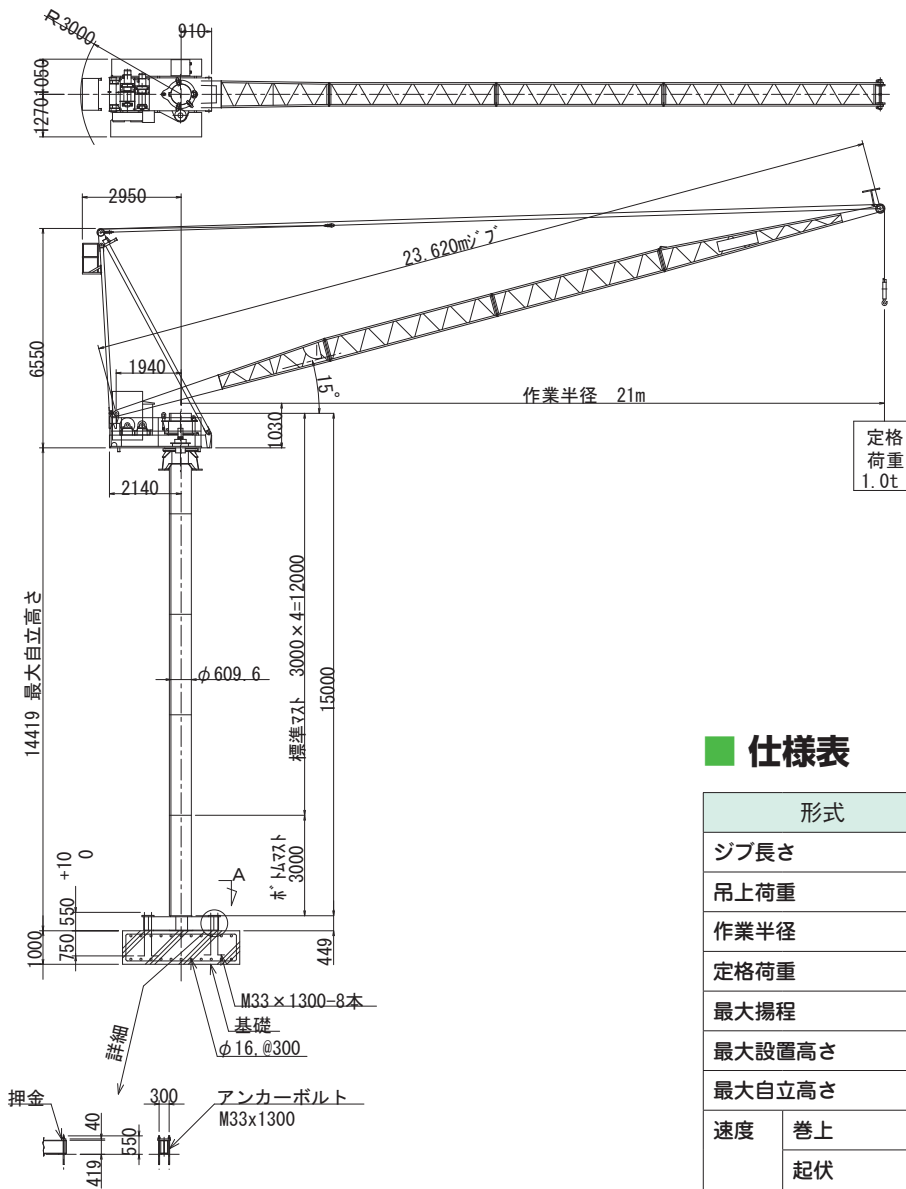
形式		JCL-07175II 高自立	
ジブ長さ	20.1 m		
吊上荷重	1.06 t		
作業半径	0~15~17.5 m		
定格荷重	1.0 t ~ 1.0 t ~ 0.7 t		
最大揚程	58 m		
最大設置高さ	47 m		
最大自立高さ	26.5 m		
速度	巻上	低速 : 9.5 (11.5) m/min	高速 : 19 (23) m/min
	起伏	9.6 (11.4) m/min	
	旋回	0.36 (0.44) r.p.m	
	昇降	2.6 (3.1) m/min	
電動機	巻上	4.5/2.2 kw × 4/8P 60%ED	
	起伏	2.2 kw × 4P 40%ED	
	旋回	0.75 kw × 4P	
	昇降	3.0 kw × 4P 30分定格	
電源	200V 50Hz (220V 60Hz)		
昇降	方式	電動チェーンブロック	
	ストローク	3.0 m	
安全装置	過負荷防止装置 起伏制限装置 巻過防止装置 旋回制限装置 本体落下防止装置		
質量	本体	4.0 t	
	マスト	1.5 t × 1本 1.15 × 1本 0.9 × 1本 0.75 t × 5本	
	ベースフレーム	1.1 t	
	本体最大分割質量	1.0 t	
	総質量	13.5 t	

高自立基礎詳細図

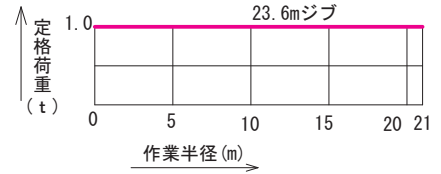


※ () 内は60Hz時の速度を示す

タワークレーン (JCL-021C)



定格荷重線図

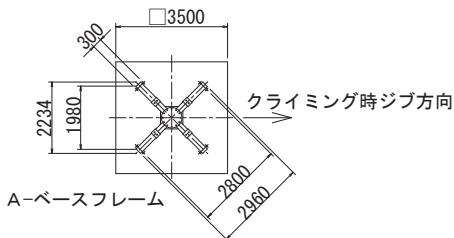


仕様表

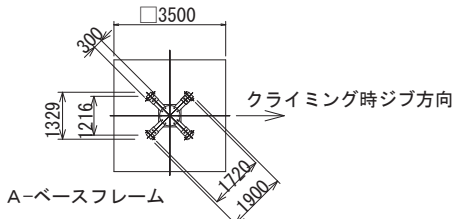
形式		JCL-021C	
ジブ長さ	23.6 m		
吊上荷重	1.06 t		
作業半径	0~21 m		
定格荷重	1.0 t		
最大揚程	82 m		
最大設置高さ	66 m		
最大自立高さ	14.4 m		
速度	巻上	低速 : 8 m/min	高速 : 30 m/min
	起伏	10.9 (13.2) m/min	
	旋回	0.5 r.p.m	
	昇降	2.6 (3.1) m/min	
電動機	巻上	6 kw × 4P 40%ED インバータ制御	
	起伏	3.3 kw × 4P 25%ED	
	旋回	0.9 kw × 4P 15%ED インバータ制御	
	昇降	3.0 kw × 4P 30分定格	
電源	200V 50Hz (220V 60Hz)		
昇降	方式	電動チェーンブロック	
	ストローク	3.0 m	
安全装置	過負荷防止装置 起伏制限装置 巻過防止装置 旋回制限装置 本体落下防止装置		
質量	本体	4.4 t	
	マスト	0.75 t × 5本	
	ベースフレーム	0.85 t	
	本体最大分割質量	1.0 t	
	総質量	9.1 t	

※ ()内は60Hz時の速度を示す

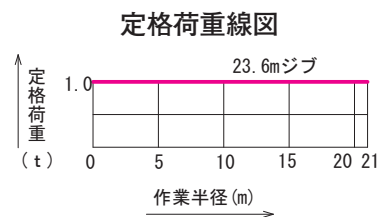
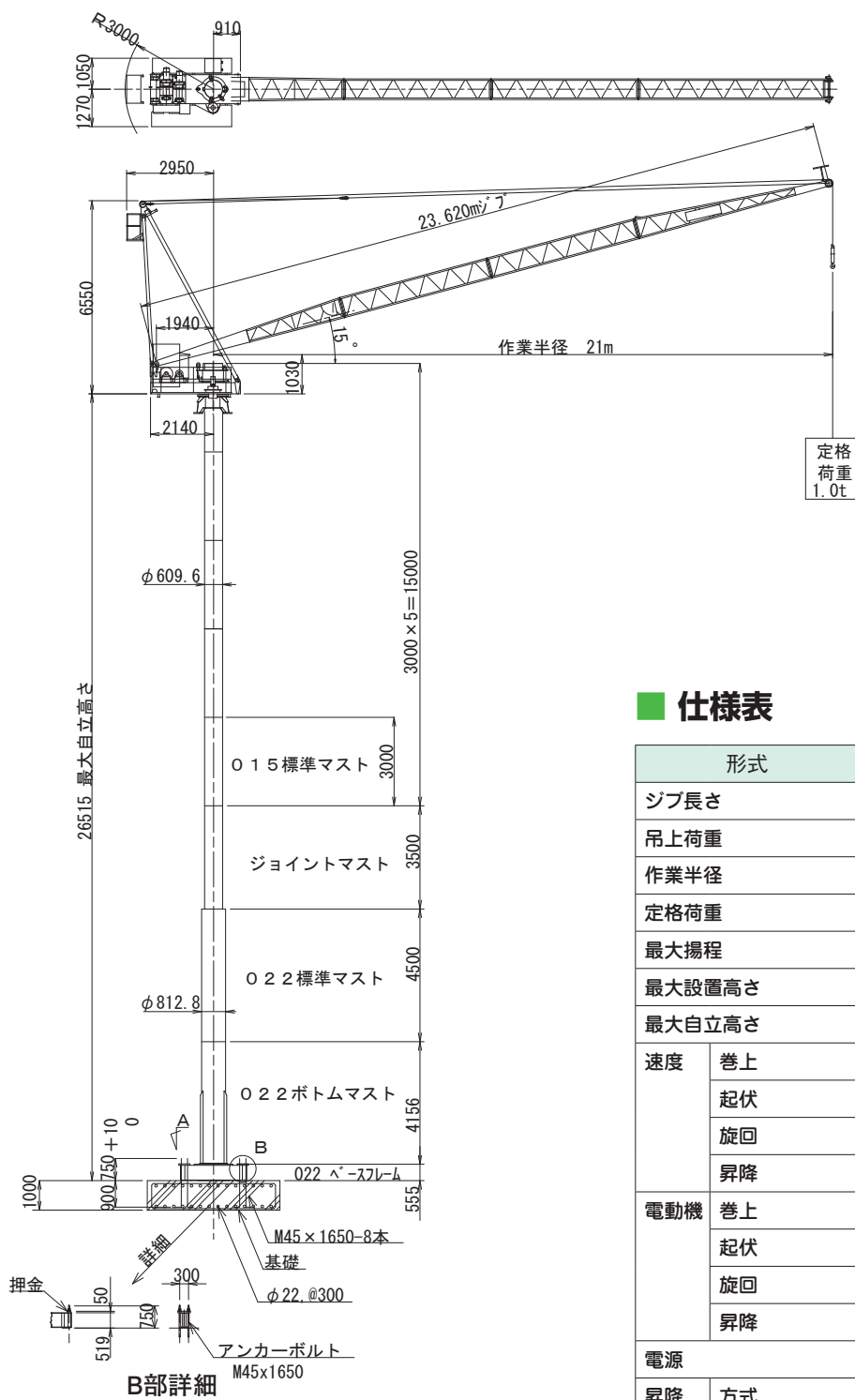
標準ベース仕様



ショートベース仕様



地耐力 は長期10t/m²、短期20t/m²とした場合の標準基礎

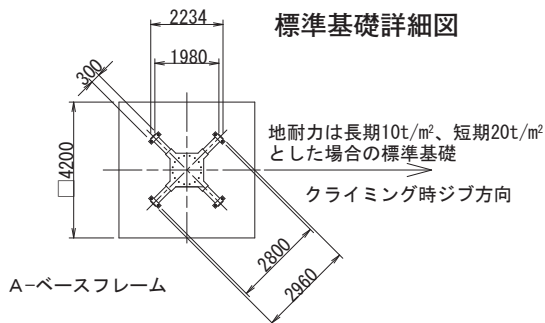


仕様表

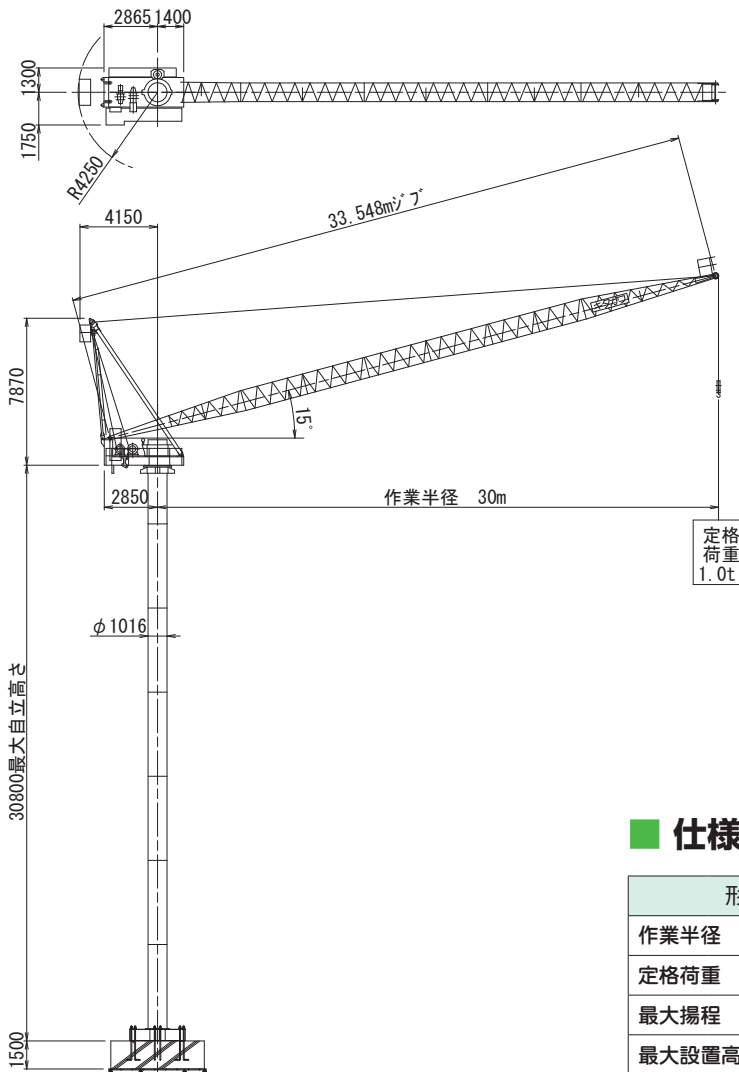
形式		JCL-021C 高自立	
ジブ長さ	23.6 m		
吊上荷重	1.06 t		
作業半径	0~21 m		
定格荷重	1.0 t		
最大揚程	82 m		
最大設置高さ	66 m		
最大自立高さ	26.5 m		
速度	巻上	低速：8 m/min	高速：30 m/min
	起伏	10.9 (13.2) m/min	
	旋回	0.5 r.p.m	
	昇降	2.6 (3.1) m/min	
電動機	巻上	6 kw×4P 40%ED インバータ制御	
	起伏	3.3 kw×4P 25%ED	
	旋回	0.9 kw×4P 15%ED インバータ制御	
	昇降	3.0 kw×4P 30分定格	
電源	200V 50Hz (220V 60Hz)		
昇降	方式	電動チェーンブロック	
	ストローク	3.0 m	
安全装置	過負荷防止装置 起伏制限装置 巻過防止装置 旋回制限装置 本体落下防止装置		
質量	本体	4.4 t	
	マスト	1.5 t×1本 1.15 t×1本 0.9 t×1本 0.75 t×5本	
	ベースフレーム	1.1 t	
	本体最大分割質量	1.0 t	
	総質量	13.4 t	

※ ()内は60Hz時の速度を示す

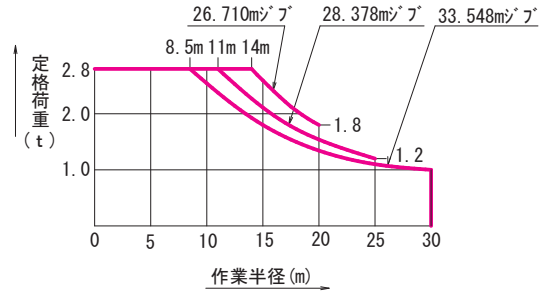
標準基礎詳細図



タワークレーン (JCL-030Ⅲ)



定格荷重線図

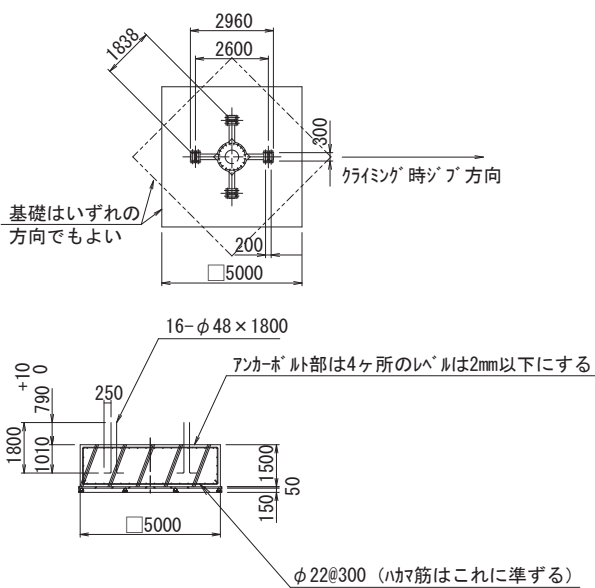


仕様表

形式		J C L - 0 3 0 Ⅲ	
作業半径	0~14~21 m	0~11~25 m	0~8.5~30 m
定格荷重	2.8~2.8~1.8 t	2.8~2.8~1.2 t	2.8~2.8~1.0 t
最大揚程	108 m	105 m	100 m
最大設置高さ	87 m	84 m	73 m
最大自立高さ	30.8 m		
速度	巻上	低速：7 (8.3) m/min	高速：28 (34) m/min
	起伏	10.3 (12.3) m/min	
	旋回	0.57 r.p.m	
	昇降	1.3 (1.6) m/min	
電動機	巻上	20/5 kw 4/16P 40%ED	
	起伏	5.5/2.75 kw 4/8P 40%ED	
	旋回	2.2 kw 4P 15%ED インバータ制御	
	昇降	3 kw × 4P 30分定格	
電源	200V 50Hz (220V 60Hz)		
昇降	方式	電動チェーンブロック	
	ストローク	4.5 m	
安全装置	過負荷防止装置 起伏制限装置 巻過防止装置 旋回制限装置 本体落下防止装置		
質量	本体	8.74 t	
	マスト	2.21 t × 1本 1.94 × 6本	
	ベースフレーム	1.85 t	
	本体最大分割質量	1.09 t	
	総質量	24.44 t	

標準基礎詳細図

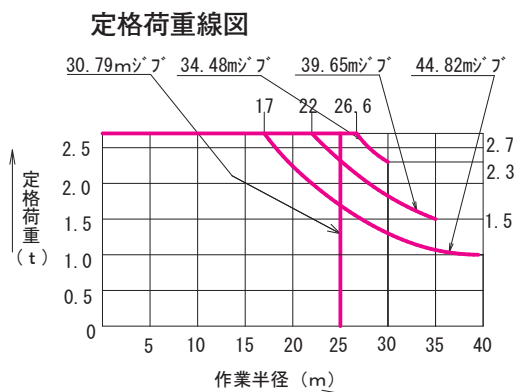
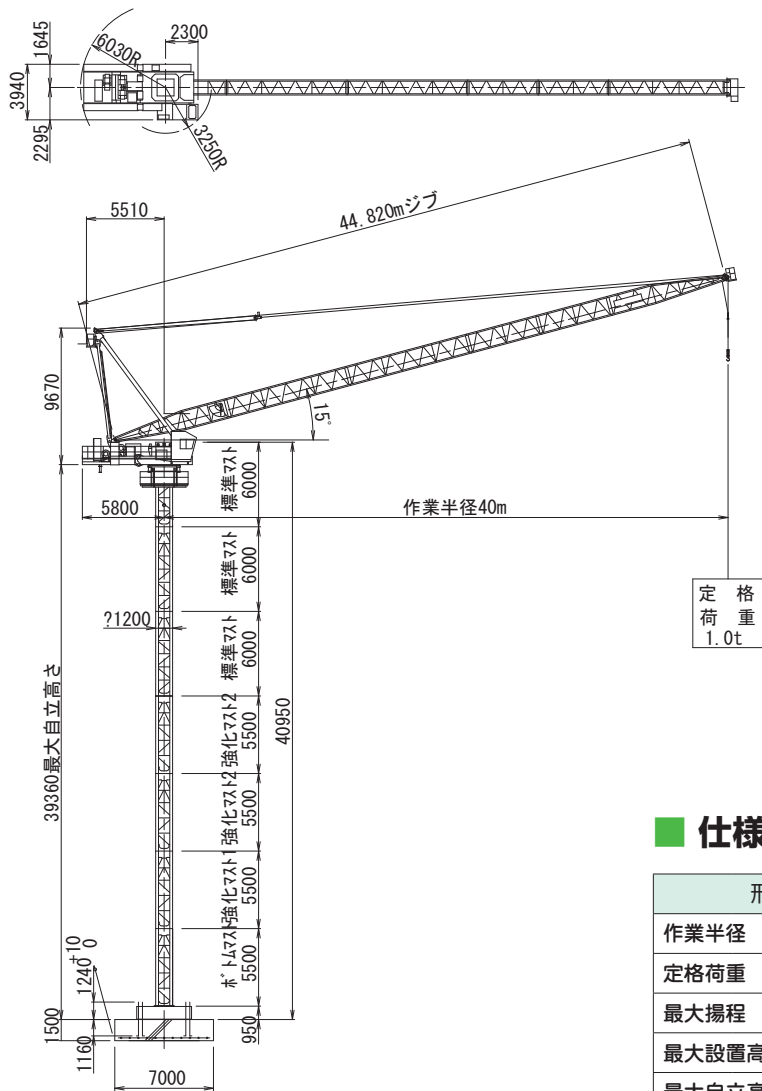
S=1/100



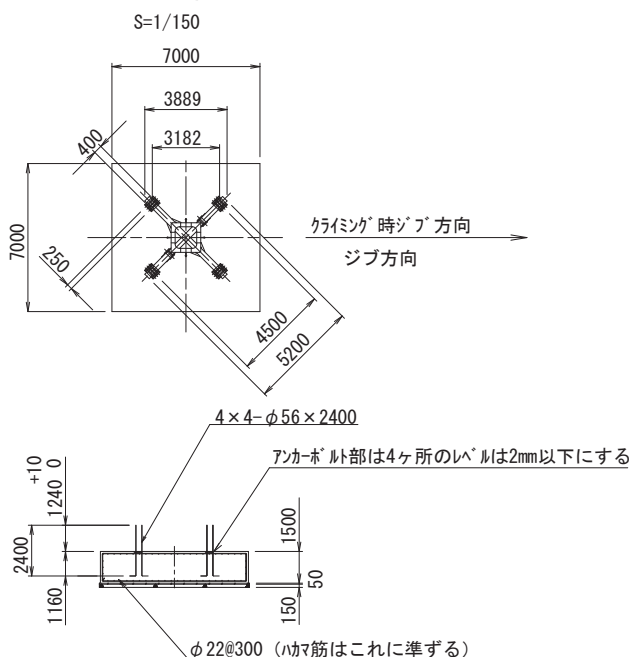
最大自立高さに対して、基礎下面の地耐力は長期10t/以上、短期で20t/以上とする。

※ () 内は60Hz時の速度を示す。但し、インバータ制御は除く

タワークレーン (JCL-040II)



標準基礎詳細図



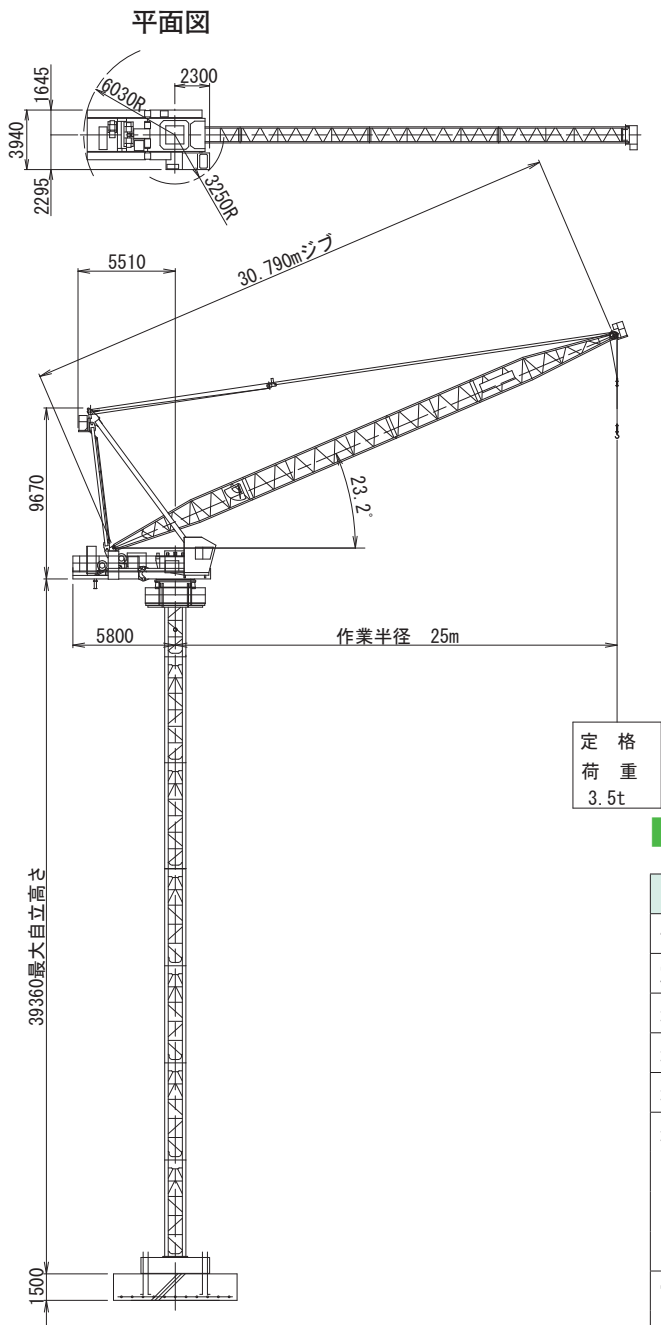
地耐力は長期10t/m²、短期20t/m²とした場合の標準基礎

仕様表

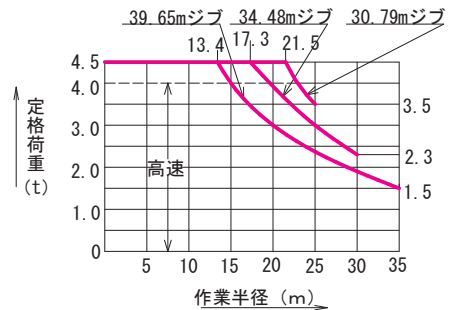
形式		JCL-040II			
作業半径		25 m	30 m	35 m	40 m
定格荷重		2.7 t	2.3 t	1.5 t	1.0 t
最大揚程		130 m			
最大設置高さ		95 m			
最大自立高さ		39.4 m			
速度	巻上	低速 : 2.1 m/min 中速 : 12.5 m/min 高速 : 25 m/min			
	起伏	11/5.5 (13.2/6.6) m/min			
	旋回	0.4 r.p.m			
	昇降	1.3 (1.6) m/min			
電動機	巻上	26 kw × 6P 40%ED インバータ制御			
	起伏	10/5 kw × 4/8P 25%ED			
	旋回	5.5 kw 4P 15%ED インバータ制御			
	昇降	6.0 kw × 4P 30分定格			
電源		200V 50Hz (220V 60Hz)			
昇降	方式	電動チェーンブロック			
	ストローク	6.0 m			
安全装置		過負荷防止装置 起伏制限装置 巻過防止装置 旋回制限装置 本体落下防止装置			
質量	本体	19.09 t			
	マスト	3.23 t × 1本 3.14 × 1本 2.7 × 2本 2.6 × 3本			
	ベースフレーム	4.6 t			
	本体最大分割質量	2.7 t			
	総質量	43.26 01t			

※()内は60Hz時の速度を示す。但し、インバータ制御は除く

タワークレーン (JCL-090ⅡB)



定格荷重線図

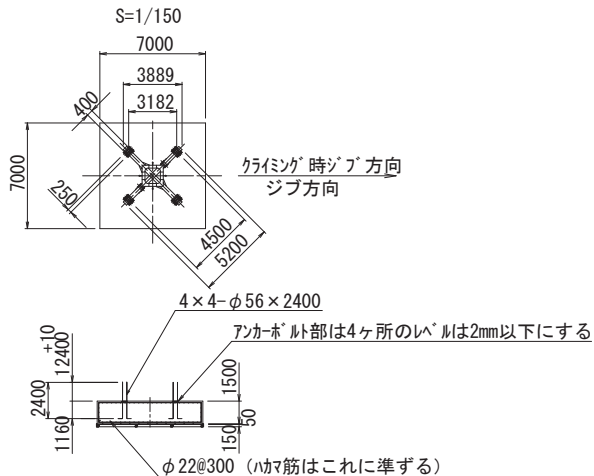


定 格
荷 重
3.5t

仕様書

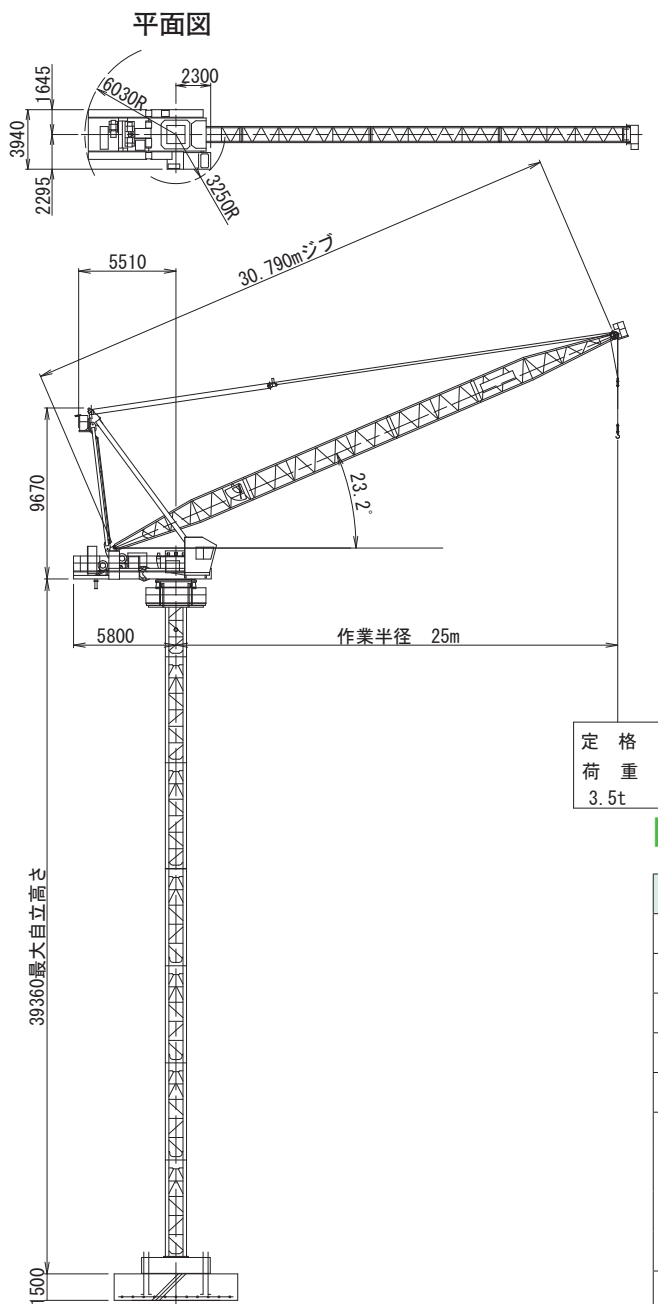
形式		J C L - 0 9 0 Ⅱ B		
作業半径		25 m	30 m	35 m
定格荷重		3.5 t	2.3 t	1.5 t
最大揚程		130 m		
最大設置高さ		105 m		
最大自立高さ		39.4 m		
速度	巻上	低速 : 2.1 m/min 中速 : 12.5 m/min 高速 : 25 m/min		
	起伏	10/5 (12/6) m/min		
	旋回	0.52 r.p.m		
	昇降	1.3 (1.6) m/min		
電動機	巻上	26 kw × 6P 40%ED インバータ制御		
	起伏	10/5 kw × 4/8P 25%ED		
	旋回	5.5 kw 4P インバータ制御		
	昇降	6.0 kw × 4P 30分定格		
電源		200V 50Hz (220V 60Hz)		
昇降	方式	電動チェーンブロック		
	ストローク	6.0 m		
安全装置		過負荷防止装置 起伏制限装置 巻過防止装置 旋回制限装置 本体落下防止装置		
質量	本体	19.6 t		
	マスト	3.23 t × 1本 3.14 × 1本 2.71 × 1本 2.6 × 3本		
	ベースフレーム	4.6 t		
	本体最大分割質量	2.7 t		
	総質量	44.94 t		

標準基礎詳細図

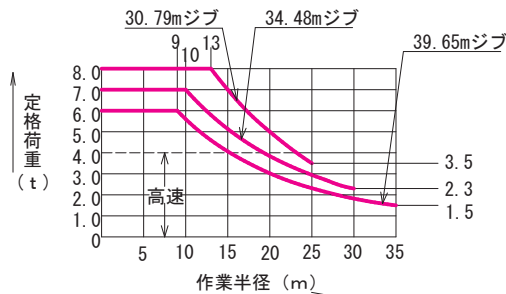


※()内は60Hz時の速度を示す。但し、インバータ制御は除く

タワークレーン (JCL-100II)



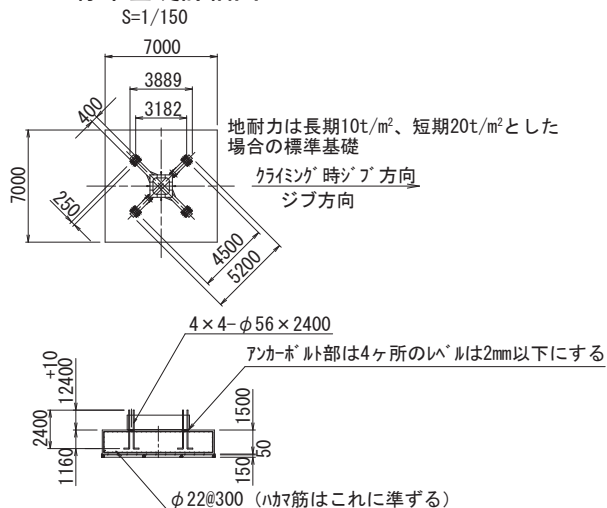
定格荷重線図



仕様書

形式		J C L - 1 0 0 II		
作業半径		25 m	30 m	35 m
定格荷重		3.5 t	2.3 t	1.5 t
最大揚程		130 m		
最大設置高さ		105 m		
最大自立高さ		39.4 m		
速度	巻上	低速 : 2.1 m/min 中速 : 12.5 m/min 高速 : 25 m/min		
	起伏	10/5 (12/6) m/min		
	旋回	0.52 r.p.m		
	昇降	1.3 (1.6) m/min		
電動機	巻上	26 kw × 6P 40%ED インバータ制御		
	起伏	10/5 kw × 4/8P 25%ED		
	旋回	5.5 kw 4P インバータ制御		
	昇降	6.0 kw × 4P 30分定格		
電源		200V 50Hz (220V 60Hz)		
昇降	方式	電動チェーンブロック		
	ストローク	6.0 m		
安全装置		過負荷防止装置 起伏制限装置 巻過防止装置 旋回制限装置 本体落下防止装置		
質量	本体	19.6 t		
	マスト	3.23 t × 1本 3.14 × 1本 2.71 × 1本 2.6 × 3本		
	ベースフレーム	4.6 t		
	本体最大分割質量	2.7 t		
	総質量	44.94 t		

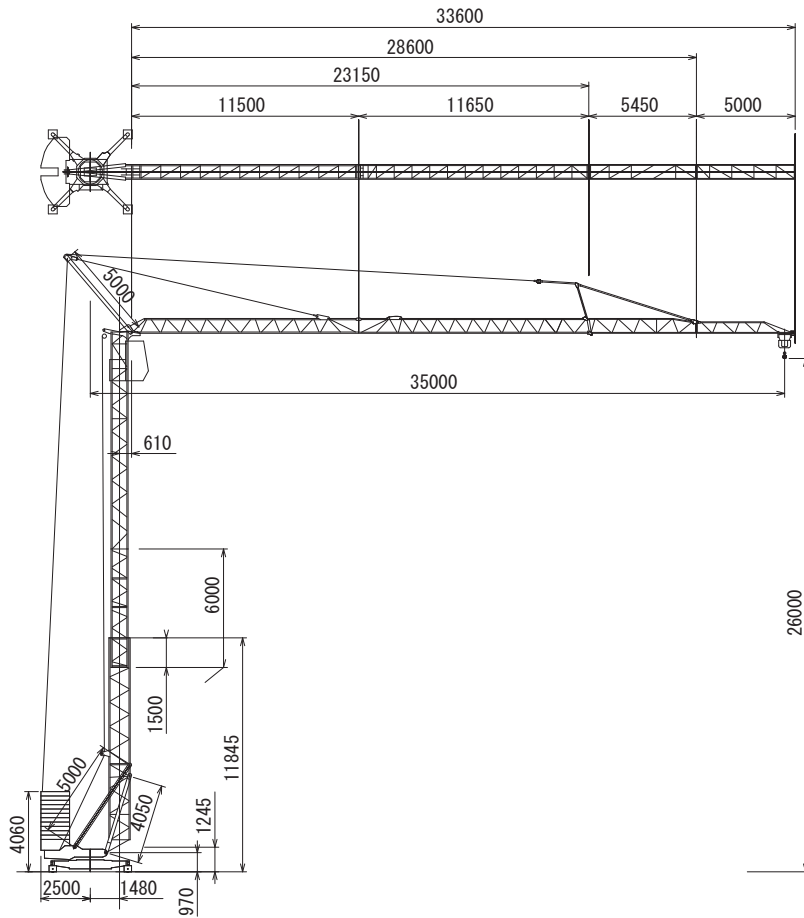
標準基礎詳細図



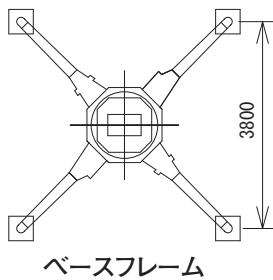
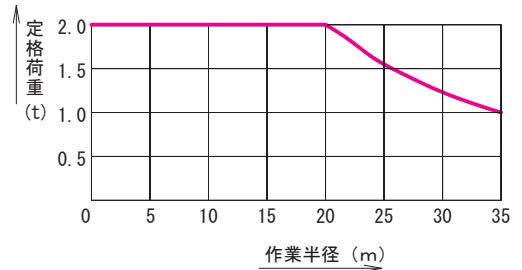
※ () 内は60Hz時の速度を示す。但し、インバータ制御は除く

タワークレーン (ポテインGTMR331B)

タワークレーン (ポテインGTMR331B)



定格荷重線図



ベースフレーム

仕様表

形式		POTAIN GTMR331B
作業半径		35 m
定格荷重		2.0 t~1.0 t
最大揚程		26 m
最大自立高さ		26 m
速度	巻上	低速 : 8.3 (9.9) m/min 中速 : 25 (30) m/min 高速 : 50 (60) m/min
	旋回	0~0.8 (0~0.96) r.p.m
	横行	0~22~44 (0~26~56) m/min
	走行	25 (30) m/min
馬力	巻上	5~15 (6~18) HP
	旋回	3 (3.6) HP
	横行	4 (4.8) HP
	走行	2×2 (2×2.4) HP
最低必要電源容量		3相200V 35KVA
安全装置		モーメントリミッター 巻過防止装置 ロードリミッター 旋回リミッター 横行リミッター 走行リミッター
質量	本体	13 t
	ウエイト	23 t (1.95×12枚)
	本体最大分割質量	5 t

※ ()内は60Hz時の速度を示す