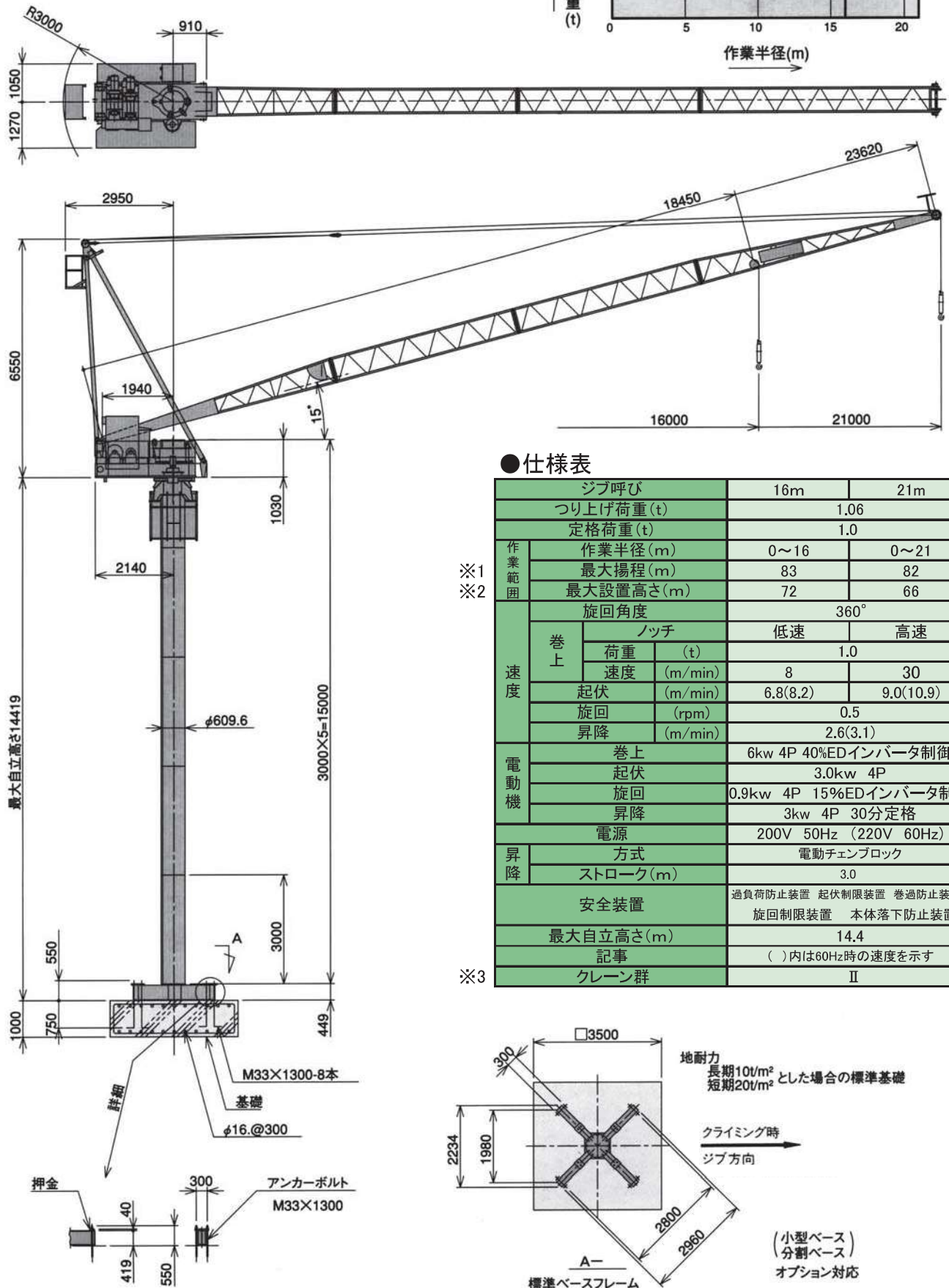


# 【クライミングクレーン】(JCL021C)

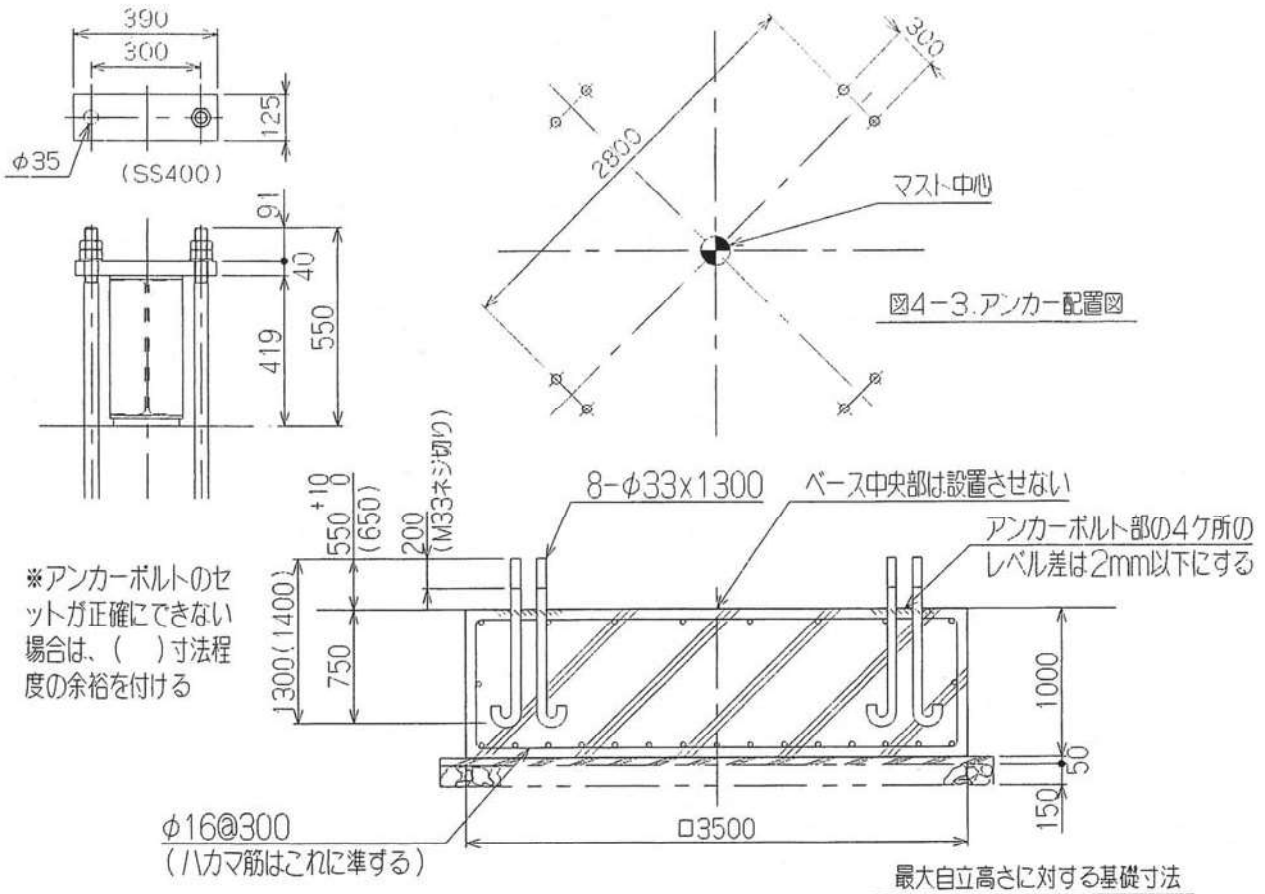
## ● 寸法図



**WARNING**  
警告

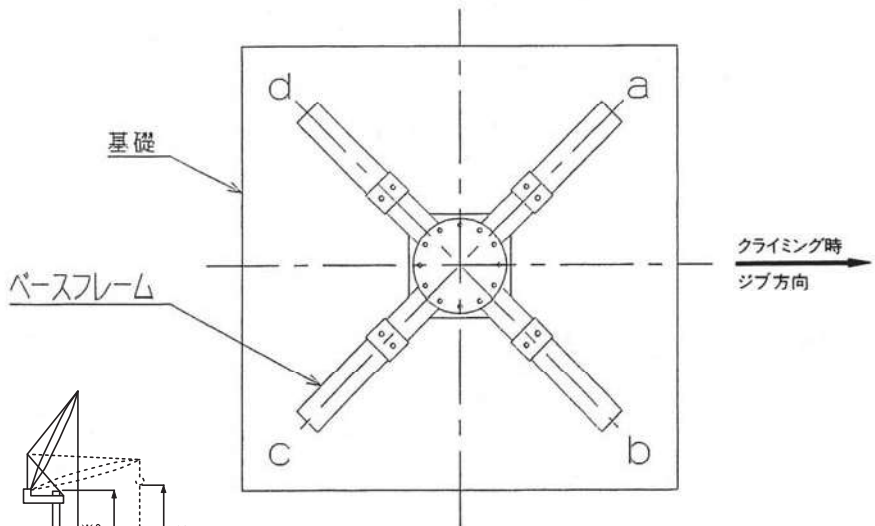
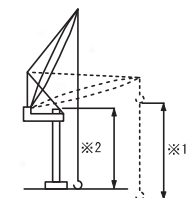
下図を参考に基礎、アンカーボルトを決定のこと  
大きさ、強度が不足すると、クレーンの転倒につながります

最大自立高さに対しては、下図の基礎が必要です。  
(基礎下面の地耐力は、長期100KN/ 以上、短期で200KN/ 以上とする)  
ベースフレームはJCL015標準が兼用できますが、基礎ボルトはM30からM33  
に変わります。よって押え金はM33用の下穴が明いたものを使用下さい。



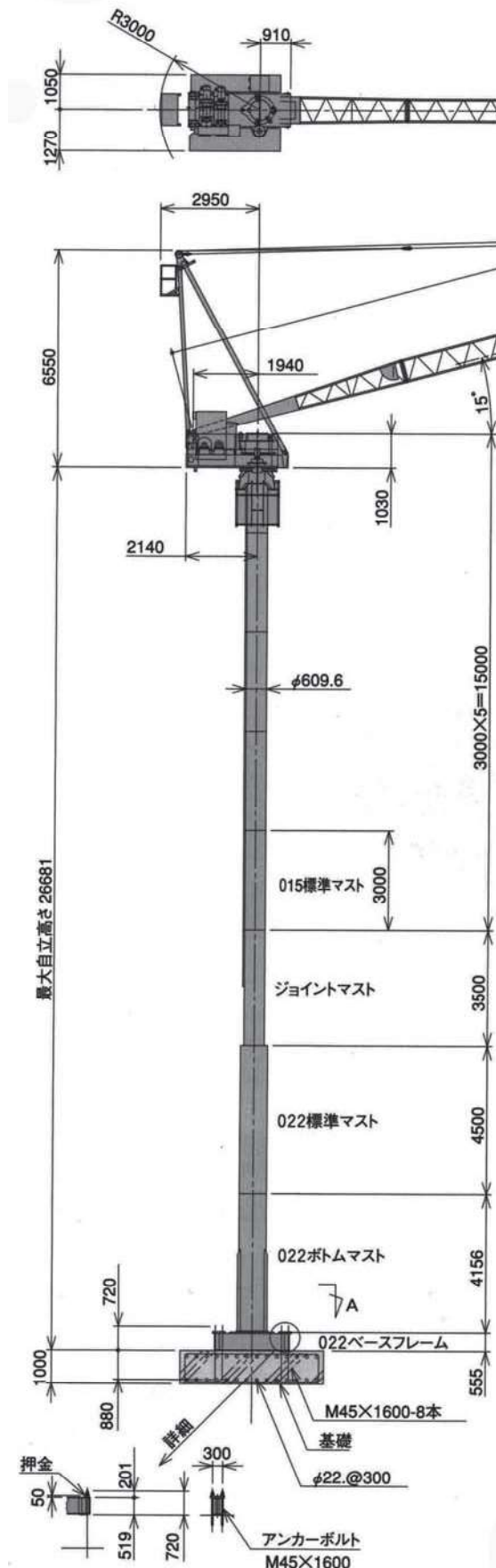
※アンカーボルトのセットが正確にできない場合は、( )寸法程度の余裕を付ける

- ※1: 最大作業半径時の、フックブロック最大移動距離(垂直方向)  
(最大揚程を設置高さとした場合、ジブを起こした時、フックブロックが作業面まで届かなくなります)
- ※2: ジブ角度に関係なく、フックブロックが作業面まで届く最大高さ(マスト上面までの高さ)
- ※3: 本クレーンは『常時最大定格荷重』『連続使用』のクレーンではありません。

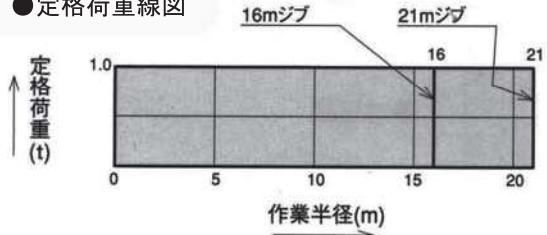


# 【クライミングクレーン】(JCL021C 高自立)

## ● 寸法図

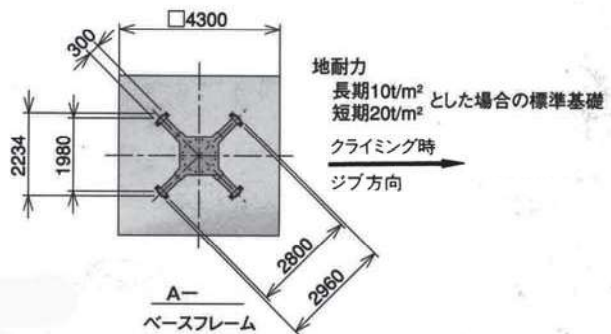


## ● 定格荷重線図

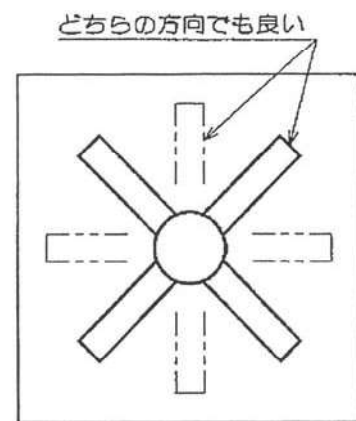
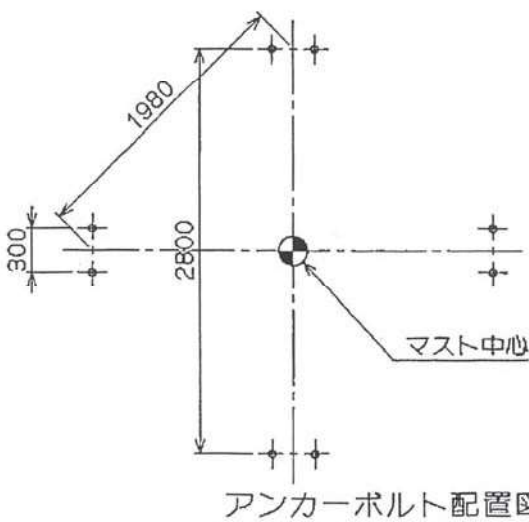
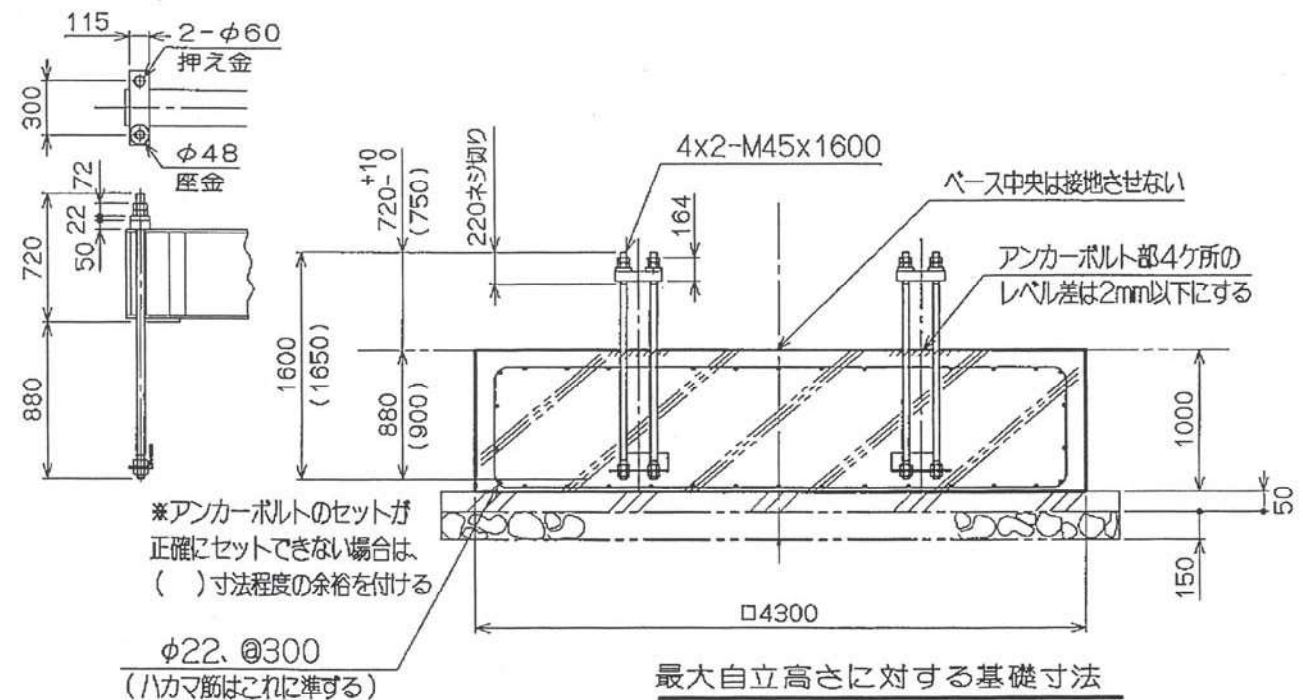


## ● 仕様表

ジブ呼び		16m	21m
つり上げ荷重 (t)		1.06	
定格荷重 (t)		1.0	
※1 ※2 作業範囲	作業半径 (m)	0~16	0~21
	最大揚程 (m)	83	82
	最大設置高さ (m)	72	66
速度	巻上	ノッチ	
		低速	高速
	荷重 (t)	1.0	
	速度 (m/min)	8	30
	起伏 (m/min)	6.8(8.2)	9.0(10.9)
	旋回 (rpm)	0.5	
昇降 (m/min)	2.6(3.1)		
電動機	巻上	6kw 4P 40%EDインバータ制御	
	起伏	3.0kw 4P	
	旋回	0.9kw 4P 15%EDインバータ制御	
	昇降	3kw 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 (m)	3.0	
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	
最大自立高さ (m)		26.7	
記事		( )内は60Hz時の速度を示す	
※3	クレーン群	II	



- ・ ベースフレームについて
  - ・ 組立、分解はベースフレーム上では行えないので、脚の方向は特に考慮はいりません。
  - ・ JCL021C 高自立仕様では、下から3番目まで標準外のマストを使用する関係で、最低自立高は、JCL022 用ボトムマスト+JCL022 用標準マスト+高自立用ジョイントマストで、12.15mとなります。
  - ・ 組立は、ジョイントマスト上になります。クライミング方向を考慮して組立ください。(クライミング方向は30度ピッチで任意に選べます。)
- 【注意】 022 のベーススレーム、押え金は兼用出来ますが、アンカーボルトがM42からM45 にアップする為、座金はΦ48 用を使用下さい。
- ・ 基礎について
  - ・ 最大自立高さに対しては、下図の基礎が必要です。(基礎下面の地耐力は、長期で10 t/m<sup>2</sup>份、短期で20 t/m<sup>2</sup>份以上とする。)



- ※1: 最大作業半径時の、フックブロック最大移動距離(垂直方向)  
(最大揚程を設置高さとした場合、ジブを起こした時、フックブロックが作業面まで届かなくなります)
- ※2: ジブ角度に関係なく、フックブロックが作業面まで届く最大高さ  
(マスト上面までの高さ)
- ※3: 本クレーンは『常時最大定格荷重』『連続使用』のクレーンではありません。

