

## MWR120UR

# ■ 轨陆两用4.9t履带式起重机

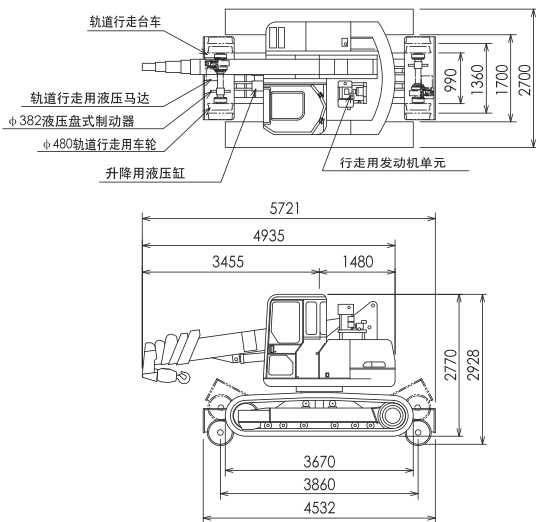


**特点** 具有同级别中最大起重能力的轨陆两用履带式起重机

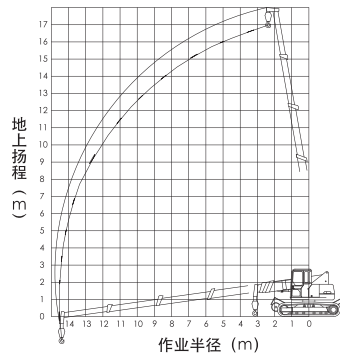
- 4.9t级别中最大的起吊载荷。
- 装备有超重量级轨道装置，在轨道上同样具有出类拔萃的稳定感。
- 由于液压泵的输出功率非常大，所以机械设备的行走及作业速度都相当快。
- 装备有铁轨夹（已取得专利），即使在桥梁等不稳定的轨道上同样可以稳定地进行作业。
- 配备有以防万一的紧急用发动机单元。即使主发动机发生故障还可以行走。
- 装备有可安装特殊附件（吊篮，挖穴机）的液压回路。
- 利用吊篮的旋转机构，使得传统登高作业车难以作业的架空电线上部的作业成为可能。 ※吊篮规格车型
- 安装有防止与架空电线发生接触或与跑在相邻线路上的电车发生接触的自动停止装置。
- 履带部安装的是轨道作业专用的绝缘橡胶履带。可应对标准轨（1,435mm）窄轨（1,067mm）。 ※还可以变更到其它轨道间距



### ■ 主要尺寸图

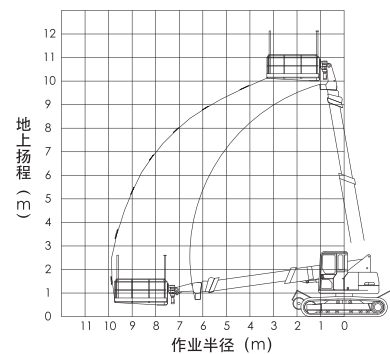


### ■ 作业半径扬程图（起重规格）

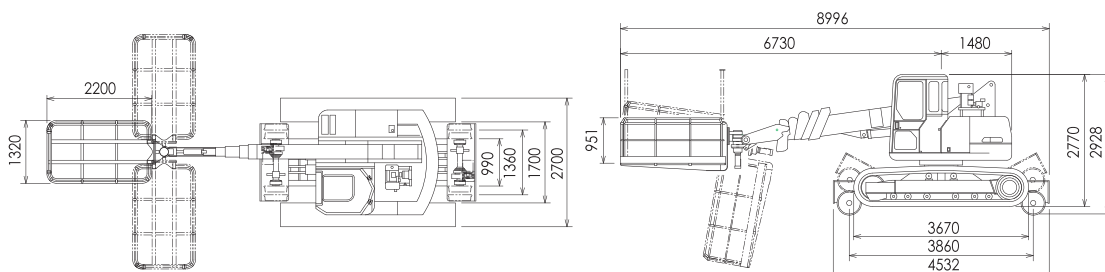


### ■ 作业半径扬程图（吊篮规格）

• 最大搭乘人数3名 • 最大装备载荷350kg



### ■ 主要尺寸图 吊篮规格





## ■ 额定总重量表

作业半径 (m)	4.51m悬臂		7.27m悬臂		10.03m悬臂		12.79m悬臂		15.55m悬臂	
	停止状态起吊额定值	行走状态起吊额定值	停止状态起吊额定值	行走状态起吊额定值	停止状态起吊额定值	行走状态起吊额定值	停止状态起吊额定值	行走状态起吊额定值	停止状态起吊额定值	行走状态起吊额定值
1.00	4,900	2,000	4,900	2,000						
1.50	4,900	2,000	4,900	2,000	2,600	1,400				
2.00	4,900	2,000	4,900	2,000	2,600	1,400	2,000			
2.50	4,900	2,000	4,900	2,000	2,600	1,400	2,000		1,400	
3.00	4,300	2,000	4,300	2,000	2,600	1,300	2,000		1,400	
3.50	3,600/3,45m	1,800/3,45m	3,550	1,775	2,600	1,300	2,000		1,400	
4.00			3,050	1,525	2,600	1,300	2,000		1,400	
4.50			2,650	1,325	2,400	1,200	2,000		1,400	
5.00			2,250	1,125	2,200	1,100	1,800	不可使用	1,400	不可使用
6.00			1,650	825	1,800	900	1,500		1,160	
7.00			1,550/6.22m	775/6.22m	1,400	700	1,280		1,000	
8.00					1,100	550	1,100		870	
9.00					950/8.98m	475/8.98m	950		770	
10.00							800		700	
12.00							600/11.74m		570	
14.00									350	
14.50									320	

· 全部为4根吊索挂钩起吊状态下的数值。· 实际可起吊载荷等于额定总载荷减去（挂钩+吊装钢丝绳等吊装工具）重量得到的值（挂钩重量:80kg）。

## ■ 主要规格一览表

项目	MWR120UR	MWR120UR (吊篮规格)
规格		
底座车辆	KOBELCO MWR120UR	
整体装备重量 (kg)	16,700	
履带种类	橡胶一体式绝缘靴	
燃料箱 (L)	100	
尺寸		
总长度 (运输时) (mm)	5,721	8,996
总宽度 (mm)	2,700	
总高度 (轨道上时) (mm)	2,928	
旋转半径 (mm)	1,480	
履带总长度 (mm)	3,670	
性能		
悬臂长度 (m)	4.51 ~ 15.55	
最大起重载荷 × 作业半径 (t × mm)	4.9 × 2,500	
最大作业半径 (mm)	14,500	10,000
最大地上扬程 (mm)	16,500	10,000
最大地下扬程 (mm)	26,300	—
旋转范围 (度)	360	
旋转速度 (rpm)	2.2	
履带最高速度 (km/h)	低速1.9 高速3.3	
爬坡能力 (度)	35	
接地压力 (kgf/cm <sup>2</sup> )	0.58	
轨道行走性能		
最高速度 (km/h)	16	
可起步最大倾斜度	30/1,000	
平衡制动距离 (m)	晴天时 18m	雨天时 25m
制动器制动距离 (m)	晴天时 10m	雨天时 14m

## ■ 主要装备

项目	MWR120UR
发动机	
名称	五十铃 A-4JB1
形式	四冲程水冷直列直喷式 带涡轮增压器
总排气量 (cc)	2,771
额定输出功率 (PS/rpm)	41.9/2,200
液压装置	
液压泵形式及数量	可变活塞式/2个+齿轮式/2个
液压泵输出量 (L/min)	66 × 2+12.1+19.6
最大设置压力 (kgf/cm <sup>2</sup> )	320
操作阀形式及数量	6+1+1联阀芯式
操作方法	液压助力
履带行走马达	可变活塞式/2个
起重装置	
悬臂	5段/4.9 t
额定起重载荷 (t)	4.9
起重安全装置	过载防止装置, 过卷防止装置, 重量显示装置, 上限高度设定装置, 水平仪, 倾斜报警装置
吊篮安全装置	吊篮平衡维持装置, 吊篮紧急停止装置, 吊篮防夹柱
轨道行走装置	
车轮	直径460mm 宽度125mm 车轮内面距离990mm (窄轨) 1,360mm (标准轨) 4轮绝缘车轮
车轴	2轴 (直径100mm) 通过每一轴驱动方式 车轴间距3,860mm
动力源	自带平衡阀液压式马达 (输出功率96kw 扭力1,530N/m) 两台
驱动器	各轴链条驱动方式
制动器	各轴液压盘式制动器 (制动力:0.5 t/m) +各轴平衡阀 停车制动器/带失控防止机构
轨道内安全装置	
紧急用发动机	空冷四冲程单气筒柴油发动机 (406cc 10ps)
悬臂高度制限	悬臂上扬自动停止
悬臂绝缘	电气用高压塑料板 (耐压:7,000V)
其它安全装置	液压马达解除离合器, 液压马达活动阀 前照明灯, 后照明灯, 旋转灯, 操作工护栏, 连接孔, 连接棒

