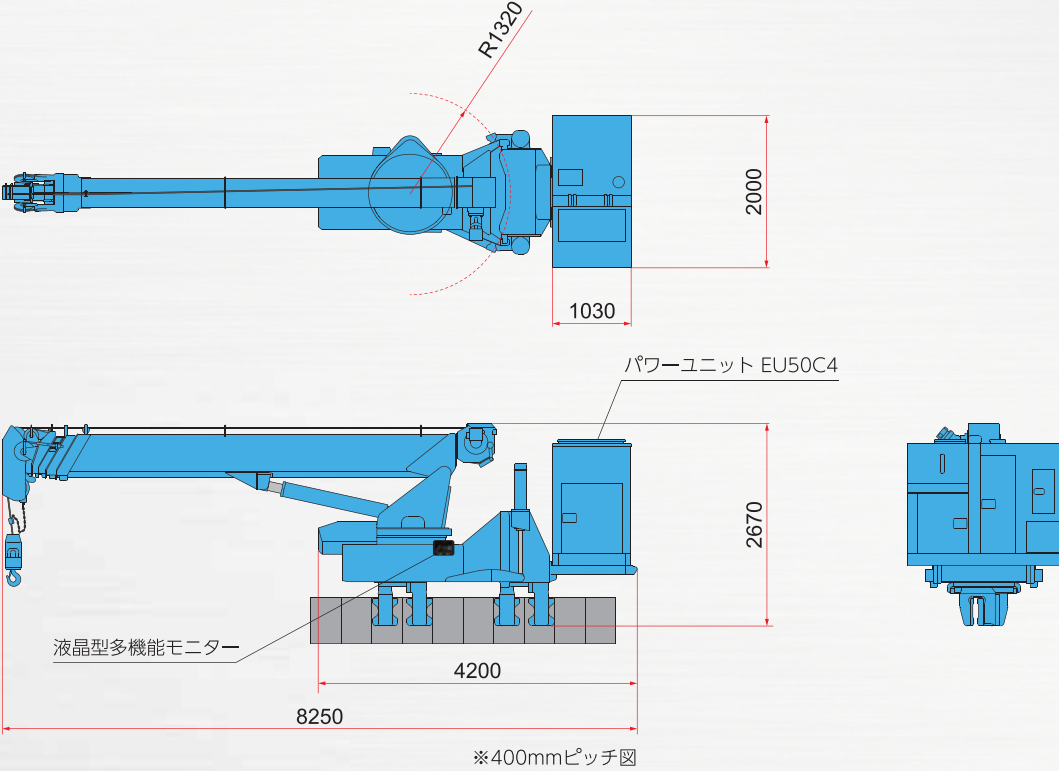




クランプクレーン	CB2-10
性能	最大クレーン能力 2.95 ton × 8.0 m(一本掛) 最大作業半径 24.0 m 最大地上揚程 約 26.0 m 旋回装置 旋回自動ロック付
安全装置	巻過自動停止装置(警報機能付) 過負荷警報装置 揚程制限機能 旋回制限機能
操作方法	ラジオ・コントロール
本体質量	11700 kg (パワーユニット重量2500kgを含む)
適用杭材	U形鋼矢板 400mm (Ⅲ,Ⅳ型) 500mm (Ⅴ,Ⅵ型) 600mm (Ⅱw,Ⅲw,Ⅳw型)* ハット形鋼矢板 900 mm (10H,25H,45H,50H)
パワーユニット	EU50C4 クランプクレーンは排出ガス規制に該当しませんが、 オフロード法2014年基準レベルの環境性能を有しています。

※オプション…別途のクランプ爪が必要です。

液晶型多機能モニター

視認性の高い液晶モニターにより、施工時にはクレーンの状況をわかりやすく表示します。また、パラメータ設定を行う際は、拡大された画面で現在の設定値が一目で確認できます。

パラメータ設定時



本機及び関連製品の仕様は予告なしに変更する場合があります。

GIKEN

CLAMP CRANE[®]
CB2-10
クランプクレーンCB2-10



株式会社 技研製作所 工法革命 インプラント工法で世界の建設を変える www.giken.com

東京本社 〒135-0063 東京都江東区有明3丁目7番18号 有明セントラルタワー 16階 TEL 03-3528-1630
高知本社 〒781-5195 高知県高知市布師田3948番地1 TEL 088-846-2933

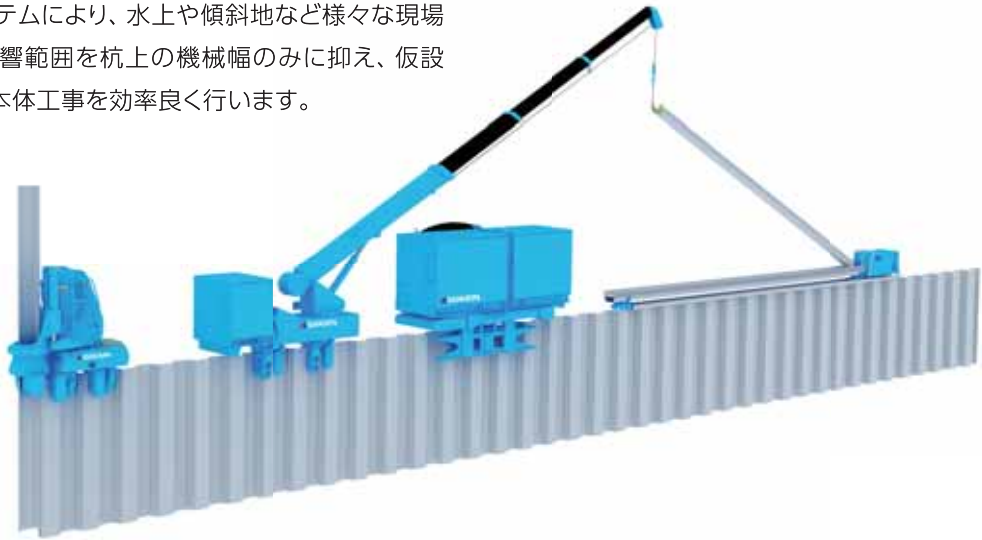


クランプクレーン

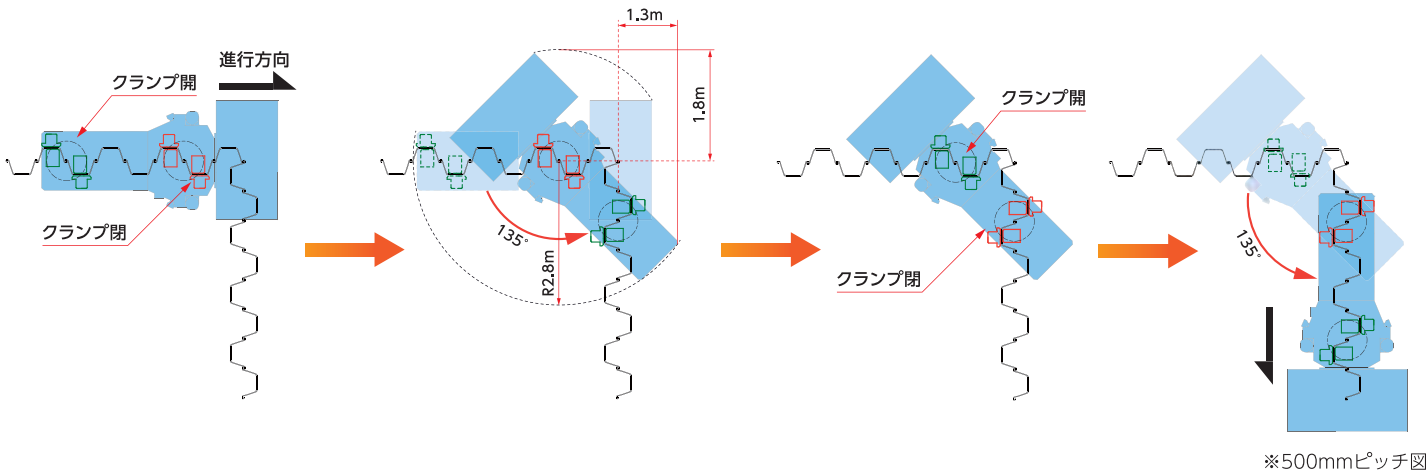
CLAMP CRANE CB2-10

ノンステージング工法で、様々な現場条件において仮設レス施工を実現

完成杭上を機械装置が自走しながら圧入における全工程を完結させる独自の施工システムにより、水上や傾斜地など様々な現場条件下でも、工事の影響範囲を杭上の機械幅のみに抑え、仮設工事なしで目的とする本体工事を効率良く行います。



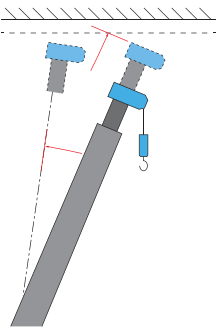
コーナー自走が可能な高い施工性



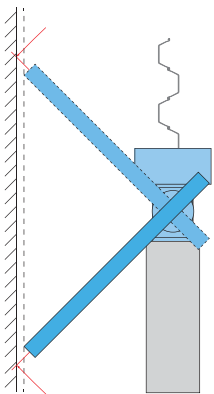
上部障害物や近接構造物のある現場でも安全に施工可能

あらかじめ登録した作業範囲になると動作を自動停止し作業を制限する、揚程制限機能・旋回制限機能などの安全装置を搭載しています。

揚程制限



旋回制限



機械一体のまま運搬が可能

運搬時に機械の分解を必要とせず、一体のまま15t低床トラックでの運搬を実現しました（本体質量:11700kg）。これにより現場での組立は必要なく、作業を迅速に開始できます。

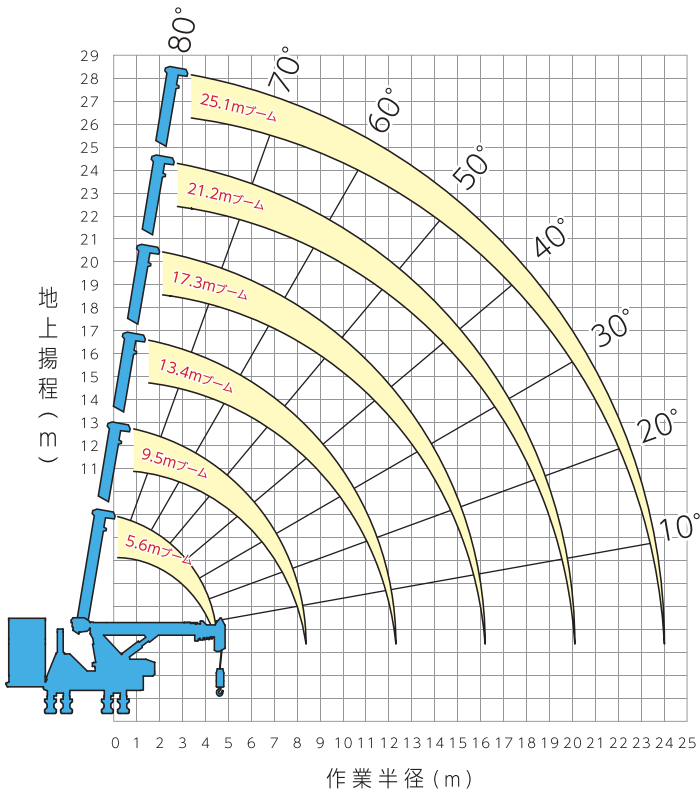


クレーン定格総荷重表 [U形鋼矢板600mm(Ⅲw)の場合] 単位：t

ブーム半径 (m)	5.6	9.5	13.4	17.3	21.2	25.1
1.5	2.95					
2.5	2.95	2.95				
3.0	2.95	2.95	2.95			
3.5	2.95	2.95	2.95			
4.0	2.95	2.95	2.95	2.95		
5.0	2.95	2.95	2.95	2.95	2.95	
6.0		2.95	2.95	2.95	2.95	1.80
8.0		2.95	2.95	2.90	2.60	1.80
10.0			2.40	2.20	2.10	1.80
12.0			1.70	1.70	1.70	1.50
14.0				1.40	1.40	1.20
16.0				1.00	1.00	1.00
18.0					0.80	0.80
20.0					0.65	0.65
22.0						0.50
24.0						0.35

※側方領域での定格総荷重は矢板の種類によって異なります。

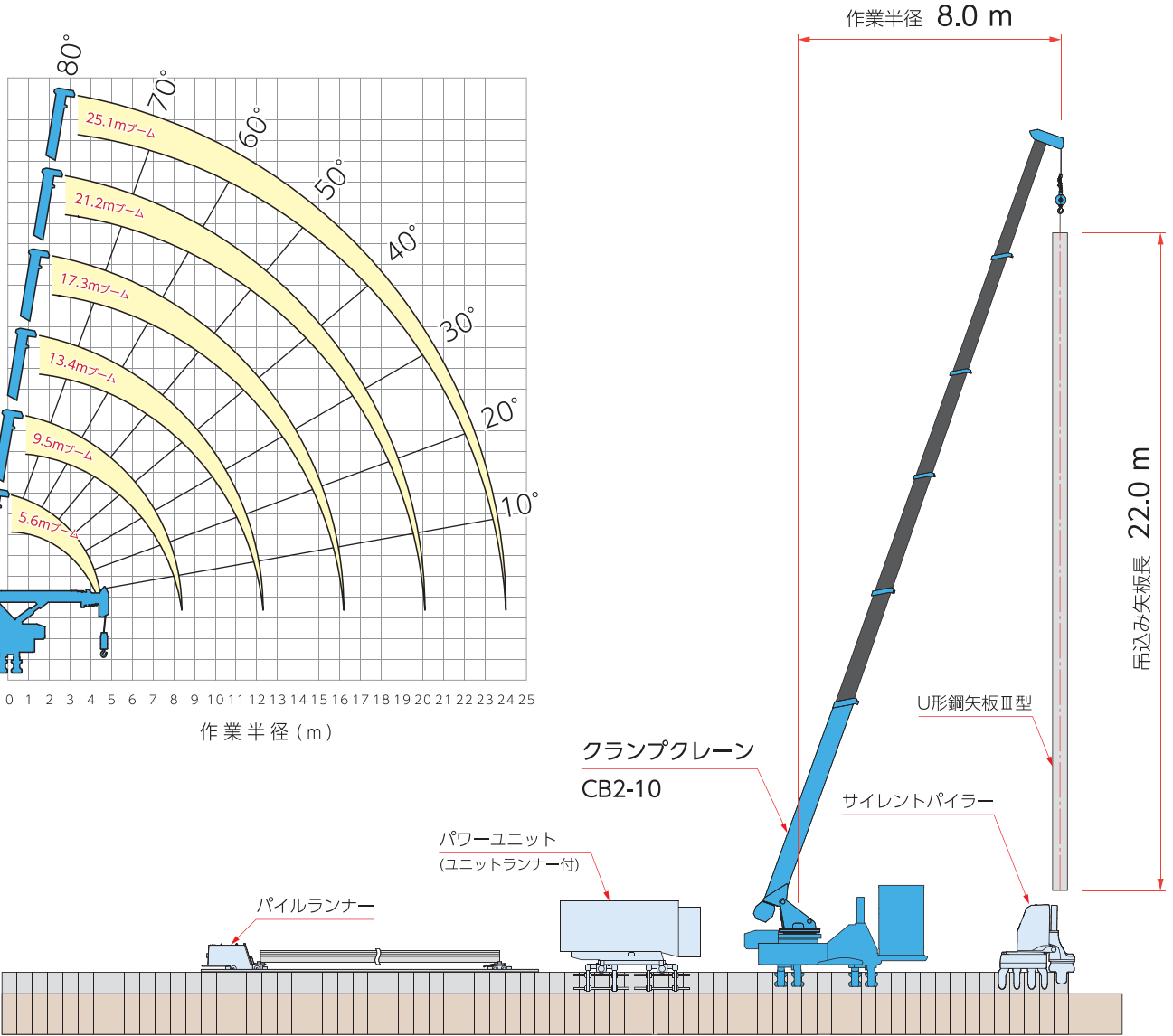
作業半径－揚程図



吊上げ可能杭材長

適用杭材				長さ (m)	
種類	幅 (mm)	型式	単位質量 (kg/m)	CB2-10	〔参考〕CB1B
U形鋼矢板	400	Ⅲ	60.0	22.0	13.5
		Ⅳ	76.1		
	500	Ⅴ _L	105	18.0	12.3
		Ⅵ _L	120		10.8
	600	Ⅱ _w	61.8	22.0	12.3
		Ⅲ _w	81.6		11.4
		Ⅳ _w	106		
ハット形鋼矢板	900	10H	86.4	20.5	10.4
		25H	113	17.5	7.9
		45H	147		
		50H	167	15.5	

GRBシステム



※クレーンの最大能力を発揮できる配置図