

J C M A S

F 009

パイルドライバの仕様書様式(案)

JCMAS F 009-1994

平成6年3月22日 制定

(社)日本建設機械化協会標準化会議 審議

日本建設機械化協会規格
パイルドライバの仕様書様式
Standard form of specification of pile drivers

1. 適用範囲 この規格は、パイルドライバの仕様書様式（以下、仕様書の様式という。）及び仕様書記入要領について規定する。
2. 仕様書の様式
 - (1) 仕様書は、付表1の様式による。
 - (2) 仕様書は、パイルドライバの諸元及び性能の概略を示すもので、記入の際は、目的に応じて項目を適当に選んでも差し支えない。
なお、各部の構造、材料、試験方法なども、必要に応じて付記する。
 - (3) 仕様書は、必要に応じて全体図などの図面を添付する。
3. 仕様書の記入要領 仕様書の記入順序及び記入要領は、次による。
 - (1) 形式名称 パイルドライバの呼び方に用い、製造会社名略称、呼び名及び名称の順序に記入する。
 - (2) 製造会社名 製造会社名を記入する。
 - (3) 種類 種類は、次の項目について記入する。
 - (a) 走行方式 クローラ式、ホイール式などの別を記入する。
 - (b) パイルドライバの種類 1柱2脚式、1体トラス式、建柱式などの別を記入する。
 - (4) 寸法 寸法は、全高、全幅、全長、輸送時寸法、リーダ長さ、旋回半径、作業半径、クローラ中心距離、クローラシュー幅、タンブラ中心距離、軸距、輪距及びタイヤとし、それぞれ次の事項について記入する。
 - (4. 1) 全高 リーダを鉛直に立てた状態において、地面からパイルドライバの最上端までの高さ。
 - (4. 2) 全幅 機体の最大幅。ただし、アウトリガ付きのものは、アウトリガ使用時の最大幅も記入する。
 - (4. 3) 全長 リーダを鉛直に立てた状態において、リーダガイド前面の中心から機体後端までの長さ。
 - (a) 基準
 - (b) 最大
 - (c) 最小
 - (4. 4) 輸送時寸法 輸送時の主要寸法。
 - (a) 輸送時の全長
 - (b) 輸送時の全幅
 - (c) 輸送時の全高
 - (4. 5) リーダ長さ リーダの下端から最上端までの長さ。

- (4. 6) 旋回半径 旋回部の最大旋回半径。
 - (a) 前部
 - (b) 後部
- (4. 7) 作業半径 リーダを鉛直に立てた状態における旋回中心からガイドの中心までの距離。
 - (a) 基準
 - (b) 最大
 - (c) 最小
- (4. 8) クローラ中心距離 左右クローラの中心間の距離。
- (4. 9) クローラシュー幅 クローラシューの幅。
- (4. 10) タンブラ中心距離 起動輪と遊動輪との中心間の標準距離。
- (4. 11) 軸距 車軸間の水平中心距離。複軸の場合は、複軸の中心間距離及び単軸から複軸の中心までの距離を記入し、前後輪が複軸のものについては各複軸の中心間距離も記入する。
- (4. 12) 輪距 左右タイヤの中心（複輪の場合はその中心）間距離。
 - (a) 前輪
 - (b) 後輪
- (4. 13) タイヤ タイヤのサイズ及び個数。
- (5) 質量 質量は、機械質量、本体質量及び作業装置質量とし、それぞれ次の事項について記入する。
 - (5. 1) 機械質量 燃料、潤滑油、作動油及び冷却水を規定量とし、製造会社が指定する作業装置を装備したときの質量。ただし、運転員の体重を含まない。
 - (5. 2) 本体質量 作業装置を除き、カウンタウエイトを含まない走行装置及び旋回装置の乾燥質量。

なお、カウンタウエイトの質量は別に記入する。
 - (5. 3) 作業装置質量 リーダ、ステー及びリーダーブラケットの質量。
 - (a) リーダ シーブ及び取付金具を含む。
 - (b) ステー
 - (c) リーダブラケット キャットウォーク、キャッチホークなどの質量。
- (6) 性能 性能は、走行速度、旋回速度、旋回角度、最大傾斜角度、スライド範囲、ワイヤロープ仕様、許容引抜き荷重及び作業性能表とし、それぞれ次の事項について記入する。
 - (6. 1) 走行速度 最大走行速度。
 - (6. 2) 旋回速度 最大旋回速度。
 - (6. 3) 旋回角度 最大旋回角度。
 - (6. 4) 最大傾斜角度 作業最大傾斜角度。
 - (a) 前傾
 - (b) 後傾
 - (c) 横傾

- (6. 5) スライド範囲 スライドの移動範囲。
- (a) 前後
 - (b) 上下
- (6. 6) ワイヤロープ仕様 用途別にロープ径、構成、呼び方、種別及び長さ。
- (6. 7) 許容引抜き荷重 アースオーガなどの作業装置を地中から引き抜くときに、パイルドライバの安定、ワイヤロープ強度及びリーダ強度を考慮して、リーダに許容される引抜き荷重を記入する。ただし、パイルドライバの作業条件によって値が異なる場合は、その作業条件も付記する。
- なお、許容引抜き荷重は、アースオーガなどの作業装置の質量を含めた値とする。
- (6. 8) 作業性能表 作業装置の種類による組合せによって作業可能なリーダ長さ、傾斜角度、くいの種類と長さ、質量などを一覧表に記入する。
- (7) 走行装置 走行装置は、駆動方式及び操向装置とし、それぞれ次の事項について記入する。
- (7. 1) 駆動方式 機械式、油圧式などの別。
 - (7. 2) 操向装置 操向クラッチ式、遊星歯車式、差動機式、左右独立駆動式などの別。ホイール式の場合は、前輪かじ取り式、後輪かじ取り式の別を記入する。
- (8) 旋回装置 旋回装置は、旋回サークルの形式、駆動方式及び固定装置とし、それぞれ次の事項について記入する。
- (8. 1) 旋回サークルの形式 旋回ローラ式、転がり軸受式などの別。
 - (8. 2) 駆動方式 ピニオンリングギヤ式、ピニオンラックギヤ式などの別。
 - (8. 3) 固定装置 歯止め式、バンドブレーキ式、ディスクブレーキ式などの別。
- なお、旋回ロック装置付きの場合は別に記入する。
- (9) リーダ及びステー リーダ及びステーは、種類、起伏方式、傾動方式、スライド方式、ガイドの種類、ガイドの支持方式及び質量とし、それぞれ次の事項について記入する。
- (9. 1) 種類 一体形、中継ぎ形、伸縮形、中折れ形などの別及びパイプ形、トラス形などの別。
 - (a) リーダ
 - (b) ステー
 - (9. 2) 起伏方式 ワイヤロープ式、油圧シリンダ式などの別。
 - (9. 3) 傾動方式 ワイヤロープ式、油圧シリンダ式などの別。
 - (a) 前後傾
 - (b) 横傾
 - (9. 4) スライド方式 油圧シリンダ式、スクリュウ式などの別。
 - (9. 5) ガイドの種類 一体式、分割形の別及び円筒形、みぞ形、箱形などの別。
 - (9. 6) ガイドの支持方式 固定式、スライド式の別。
 - (a) リーダ シープ及び取付金具を含む。
 - (b) ステー
 - (c) リーダブラケット キャットウォーク、キャッチホークなどの質量

- (10) 巻上げ装置 単独駆動式、集中駆動式の別を記入する。
- (11) 操縦装置 単独操作方式、集中制御方式の別を記入する。
- (12) 油圧装置 油圧ポンプ、油圧モータ及び油圧シリンダについて用途別に、種類及び個数を記入する。
- (13) エンジン エンジンについて、次の事項を記入する。
 - (a) 製造会社名、呼び名及び名称
 - (b) 定格出力－定格回転速度
- (14) 附属品 附属品の名称及び数を記入する。
- (15) その他 必要と思われるものを記入する。

付表 パイルドライバ仕様書

形式名称			
製造会社名			
種類			
走行方式			
リーダの方式			
寸法			
全高			mm
全幅			mm
全長			
基準			mm
最大			mm
最小			mm
輸送時寸法			
輸送時の全長			mm
輸送時の全幅			mm
輸送時の全高			mm
リーダ長さ			mm
旋回半径			
前部			mm
後部			mm
作業半径			
基準			mm
最大			mm
最小			mm
クローラ中心距離			mm
クローラシュー幅			mm
タンブラ中心距離			mm
軸距			mm
輪距			
前輪			mm
後輪			mm
タイヤの呼び及び数	-	-	PL
質量			
機械質量			kg
本体質量			kg
カウンタウエイト質量			kg

作業装置質量

リーダ _____ kg

ステー _____ kg

リーダブラケット _____ kg

性能

走行速度 _____ km/h

旋回速度 _____ min⁻¹

旋回角度 _____ 度

最大傾斜角度

前傾 _____ 度

後傾 _____ 度

横傾 _____ 度

スライド範囲

前後 _____ mm

上下 _____ mm

ワイヤロープ仕様

許容引抜き荷重 _____ kN

作業性能表

リーダ		作業装置 の種類	傾斜角度			くい	
形式	長さ(m) [質量(t)]		前傾 (度)	後傾 (度)	横傾 (度)	長さ (m)	質量 (t)

走行装置

駆動方式 _____

操向装置 _____

旋回装置

旋回サークルの形式 _____

駆動方式 _____

固定装置 _____

リーダ及びステー

形式 _____

リーダ _____

ステー _____

起伏方式 _____

傾動方式

前後傾 _____

横 傾 _____

スライド方式 _____

ガイドの種類 _____

ガイドの支持方式 _____

巻上げ装置 _____

操縦装置 _____

油圧装置 _____

エンジン

製造業者名、呼び名及び名称 _____

定格出力-定格回転速度 _____

kW

min⁻¹

附属品 _____

その他 _____