

高速走行型ロータリ除雪車

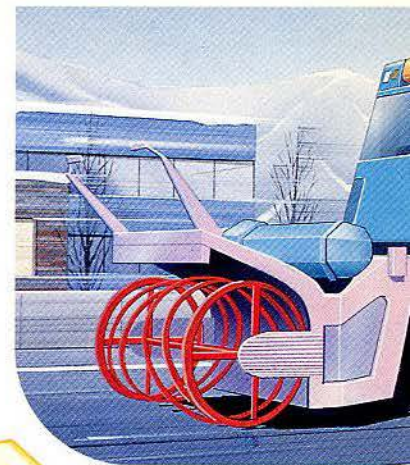


建設省 北陸地方建設局

概 要

幹線道路の高規格化と整備が進められている一方、冬期交通量は増大傾向にあり、これらの道路を回送する除雪車両の速度が低速であるため、追突事故の危険性や回送車両を原因とする交通渋滞の発生が多い。

そこで、除雪車両の中で特に回送速度が遅いロータリ除雪車の回送速度を高速化し、渋滞の発生を極力減少させるとともに安全で効率的に使用できるロータリ除雪車の開発を行なったものです。



● 操作レバーの集約化



操作レバー	従来機	新 型 機	
除雪装置の昇降(右)	1 本	ジョイスティックレバー 1 本	
除雪装置の昇降(左)	1 本		
シュートキャップ	1 本	ジョイスティックレバー 1 本 (XYレバー) + スイッチ 2 個	
シュート旋回	1 本		
シュート伸縮	1 本		
フロアケース	1 本		
シュート格納	1 本		
合 計	7 本		ジョイスティックレバー 2 本 + スイッチ 2 個

● 設計最高

油圧・機械併用の新
ドライブにより乗用車

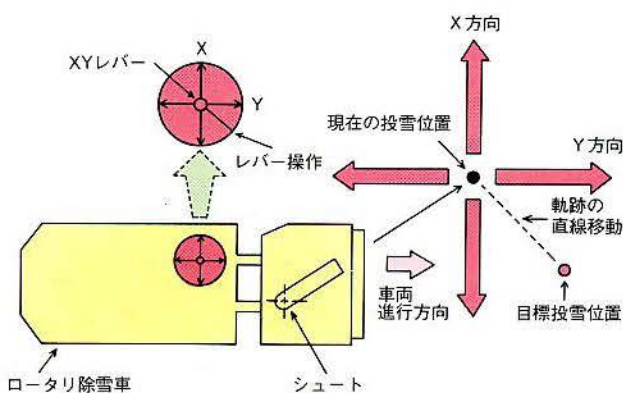


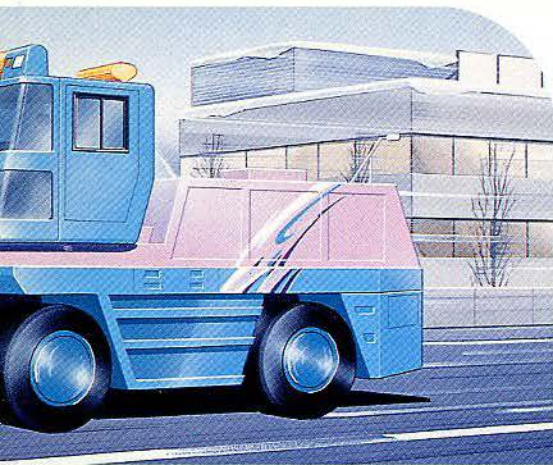
● 4WD (4輪駆動)

発進・加速時や滑りやすい路面状態などで、4WDのメリットをいかし安定した走行性能を保つ、フルタイム4WDです。

● シュート自動制御

従来の除雪作業には、道路沿道の家屋・交差点などを避け投雪するため、熟練したオペレータの高度な技術・経験が不可欠であったが、投雪位置をオペレータの人体感覚に合わせたXY方向により制御を行い、実用的なジョイスティックによる入力方式とした投雪の自動制御機構により、簡易で安全に作業ができます。





走行速度70km/h

駆動方式とコンピュータ制御オートマチック
感覚の車速制御化を図りました。

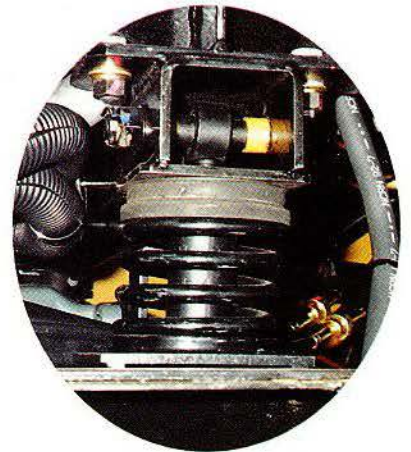
● 油空圧サスペンション

油空圧式サスペンションを採用することで走行振動、
ピッチングを抑制し、優れた走行安定性を発揮します。



● フローティングキャブ

コイルばねとダンパーを組合せたキャブ支持
機構により、車体の振動がたつわり難くするこ
とで乗心地向上、長時間運転の疲労を軽減しま
す。



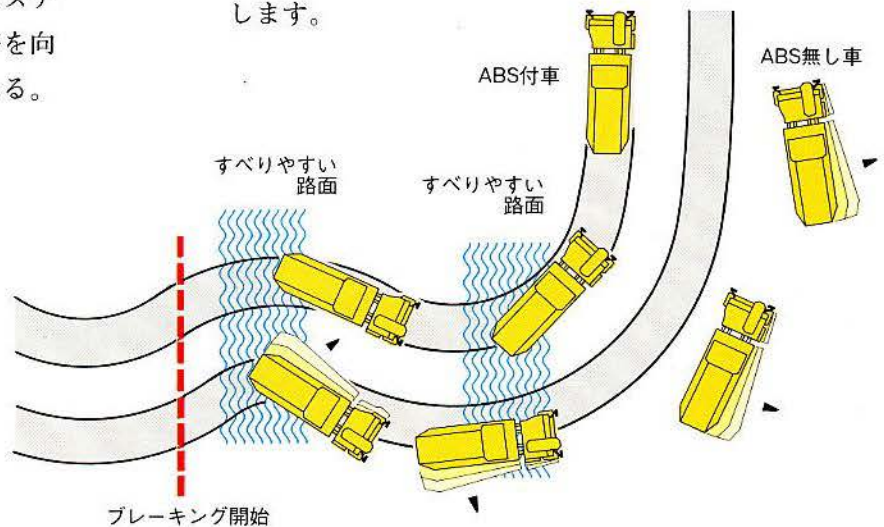
● 4WS (4輪操舵)

高速走行時の安定性を確保するため、回送時のステ
アリングは前輪のみとし、作業時は雪壁切込等を向
上させるため、4WS (4輪操舵) を採用している。



● ABS (アンチロック・ブレーキ・システム)

ABS は、急制動時や滑りやすい路面での制動時
に車輪のロックを防止し、タイヤのグリップ力を最
大限に維持することで、車両の安定、操舵性を確保
します。



仕 様

除雪性能	最大除雪量 最大除雪幅 ロータリ装置高さ 最大投雪距離 最高走行速度 登坂能力 最小回転半径	2,700 t/h (JIS D 6509最大除雪量試験による) 2,490mm 1,660mm (前面) 45m 前進：70km/h、後進：19km/h (回送時・平坦路において) $\tan \theta : 0.5$ 7.0m (ロータリ装置の雪切り板先端部外側において)
主要諸元	車両本体 ロータリ装置 全長 全幅 最低地上高 車両総重量 機関出力 走行方式 駆動方式 懸案方式 ステアリング ブレーキ方式 タイヤ	リヤワンエンジン形 ツーステージ式 7,790mm (走行姿勢) 2,490mm 3,560mm (黄色回転灯上端まで) 265mm 16,000kg (乗車定員2名含む) 300PS/2,200rpm 油圧・機械併用式 総輪駆動式 (4WD) 油空圧式 前輪・4輪操舵切換式 (回送時：FWS、作業時：4WS) ディスクブレーキ (アンチロックブレーキ装置付) 13.00R-20-24PR (スタッドレスタイヤ)

外 観 図

