

レンタルします!

小型・簡便な機動力が設置作業を大きく変える

Giraffe ジラフ

AKT/O

アクティオ



「持つ」「運ぶ」「設置」する!

“ジラフ”は建設工事や設置工事(ガラス設置、ボード設置など)の重量物の持ち上げ・下げ、回転、移動、設置などの工事に最適な、新タイプの自走式マニピュレタです。

従来の建設・設置作業に必要な多くの機能を集約させた“ジラフ”は従来の建設・設置作業の作業を大きく変えて、安全化・効率化に画期的な力を発揮します。



GR-1000

安全機能

- 後輪の輪重の監視による過負荷検出機能
- 独立した2系統の吸着オフ操作
- 吸着状態を積層表示灯でお知らせ
- 後進時における背面壁との挟まれ防止機能
- 横転防止のための側面サポート車輪
- 操作コントローラーに停止ボタンを装着



GR-600

内容は予告なしに変更する場合がありますので詳細は最寄りの営業所にお問合せ下さい。商品の外観・仕様は年式や型式により多少異なる場合があります。

より安全で、より簡単に短時間での工事を可能にする ガラス&パネル取付用マニピュレーター「ジラフ」

よくあるご質問

Q どのような作業に使うものですか？

主に建築中の建物内でガラスやパネルを運搬し、そのまま窓枠や壁面にはめ合わせるといった作業で使用する自走式のマニピュレーターです。

Q 運転するに当たって資格は必要ですか？

法的な資格は必要ありません。下記の条件を満たした方であれば操作可能です。

- ・18歳以上であること
 - ・日本語で表記された取扱説明書、表示ラベルを読んで理解出来ること
 - ・オペレータ教育を受講し、終了証の交付を受けたもの
- ※オペレータ教育とは、機械の構造や運転方法を管理者や作業員に十分理解頂き、安全に使用させて頂くためのものです

Q ジラフに関する法令は何かありますか？

特定機械の指定はありませんが、労働安全衛生法の順守が必要です。また厚生労働省「機械の包括的な安全基準に関する指針」に基づき、お客様においてもリスクアセスメントを実施して下さい。

Q 使用するにあたり必要な許可申請はありますか？

法的な許可申請は必要ありません。労働安全衛生法に照合した場合、ジラフは、クレーン等安全規則におけるクレーンに該当しません。

Q ワークを持ったまま走行させることは可能ですか？

可能です。ただし、ワーク重心を出来るだけ低く保って下さい。

Q バキュームの安全率はどのくらいですか？

到達真空度-70kPaにて6倍を確保しております。さらに、本機の吸引システムは同一回路を2個備え、隣り合ったパッドは異系統となるようフレームに対して互い違いに配置しておりますので万が一、片側の回路が動作不良となった場合でも片方の回路により吸着状態が保持される様、安全を考慮しております。

Q 走行に際して、床面の条件はありますか？

傾斜度はワークのない状態で9~13%ですが、出来るだけ傾斜のない通路で走行してください。段差のある路面や未舗装の場所を無理に走行させることや公道・事前に許可を得ていない場所は走行しないで下さい。

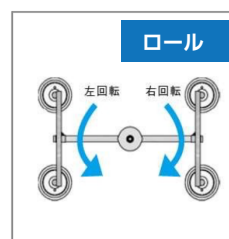
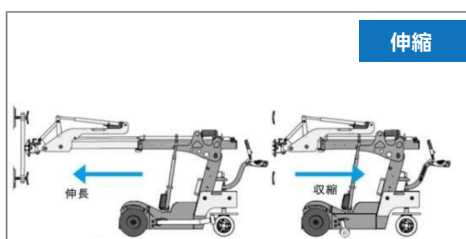
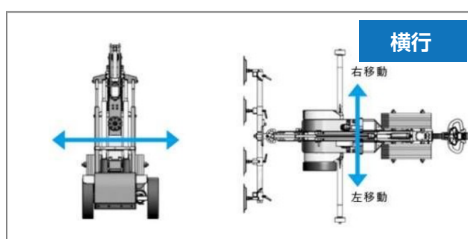
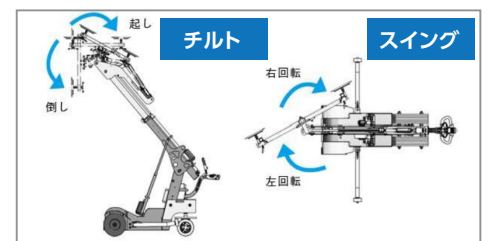
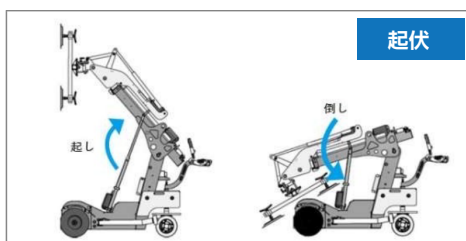
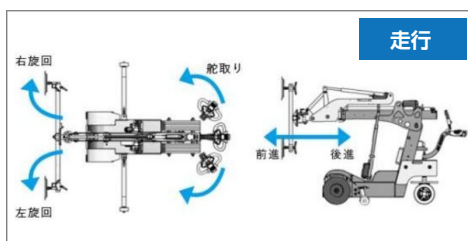
Q 輪重はどのくらいかかりますか？

輪重は約1,500kg、面圧は約1.0MPaです。GR-1000は輪重軽減の為、前輪をダブルタイヤに変更可能です。その場合の前輪の輪重は約750kg、面圧は0.7MPaです。後輪(駆動輪)についてはタイヤの追加は出来ませんので約1,000kgとなります。

Q 1回の充電でどのくらい作業が可能ですか？

作業内容にもよりますが概ね8時間程度と考えて下さい。

動作軸



安全装置

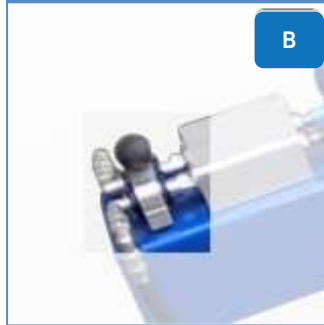


停止ボタン



停止ボタンを押すと信号が遮断、走行と吸着を除く各動作は停止します

吸着オフ誤操作防止



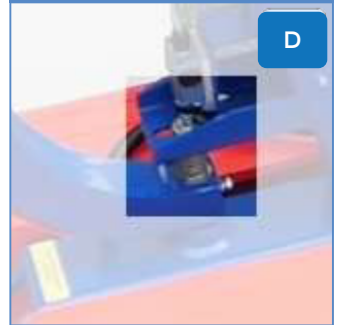
吸着オフ操作は両手で実施。意図しない吸着オフ操作の心配がありません。

挟まれ防止



後進時に誤って操作者が壁に挟まれた場合、後進操作が前進操作に切替わります。

過負荷検出



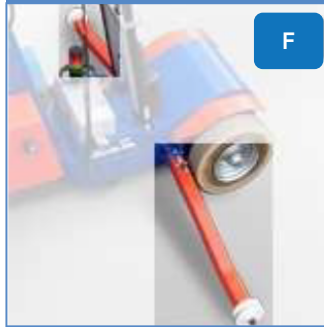
過負荷時、「アーム収縮」と「車体の横行」以外の操作が出来ません。

吸着状態表示



吸着シムルの真空度が設定値に到達したことをアラーム。

転倒防止



過度な遠心力や横向き力による転倒を防止します。

独立2系統吸着回路



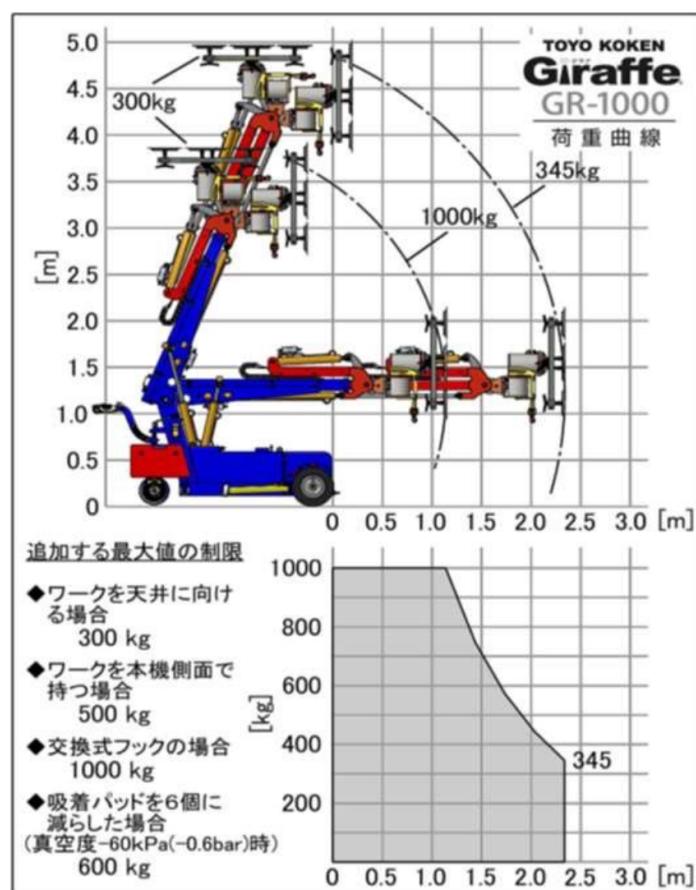
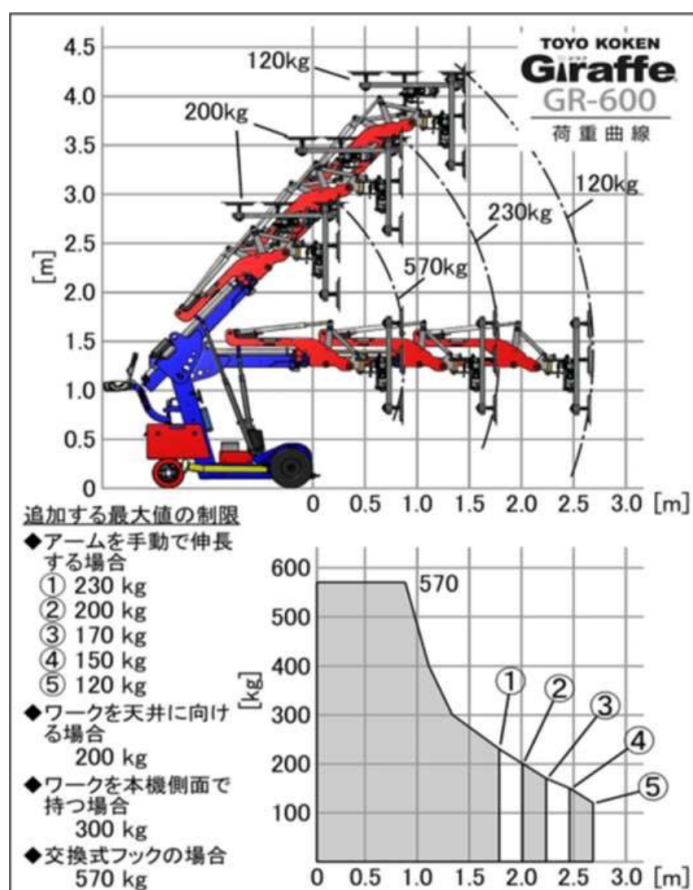
吸着回路を2系統とする事で片方回路に不具合が発生しても吸着状態が保持されます。



GR-1000

型式		GR-600	GR-1000
過搬重量(ただし過重曲線による)	(kg)	570	1,000
最大ワーク高さ	吸着パットが横向きの場合	3,736	4,438
	吸着パットが上向きの場合	4,242	4,966
前輪端からワークまでの最大距離	(mm)	2,648	2,338
機幅	(mm)	729	976
総重量(カウンタウェイト含む)	(kg)	1,036	2,170
カウンタウェイト重量	(kg)	502	622
走行部駆動方式		電動モータ	電動モータ
走行部以外の駆動方式		電動シリンダ	油圧シリンダ
アーム起伏用シリンダストローク	(mm)	600	550
アーム伸縮用シリンダストローク	(mm)	900	1,200
吸着パット前後傾斜用シリンダストローク	(mm)	500	500
車体横行用シリンダストローク	(mm)	100(±50)	200(±100)
バッテリー容量		標準作業で概ね6時間/1回充電	標準作業で概ね6時間/1回充電
バッテリー電圧		DC2個×12V=24V	DC2個×12V=24V
吸着システム		独立2系統回路	独立2系統回路
真空ポンプ		2台	2系統×2台
吸着パット数		計6個	計10個

●過重曲線



株式会社 **アクティオ**

<https://www.aktio.co.jp>

