

後方緊急停止装置搭載 搭乗式コンバインドローラ KV40CSE / KV25CS

KANTO

超低騒音型
国土交通省 新技術情報提供システム
NETIS登録
登録番号 TH-120018-VE



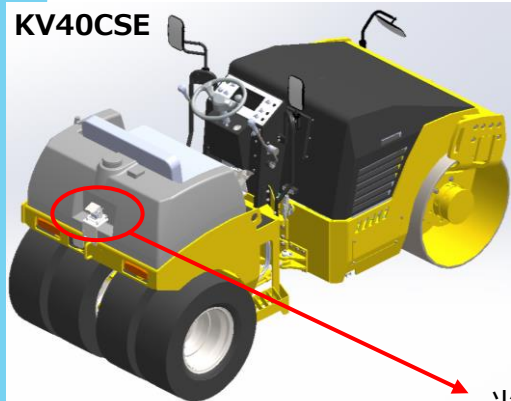
第3次基準値
排出ガス対策型
建設機械



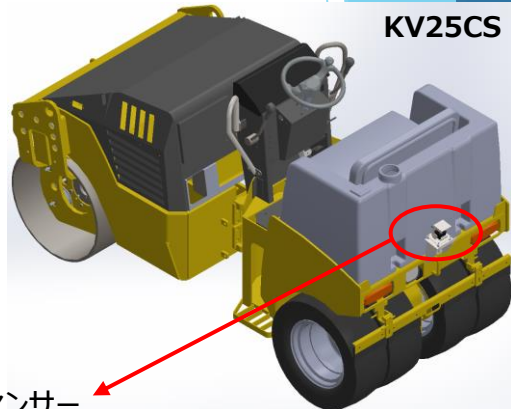
超低騒音型
建設機械

工事現場での後進時の
衝突回避の支援・衝突被害の軽減
に役立つ装置です。
(特許出願中)

KV40CSE



KV25CS



光学式センサー

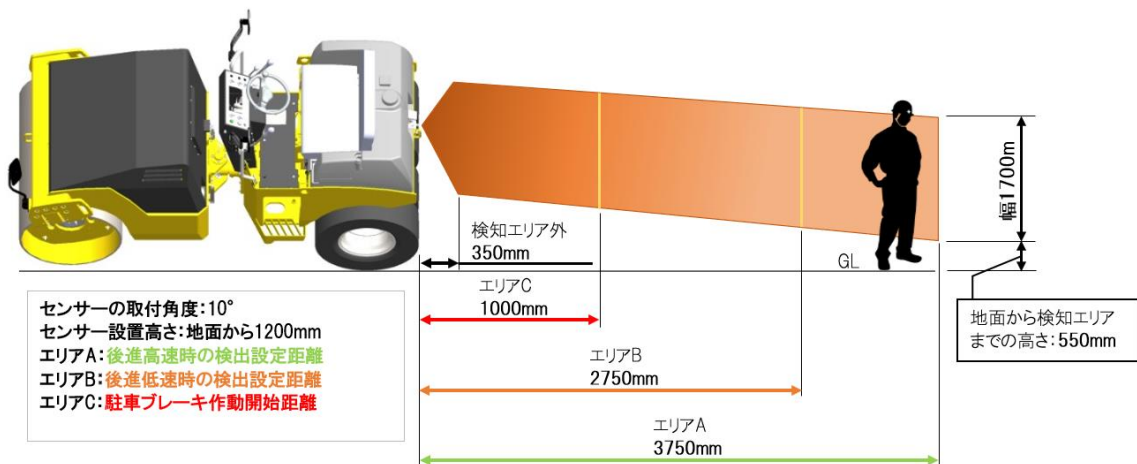
【人・障害物検知方法】

水タンク後方下部に設置されたセンサーから人（作業員・歩行者等）や障害物までの距離を設定し、後進時人や障害物に接触することなく停止します。

センサーには検知可能なエリアが3か所あり、KV40の場合走行速度を高速／低速に分けて検知可能です。

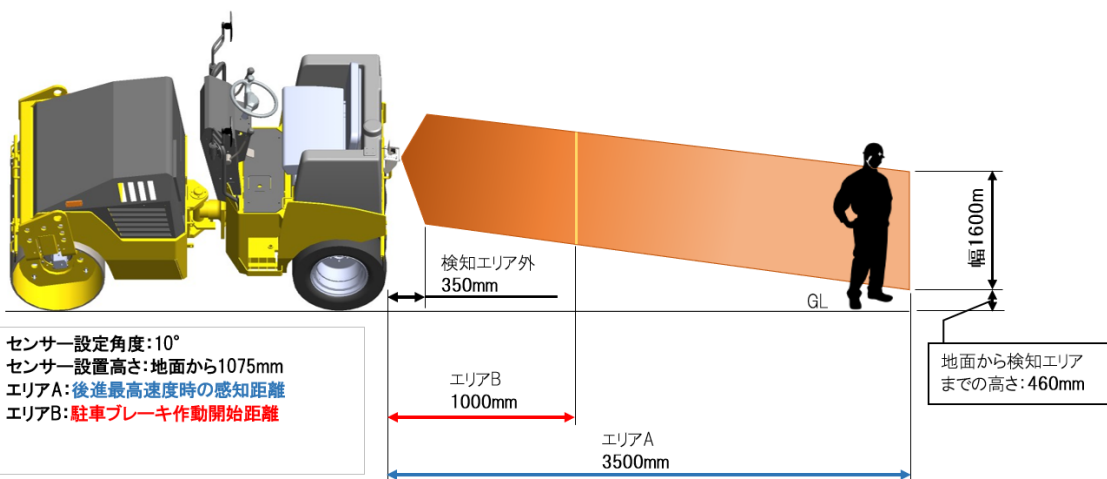
3か所のうち1か所で駐車ブレーキを作動させ、確実に緊急停止します。

センサーの検知エリア（KV40）



センサーの取付角度:10°
センサー設置高さ:地面から1200mm
エリアA:後進高速時の検出設定距離
エリアB:後進低速時の検出設定距離
エリアC:駐車ブレーキ作動開始距離

センサーの検知エリア (KV25)



KV40CSE操作パネル



走行モード切替スイッチで壁際作業もOK。

検知エリアに対象物が入るとアラーム音でも注意喚起。



壁際走行でも検知エリアに対象物が入ると緊急停止。

- ① エンジン始動
- ② 電源スイッチON
- ③ 10秒後に電源表示ランプが点灯
- ④ 緊急停止装置準備完了

⚠ 注意事項

後進時障害物を検知し、走行レバーを中立位置に強制的に戻します。
 本装置は、衝突防止を補助する装置であって、衝突を確実に防止する装置ではありません。
 運転者は本装置に頼った運転はせず、常に自らの責任で周囲の状況を確認し、安全運転を行ってください。
 本装置は、あらゆる状況下で作動を保証するものではありません。
 本装置の不具合により事故が発生した場合、当社は一切責任を負いません。