

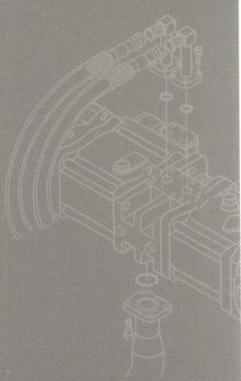
XIANDAI WAJUEJI GOUZAO
YUANLI JI CHAIZHUANG WEIXIU



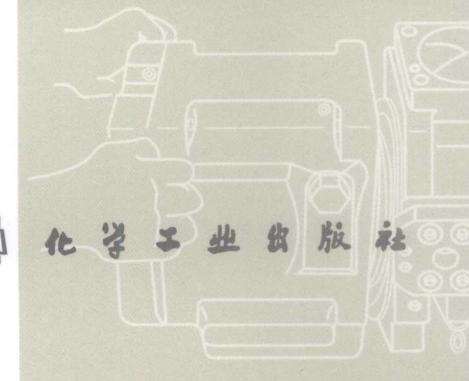
现代挖掘机 构造原理及拆装维修

徐州宏昌工程机械职业培训学校 组织编写

李 宏 张钦良 主编 李 波 齐敦建 副主编



化 学 工 业 出 版 社



XIANDAI WAJUEJI GOUZAO
YUANLI JI CHAIZHUANG WEIXIU



现代挖掘机

构造原理及拆装维修

徐州宏昌工程机械职业培训学校 组织编写

李 宏 张钦良 主编

李 波 齐敦建 副主编



化学工业出版社

· 北京 ·

本书从挖掘机维修的实际需要出发，详细介绍了现代挖掘机的机械结构、液压系统、电气系统的基本原理和构造，各系统的常见故障和处理方法，以及零部件的拆装方法和技巧。本书适用于挖掘机维修技术人员、技术工人查阅和参考。

图书在版编目(CIP)数据

现代挖掘机构造原理及拆装维修 / 李宏，张钦良主编。
北京：化学工业出版社，2009.6
ISBN 978-7-122-04947-6

I. 现… II. ①李… ②张… III. ①挖掘机-构造 ②
挖掘机-装配(机械) ③挖掘机-维修 IV. TU621

中国版本图书馆 CIP 数据核字 (2009) 第 027127 号

责任编辑：张兴辉

文字编辑：张燕文

责任校对：吴 静

装帧设计：王晓宇

出版发行：化学工业出版社（北京市东城区青年湖南街 13 号 邮政编码 100011）

印 装：大厂聚鑫印刷有限责任公司

787mm×1092mm 1/16 印张 20 1/4 字数 503 千字 2009 年 8 月北京第 1 版第 1 次印刷

购书咨询：010-64518888（传真：010-64519686） 售后服务：010-64518899

网 址：<http://www.cip.com.cn>

凡购买本书，如有缺损质量问题，本社销售中心负责调换。

定 价：56.00 元

版权所有 违者必究



前言

项目实训教材

随着国民经济建设和现代科学技术的迅速发展，挖掘机产品也得到了广泛的应用。挖掘机主要应用于公路建设、桥梁施工、房屋建筑、水利、土地开发等。由于施工环境有时比较恶劣，对挖掘机的技术性能要求比较高，所以其结构紧密，电气线路、液压油路布置及走向复杂，维修难度也就比较大。对挖掘机故障诊断的过程，实际上是对挖掘机的各种外观和内在现象综合分析和判断的过程。熟悉这些现象，并能分析出哪一些是非正常现象，运用有关知识和经验可做出正确的判断，进行修理和应急处理。

目前国内挖掘机较多地引进国外机型，而国内挖掘机维修工程技术人员、技术工人因为语言问题，对这些机器的技术资料使用存在障碍，给实际工作造成很大的难度。基于这种原因，我们组织编写了一套专门针对一些大品牌挖掘机构造、拆装维修等内容的系列图书，包括《日立挖掘机构造原理及拆装维修》、《小松挖掘机构造原理及拆装维修》、《大宇挖掘机构造原理及拆装维修》、《现代挖掘机构造原理及拆装维修》、《住友挖掘机构造原理及拆装维修》、《卡特挖掘机构造原理及拆装维修》、《神钢挖掘机构造原理及拆装维修》、《沃尔沃挖掘机构造原理及拆装维修》8个分册。

参与本书编写的都是多年来工作在挖掘机维修、教学一线的技术人员和教师，在多年的工作实践中，翻译了国外有关挖掘机书籍，搜集、整理了国内大量的挖掘机技术资料，形成了这本多品牌、多车型的挖掘机技术资料，相信本书会给广大维修人员及行业内技术、管理、教学人员提供帮助。

本书由徐州宏昌工程机械职业培训学校组织编写，李宏、张钦良主编，李波、齐敦建副主编，参加编写的人员还有纪德林、徐西平、李峥、赵成志、王勇、刘磊、刘勇、孙海彬、周莉、程学冲等。

限于编者水平，书中难免有不当之处，恳请读者给予批评指正。

编者



目录



第1章 操作安全与整机规格 1

1.1 安全 1
1.2 规格 4

第2章 结构和功能 16

2.1 液压泵 16
2.1.1 结构 16
2.1.2 功能 19
2.2 主控制阀 27
2.2.1 结构 27
2.2.2 功能 32
2.3 回转装置 62
2.3.1 结构 62
2.3.2 功能 62
2.3.3 故障排除 68
2.4 行走装置 69
2.4.1 结构 69
2.4.2 功能 69
2.5 遥控阀 77
2.5.1 RCV 操纵杆 77
2.5.2 RCV 踏板 81

第3章 液压系统 85

3.1 主油路 85
3.1.1 吸油油路和出油油路 85
3.1.2 回油油路 85
3.1.3 泄漏油路 86
3.2 先导油路 87
3.2.1 安全阀（安全杆） 87
3.2.2 大臂优先系统 88
3.2.3 行走速度控制系统 88
3.2.4 主溢流压力变化系统 88
3.2.5 最大流量切断系统 88
3.2.6 回转停车制动器解除 88
3.3 单独操作油路 93

3.3.1 大臂上升操作	93
3.3.2 大臂下降操作	93
3.3.3 斗杆收回操作	93
3.3.4 斗杆伸出操作	93
3.3.5 铲斗收回操作	93
3.3.6 铲斗伸出操作	93
3.3.7 回转操作	100
3.3.8 向前行走和倒退行走	100
3.4 复合操作油路	102
3.4.1 回转和大臂的复合操作	102
3.4.2 回转和斗杆的复合操作	105
3.4.3 回转和铲斗的复合操作	105
3.4.4 回转、大臂、斗杆和铲斗的复合操作	105
3.4.5 回转和行走的复合操作	105
3.4.6 斗杆和行走的复合操作	105

第4章 电气系统

	111
4.1 电器部件位置	111
4.1.1 位置1	111
4.1.2 位置2	112
4.2 电路	112
4.2.1 电源电路	112
4.2.2 启动电路	114
4.2.3 充电电路	114
4.2.4 顶灯电路	117
4.2.5 工作灯电路	117
4.2.6 驾驶室灯电路	119
4.2.7 信号灯电路	121
4.2.8 雨刮器和清洗器电路	122
4.3 电气部件规格	124
4.4 连接器	131
4.5 机械电子系统	134
4.5.1 模式选择系统	134
4.5.2 自动减速系统	139
4.5.3 动力提升系统	140
4.5.4 行走速度控制系统	140
4.5.5 机器自动预热功能	141
4.5.6 发动机防过热	141
4.5.7 防止重启系统	143
4.5.8 故障自我诊断系统	143
4.5.9 发动机转速传感器	144

4.5.10 EPPR 阀	144
4.5.11 冗长开关	147
4.5.12 监控器系统	148

第 5 章 故障诊断与排除 156

5.1 概述	156
5.1.1 注意事项	156
5.1.2 驱动系统	156
5.1.3 液压系统	156
5.1.4 回转系统	156
5.1.5 行走系统	161
5.1.6 附件系统	165
5.2 电气系统	168
5.2.1 当启动开关旋至 ON 时, 监控面板上没显示	168
5.2.2 通信故障 “Co : Er” 在仪表盘上闪烁	168
5.2.3 蓄电池充电报警指示灯亮 (启动开关: ON)	170
5.2.4 冷却液过热报警指示灯亮 (发动机已启动)	170
5.2.5 空气滤清器报警指示灯亮 (发动机已启动)	171
5.2.6 发动机机油压报警指示灯亮 (发动机已启动)	171
5.2.7 液压油温度报警指示灯亮 (发动机已启动)	171
5.2.8 冷却液液位报警指示灯亮 (发动机已启动)	172
5.2.9 冷却液温度表不工作	173
5.2.10 燃油表不工作 (检查报警指示灯 ON /OFF)	173
5.2.11 安全电磁阀不工作	174
5.2.12 行走速度 (1、2 速) 不工作	175
5.2.13 发动机不能启动	176
5.2.14 当启动开关置于 ON 时, 电气部件不工作	177
5.2.15 当启动开关置于 ON 时, 雨刮器马达不工作	178
5.2.16 当启动开关置于 ON 时, 头灯不亮	178
5.2.17 当启动开关置于 ON 时, 工作灯不亮	178
5.3 机电系统	184
5.3.1 所有制动器速度缓慢	184
5.3.2 发动机速度在所有模式下都缓慢	186
5.3.3 发动机失速	188
5.3.4 仪表盘或模式选择系统失灵	189
5.3.5 改变模式时, 发动机速度变化迟缓	189
5.3.6 自动减速系统不工作	191
5.3.7 加热功能失灵	192
5.3.8 最大动力功能失灵	193
5.4 康明斯发动机常见故障处理及维修标准	194
5.4.1 发动机介绍	194

5.4.2 维修发动机	197
5.4.3 装配和调整	199
5.4.4 常见故障诊断与排除	208
第6章 保养标准	214
第7章 拆卸与安装	224
7.1 安装措施	224
7.1.1 准备工作	224
7.1.2 安装工作	224
7.1.3 完成工作	225
7.2 拧紧力矩	225
7.2.1 主要零部件	225
7.2.2 扭矩表	226
7.3 泵装置	227
7.3.1 液压泵整体拆卸与安装	227
7.3.2 主泵分解与安装	228
7.3.3 调节器分解与安装	233
7.4 主控制阀	239
7.4.1 主控制阀总成的拆卸与安装	239
7.4.2 主控制阀的结构	240
7.4.3 主控制阀的分解与安装	241
7.5 回转装置	249
7.5.1 回转马达整体拆卸与安装	249
7.5.2 回转马达的分解与安装	250
7.5.3 回转减速机整体拆卸与安装	259
7.5.4 回转减速机的分解与安装	260
7.6 行走装置	266
7.6.1 行走马达整体拆卸与安装	266
7.6.2 行走马达的结构	266
7.6.3 行走装置的分解与安装	268
7.7 RCV（遥控阀）杆	290
7.7.1 RCV（遥控阀）杆整体拆卸与安装	290
7.7.2 RCV（遥控阀）杆的分解与安装	290
7.8 旋转接头	298
7.8.1 旋转接头整体拆卸与安装	298
7.8.2 旋转接头的分解与安装	299
7.9 大臂、小臂和铲斗油缸	301
7.9.1 大臂、小臂和铲斗油缸整体拆卸与安装	301
7.9.2 大臂、小臂和铲斗油缸的分解与安装	304
7.10 下部行走装置	311

7.10.1 履带板	311
7.10.2 托轮	312
7.10.3 支重轮	313
7.10.4 引导轮和张紧弹簧	313
7.11 工作装置	318
7.11.1 结构	318
7.11.2 拆卸与安装	318

参考文献 322



第1章

操作安全与整机规格

1.1 安全

(1) 安全警示

① 为了安全操作的需要，挖掘的标准操作法及日常维修要领，都写在《使用说明》上，请熟读，以便灵活运用并发挥机器性能。

② 操作开始和停止时，必须按《使用说明》所示进行充分的空转运行。

③ 操作开始前必须先搞清目前处在何种操作模式，再实施必要的操作。

④ 离开驾驶室前，务必将前端工作装置着地，并停止发动机。

⑤ 操纵动臂和斗杆时，请勿干涉机体，尤其是在靠近驾驶室的地方，更需小心操作。

(2) 工作服和防护用品

应该穿戴合适的工作服并佩戴其他安全防护用品。

(3) 维修工作警告牌

如果机器正在进行维护或保养时，挂“禁止操作”的警告牌在右操纵杆上，以警告他人勿操作机器。

(4) 使用扶手和阶梯

为防止由于打滑或从机器上跌落而造成人员伤害，要按以下要求去做：当上、下机器时，要面朝机器并保持三点接触扶手和阶梯；不要抓握任何操纵杆作为扶手；不要在机器上跳上跳下；不要在移动的机器上攀爬；要检查扶手和阶梯上有无油、润滑脂或泥，防止打滑。

(5) 应对火灾的准备工作

必须配备急救箱和灭火器。急救箱内应装有呼吸器、绷带、止血带、夹板、消毒液等。

在电话附近贴有医院、救护服务、医生和火警的电话号码。

(6) 防止飞屑

配戴护目镜和头盔防止金属碎片或其他飞屑造成伤害。

(7) 防止噪声

长时间暴露在噪声中，会造成人员的听力损坏甚至失去听力。配戴合适的听力保护设备如耳罩或耳塞等保护听力。

(8) 避开电缆线

接触电缆线会造成人员严重受伤或死亡。

机器任何部分或负载物离电线 3m 距离之外。

(9) 避免机器搭载乘员

只允许操作人员在挖掘机上，禁止搭乘人员。

搭乘人员容易受伤，如被异物击中或被从挖掘机上抛下。

搭乘人员还容易阻挡操作人员的视线，导致在不安全的情况下操作机器。

(10) 安全地移动和操作机器

周围人员有可能被撞倒。在移动、旋转或操作机器之前，确认周围人员的位置。

始终保持行走报警器处于工作状态。它使挖掘机开始移动前警告周围人员。

在狭窄区域内行走、旋转或操作机器时，请使用信号员。在启动机器前，要协调手信号。

(11) 只坐在操作椅上操作

为了避免可能的伤害，不要靠短路启动机的端子来启动发动机。

不要站在履带或地面上启动发动机。只在操作椅上启动发动机。

(12) 安全停放机器

为防止机器失控的措施如下。

① 机器停放在水平地面上。

② 将铲斗降到地面上。

③ 关闭自动空转开关。

④ 在空载状态下以怠速转速运转发动机约 2min。

⑤ 将钥匙开关旋至 OFF，停止发动机。将钥匙从开关上取下。

⑥ 将先导控制切断杆移至锁定位置。

⑦ 让发动机冷却下来。

(13) 正确地支撑机器

在维修保养机器前，总是将前端工作装置降到地面上。

如果必须抬起机器或前端工作装置进行维修保养，应安全地支撑牢机器或前端工作装置。

不要用煤渣块、空心瓦或架子来支撑机器，因为它们在连续的负载下会坍塌。

不要在单个千斤顶支撑的机器下面工作。

(14) 安全地处理冷却系统

操作后的发动机冷却系统具有压力，如果处理不当，冷却系统中的液体会喷射出来引发严重的灼伤。

关闭发动机。让冷却系统冷却到可以用手触摸的时候，再单独取下过滤器的盖。

(15) 加注液体时避免火灾

小心加注燃油，因为它是高度易燃的。加油时不要吸烟，或避免附近有明火或火花。

加油前一定要停止发动机。在户外加灌燃油箱。

储存易燃液体时要远离有火灾危险区域。不要焚烧或刺破压力容器。保证机器干净，无异物、油迹和碎片。不要存放含油的抹布，它们能被点燃或自发性地燃烧。

(16) 谨防排烟

防止窒息。发动机的排烟会导致疾病甚至死亡。

如果必须在建筑物内操作，要确保有足够的空气流通。使用加长的排气管排出烟气，或打开门窗使足够的空气流进工作区域。

(17) 焊接或加热前去除油漆

防止潜在有毒气体和粉尘。油漆在焊接、软焊或使用气炬而被加热时，会产生有害

气体。

在户外或通风良好的地方去除油漆。正确地处理油漆和溶剂。

应在焊接或加热前去除油漆。

① 如果使用砂纸和砂轮磨去油漆，应避免吸入粉尘。使用合格的呼吸保护器。

② 如果使用溶剂或除漆剂，在焊接前要用肥皂和水洗去除漆剂。清除工作区内的溶剂或除漆剂容器和其他易燃物品。在焊接或加热前至少用 15min 的时间让挥发的气体散去。

(18) 工作区域安全照明

保证工作区域有足够并且安全的照明。在机器内或机器下面工作时，使用可携带的安全工作灯。总是使用有护罩的工作灯，否则灯泡的破碎可能引燃溅出的燃油或其他液体。

(19) 安全维修机器

长发应束在脑后。

维修机器零件或移动机器零件时，不要戴领带、围巾，不要穿宽松的衣服或戴项链以免导致受伤。摘下耳环或其他首饰以免引起短路或掉入转动部件。

(20) 远离转动部件

卷入转动部件会引起严重受伤。

为防止事故发生，在转动部件旁边工作时，小心手、脚、衣服、首饰和头发不要被转动部件卷入。

(21) 小心高压液体

在压力下射出的液体能穿透皮肤导致重伤。为了避免此类危险，在断开液压或其他管路前先释放其压力。在加压前拧紧所有连接装置。

用硬纸板寻找泄漏。注意保护手和身体免于接触高压液体。

如果发生意外，立即去医院。任何被注进皮肤的液体必须在几小时内进行外科去除，否则将导致坏疽。

(22) 避免在压力油管附近加热

易燃性喷雾会在压力油管附近加热而产生，从而导致操作人员和周围人员被严重烧伤。

不要在压力油管或其他易燃材料附近进行焊接、软焊或使用气炬。

当热量超过直接燃烧区域时，压力油管可能随时被切断。应安装防火护套来保护软管或其他材料。

(23) 防止蓄电池爆炸

避免火花、点燃的火柴和其他易燃物接触蓄电池顶部，因为蓄电池产生的气体会引发爆炸。

不可用横跨接线端放置金属物的方法来检查蓄电池的电量，应使用电压表或比重计。

不要给冻结着的蓄电池充电，否则会引起爆炸。暖热蓄电池至 16℃。

(24) 防止硫酸烧伤

蓄电池电解液中的硫酸是有毒的，它能够烧伤皮肤、腐蚀衣服，如果溅到眼睛里可能导致失明。

防止此类危险应做到以下几点。

① 在通风良好的地方填充蓄电池电解液。

② 佩戴护眼镜和橡胶手套。

③ 添加电解液时避免吸入毒气。

④ 避免电解液的溢出。

⑤ 使用合适的跨接启动程序。如果电解液溅到身上或眼睛里应进行如下处理。如果酸性物质喷射到身上或眼睛里应进行如下处理。

① 用水冲洗皮肤。

② 用苏打或石灰水帮助中和酸性物质。

③ 用水冲洗眼睛 10~15min 并立即去医院救治。

如果吞下酸性物质应进行如下处理。

① 喝大量的水或牛奶。

② 然后喝含镁的牛奶、打起泡沫的鸡蛋或植物油。

③ 立即去医院救治。

(25) 正确使用工具

使用合适的工具来工作，替代工具或零件可能会造成安全事故。

松开和拧紧零件时，使用正确尺寸。防止扳手滑动而伤害到身体。只使用手册所推荐的更换零件。

(26) 正确处理废物

不正确地处理废弃的液体会对环境和生态造成伤害。应根据当地环境保护机构的要求正确处理。

排放液体时使用正确的容器。不要使用盛食物或饮料的容器，以免有人误饮。

不要将废液倒在地上、下水道、河流、湖泊等地方。

倾倒油、燃油、冷却液、制动液及处理过滤器、蓄电池和其他有害物质时要遵循当地环境保护条例。

(27) 更换安全标记

更换缺失或损坏的安全标记。参见操作手册来获取正确的更换标记。

(28) 保证机器安全

将机器返还给客户前，确保机器各项功能正常，特别是安全系统。安装好所有护罩和挡板。

1.2 规格

(1) 主要零部件位置

图 1-1 所示为主要零部件位置。

(2) 整机技术规格 (R210LC-7 型)

① 整机规格 见表 1-1，表中各字母意义如图 1-2 所示。

② 工作范围 图 1-3 所示为工作范围，表 1-2 为工作规格。

③ 零部件质量 见表 1-3。

④ 提升性能

a. 5.68m (18' 8") 大臂、2.00m (6' 7") 小臂和 0.92m³ (PCSA 堆积) 铲斗、600mm (24") 三角履带片和 3800kg 配重见表 1-4。

b. 5.68m (18' 8") 大臂、2.40m (7' 10") 小臂和 0.92m³ (PCSA 堆积) 铲斗、600mm (24") 三角履带片和 3800kg 配重见表 1-5。

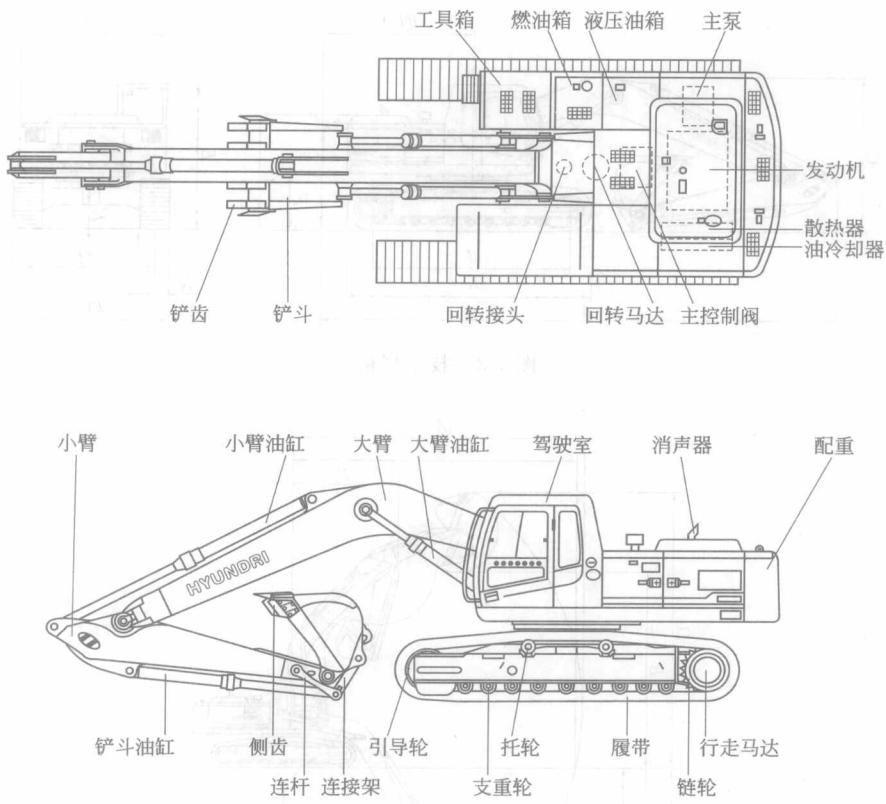


图 1-1 主要零部件位置

表 1-1 整机规格

项 目	单 位	规 格
工作质量	kg	21700
铲斗容量(PCSA 堆积), 标准	m ³	0.92
总长	A	9520
总宽(含 800mm 履带片)	B	2990
总高	C	2990
上部结构宽度	D	2700
驾驶室总高	E	2920
配重离地距离	F	1060
发动机罩高度	G	2320
最小离地距离	H	480
后端距离	I	2770
后端旋转半径	I'	2830
链轮和惰轮的中心距离	J	3650
下部结构长度	K	4440
下部结构宽度	L	2990
履带尺寸	M	2390
履带片宽度, 标准	N	600
行走速度(低/高)	km/h	3.4/5.3
回转速度	r/min	12.5
爬坡能力	%	35
地面压力(800mm 履带片)	kgf/cm ² ①	0.46

① 1kgf/cm² = 98.0665kPa, 下同。

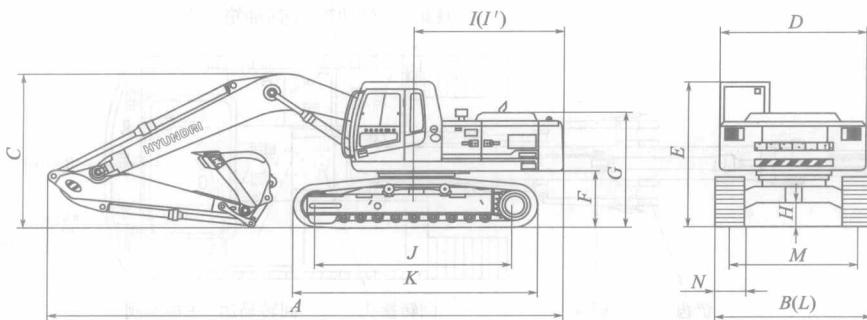


图 1-2 技术规格

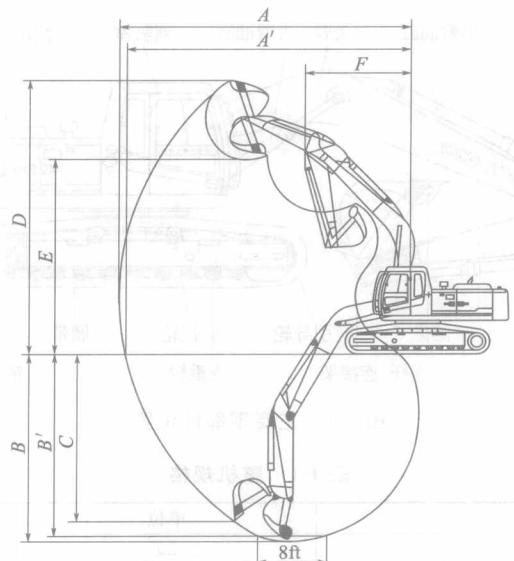


图 1-3 工作范围

表 1-2 工作规格

项 目		2.00m Arm	2.40m Arm	2.92m Arm	3.90m Arm
最大挖掘距离	A	9140mm	9500mm	9940mm	10910mm
地面上最大挖掘距离	A'	8960mm	9330mm	9780mm	10770mm
最大挖掘深度	B	5820mm	6220mm	6740mm	7720mm
最大挖掘深度(8ft)	B'	5580mm	6010mm	6550mm	7580mm
最大垂直挖掘深度	C	5280mm	5720mm	6120mm	7240mm
最大挖掘高度	D	9140mm	9340mm	9470mm	10110mm
最大卸载高度	E	6330mm	6520mm	6670mm	7290mm
最小回转半径	F	3750mm	3740mm	3640mm	3650mm
铲斗挖掘力	SAE	133kN 13600kgf① 29980lbf②	133kN 13600kgf 29980lbf	133kN 13600kgf 29980lbf	133kN 13600kgf 29980lbf
	ISO	152kN 15500kgf 34170lbf	152kN 15500kgf 34170lbf	152kN 15500kgf 34170lbf	152kN 15500kgf 34170lbf

① 1kgf=9.80665N,下同。

② 1lbf=4.44822N,下同。

续表

项目	2.00m Arm	2.40m Arm	2.92m Arm	3.90m Arm
小臂挖掘力	SAE	135kN	113kN	97kN
		13800kgf	11500kgf	9900kgf
		30420lbf	25350lbf	21830lbf
	ISO	142kN	118kN	101kN
		14500kgf	12000kgf	10300kgf
		31970lbf	26460lbf	22710lbf

表 1-3 零部件质量

项 目	R210LC-7	
	kg	lb①
上部结构总成	8950	19730
主架总成	2600	5730
发动机总成	430	950
发动机总成(TLER II)	530	1170
主泵总成	120	285
主控制阀总成	200	440
回转马达总成	190	420
液压油箱总成	240	530
燃油箱总成	195	430
配重	3800	8380
驾驶室总成	310	680
回转轴承	260	570
行走马达总成	305	670
中央回转接头	55	120
履带张紧弹簧和托辊	270	600
惰轮	170	370
托轮	20	45
支重轮	40	90
履带总成(600mm 标准三角履带片)	1320	2910
前部工作装置总成(5.68m 大臂、2.92m 小臂、0.92m ³ PCSA 堆积铲斗)	4050	8930
5.68m 大臂总成	1500	3310
2.92m 小臂总成	705	1550
0.92m ³ PCSA 堆积铲斗	660	1460
大臂油缸总成	180	400
小臂油缸总成	290	640
铲斗油缸总成	175	390
铲斗连接架总成	170	370

① 1lb=0.45359237kg, 下同。

表 1-4 提升性能 (一)

负荷点高度		作业半径										最大伸长距离	
		3.0m(10ft)		4.5m(15ft)		6.0m(20ft)		7.5m(25ft)		性能		距离	
												m(ft)	
7.5m (25ft)	kg lb									* 3750	* 3750	6.64	
6.0m (20ft)	kg lb					* 4150	* 4150			* 3800	3060	7.78	
4.5m (15ft)	kg lb			* 5360	* 5360	* 4540	* 4540			* 3910	2560	8.43	
3.0m (10ft)	kg lb			* 11820	* 11820	* 10010	* 10010			* 8620	5640	(27.7)	
1.5m (5ft)	kg lb			* 6970	6830	* 5240	4380	* 4500	3020	* 4050	2340	8.74	
水平面				* 15370	15060	* 11550	9660	* 9920	6660	* 8930	5160	(28.7)	
-1.5m (-5ft)	kg lb			* 8380	6310	* 5950	4120	* 4820	2900	4000	2280	8.73	
-3.0m (-10ft)	kg lb			* 18470	13910	* 13120	9080	* 10630	6390	8820	5030	(28.6)	
-4.5m (-15ft)	kg lb			* 9020	6080	* 6430	3960	4980	2830	4210	2400	8.42	
				* 19890	13400	* 14180	8730	10980	6240	9280	5290	(27.6)	

注：提升性能是根据 SAE J1097 和 ISO 10567 标准作出的。当机器在坚硬的水平地面或机器 87% 全液压状况下，ROBEX 系列机型的提升性能不能超过负荷顶点的 75%。负荷点位于铲斗背面的钩上。* 表示受液压能力限制的负荷。

表 1-5 提升性能 (二)

负荷点高度		作业半径										最大伸长距离	
		1.5m(5ft)		3.0m(10ft)		4.5m(15ft)		6.0m(20ft)		7.5m(25ft)		性能	
7.5m (25ft)	kg lb											* 3450	* 3450
6.0m (20ft)	kg lb							* 3750	* 3750			* 7610	7.15
4.5m (15ft)	kg lb							* 4190	* 4190	* 3940	3140	* 3630	(23.5)
3.0m (10ft)	kg lb					* 6420	* 6420	* 4920	4400	* 4240	3020	3770	2350
1.5m (5ft)	kg lb					* 14150	* 14150	* 10850	9700	* 9350	6660	8310	9.11
水平面						* 7960	6360	* 5690	4130	* 4620	2890	3720	2150
-1.5m (-5ft)	kg lb					* 17550	14020	* 12540	9110	* 10190	6370	6200	(29.9)
-3.0m (-10ft)	kg lb					* 8300	* 8300	* 8820	6050	* 6260	3930	3890	7.12
-4.5m (-15ft)	kg lb					* 18300	* 18300	* 19440	13340	* 13800	8660	6150	(26.8)

注：提升性能是根据 SAE J1097 和 ISO 10567 标准作出的。当机器在坚硬的水平地面或机器 87% 全液压状况下，ROBEX 系列机型的提升性能不能超过负荷顶点的 75%。负荷点位于铲斗背面的钩上。* 表示受液压能力限制的负荷。