# グラップルロボ メガロ
## Megalo

↑車体が傾いてもアームの先端は両側とも路面に接しています。（クランプ最大時）

### ◆ スウェーデン鋼を使用

グラップルアームは独自のリンクモーション（0.1 m³～0.7 m³ 共通）により、０～１３００mm までは内アームと外アームは水平に移動しますが、１３００mm 以上に開くと外アームが４度程傾く為、路面が水平でない時でもグラップル作業がスピーディに行えます。

### ◆ 高トルク型ローテーター

0.3 m³ 以上のローテーターには回転用モーターを２個使用している為高トルクとなり、狭い所での間伐作業に威力を発揮します。

### ◆ 強力なアーム

内側アームには、パワーショベル登坂時にアームを引っ掛けて走行可能な強度となるように、油圧シリンダーを取付けてあります。

### ＜グラップルロボ 仕様一覧＞

| 型式 | MSE10-LGM<br>MSE10-LGMX | MSE15-LGM<br>MSE15-LGMX | MSE25-LGM<br>MSE25-LGMX | MSE45-LGM<br>MSE45-LGMX | MSE55-LGM<br>MSE55-LGMX | MSE70-LGM<br>MSE70-LGMX |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 装着適用機種 | 3.0t～4.0t | 4.0t～5.0t | 6.0t～9.0t | 10.0t～13.0t | 15.0t～16.0t | 15.0t～22.0t |
| 最大許容荷重 | 700 kgf | 1000 kgf | 2000 kgf | 3000 kgf | 3000 kgf | 4000 kgf |
| 最大開口幅 | 1068 mm | 1330 mm | 1935 mm | 1973 mm | 1973 mm | 2138 mm |
| 最小掴み径 | φ80 mm | φ65mm | φ65 mm | φ80 mm | φ80 mm | φ100 mm |
| 旋回速度<br>（ペダル方式）<br>（電磁弁方式） | <br>12 rpm<br>12 rpm | <br>12 rpm<br>12 rpm | <br>12 rpm<br>12 rpm | <br>12 rpm<br>12 rpm | <br>12 rpm<br>12 rpm | <br>12 rpm<br>12 rpm |
| 質量<br>（ペダル方式）<br>（電磁弁方式） | <br>225 kg<br>240 kg | <br>325 kg<br>340 kg | <br>490 kg<br>510 kg | <br>775 kg<br>795 kg | <br>805 kg<br>825 kg | <br>1120 kg<br>1170 kg |

※　型式 LGM はペダル式、LGMX は電磁弁方式

松本システムエンジニアリング株式会社