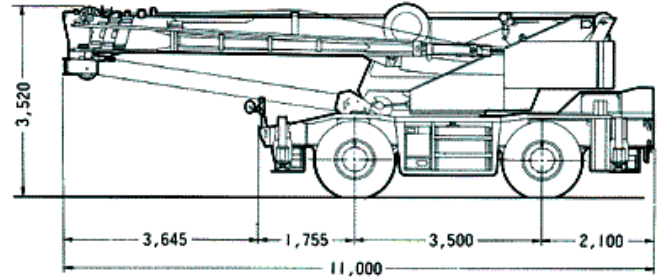
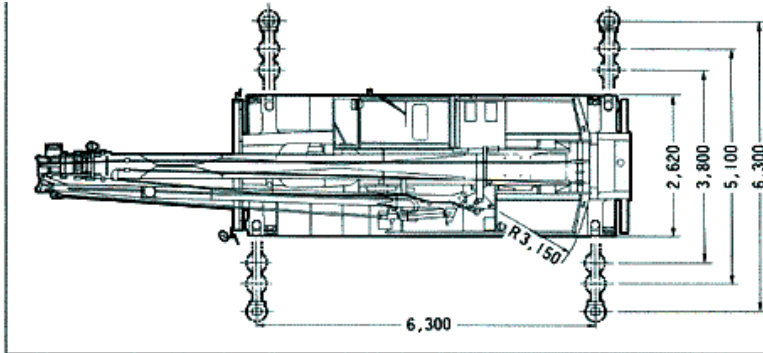


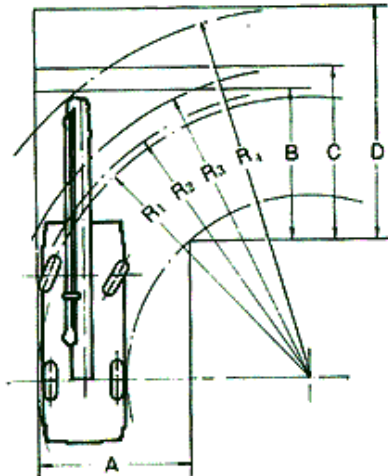


## Kato KR25H-V



### ■ 最小直角通路幅

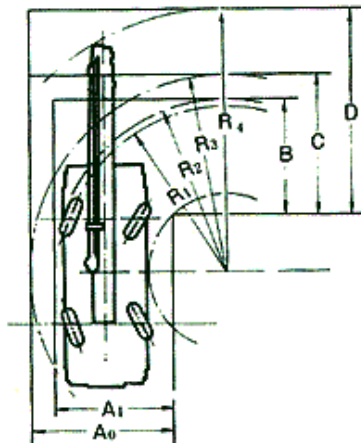
#### ● 2輪ステアリングで右折する場合



- $R_1 = 8.4\text{ m}$   
(最小回転半径)
- $R_2 = 8.6\text{ m}$   
(最外輪端回転半径)
- $R_3 = 9.4\text{ m}$   
(車体回転半径)
- $R_4 = 11.3\text{ m}$   
(ブーム先端回転半径)

- $A = 4.65\text{ m}$  (入口通路幅)
- $B = 4.65\text{ m}$  (車輪出口通路幅)
- $C = 5.4\text{ m}$  (車体出口通路幅)
- $D = 7.35\text{ m}$  (ブーム先端出口通路幅)

#### ● 4輪ステアリングで右折する場合



- $R_1 = 5.0\text{ m}$   
(最小回転半径)
- $R_2 = 5.2\text{ m}$   
(最外輪端回転半径)
- $R_3 = 6.1\text{ m}$   
(車体回転半径)
- $R_4 = 8.2\text{ m}$   
(ブーム先端回転半径)

- $A_0 = 4.4\text{ m}$  (車体入口通路幅)
- $A_1 = 3.7\text{ m}$  (車輪入口通路幅)
- $B = 3.7\text{ m}$  (車輪出口通路幅)
- $C = 4.4\text{ m}$  (車体出口通路幅)
- $D = 6.7\text{ m}$  (ブーム先端出口通路幅)

(注) 上記の数値は計算値です。