

NEW
Landy V

LX80

パワーとスピードのマッチングの良さを追求した先進のHST



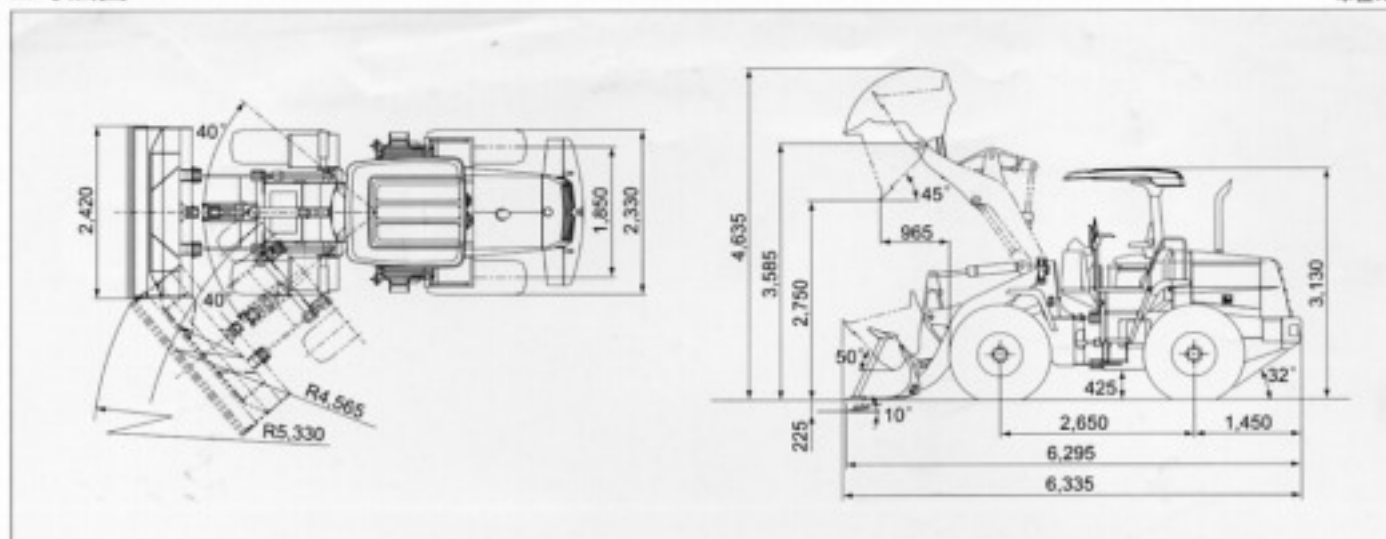
- HST駆動方式によるイージーオペレーション
- 軽快な操作性
 - 軽い操作力で微操作性に優れた1本式作業機レバー
- 優れた作業性
 - フロント力とけん引力の最適化により作業性をさらにアップ
- 洗練された外観と快適な居住性
 - 後方視界の良いエンジンカバー形状
 - 建設省低騒音新基準値をクリア
- 高い安全性と整備性
 - サービスブレーキは密閉湿式ブレーキとHSTブレーキの二系統ブレーキシステム



HITACHI

■寸法図

単位: mm



■仕様

		LX80-s キャノピ仕様
バケット容量 (BOC*付き)	m ³	1.5
運転質量	kg	8,040
エンジン 名称		いすゞ A-4BG1T
定格出力	kW (min ⁻¹ (PS/rpm))	77.2 / 2,200 (105 / 2,200)
気筒数-総行程容積	L (総排気量 cc)	4 - 4.3 (4,329)
常用荷重	kN (kgf)	23.5 (2,400)
転倒荷重 (フルターン)	kN (kgf)	50.2 (5,115)
最大掘起力 (バケット)	kN (kgf)	78.2 (7,970)
バケット上昇時間	s	5.5
バケット下降時間	s	3.3
バケット前傾時間	s	1.2

		LX80-s キャノピ仕様
最高走行速度 前進 / 後進	km/h	34.5 / 34.5
変速段数 前進 / 後進		2 / 2
最大けん引力	kN (kgf)	71.6 (7,300)
車体屈折角 (左右)	度	40
騒音値 オペレータ耳元	dB (A)	84
燃料タンク容量	L	140
タイヤサイズ		18.4-24-10PR (L2) チューブレス

(注) **BOC: ボルトオンカッティングエッジ
*単位は国際単位系(SI)による単位表示です。()内は従来の単位を参考値としていたものです。

■主要装備品

運転席

- キャノピ
- パワーステアリング
- 作業機レバーロック
- 前後進レバーロック
- コンビネーションスイッチ
- 透過照明式モニターパネル
- オートマチックパーキングブレーキ (電気スイッチ式)
- シートベルト
- カップホルダ

メカニズム

- HST
- 密閉湿式ディスクブレーキ
- バケットポジショナ
- 2スプール1レバー

その他

- 1.5 m³ストックパイルバケット (BOC付き)
- 建設省指定排出ガス対策型エンジン
- QOS (クイックオンスタート) 予熱システム
- バックサiser
- 車検装備品
- 18.4-24-10PR (L2) チューブレスタイヤ

オプション

- スチールキャブ
- ROPSキャブ
- エアコンディショナ
- 3スプール2レバー
- 4スプール2レバー
- アームキックアウト
- 非常用ステアリング
- 油圧式デフロック
- ライドコントロール (キャブ仕様のみ)

- リアアングミラー (キャブ仕様のみ)
- タコグラフ (キャブ仕様のみ)
- ボトムガード
- 追加カウンタウエイト
- リアフルフェンダ (キャブ仕様のみ)
- スノータイヤ (キャブ仕様のみ)
- スチールキャブ (2人乗り)
- 一体式爪
- ランバーフォーク
- ランバークラップル
- アングリングブラウ
- スライドアングリングブラウ
- マルチブラウ
- 油圧カブラ
- ロードライト (積載荷重計)
- ライトマテリアルバケット (1.7m³)
- 両サイドダンプバケット (1.0m³)
- エキスカベータリングバケット (1.2m³)

●正しい操作と、周囲への思いやりは、安全作業の第一歩です。●

日立建機株式会社

東京都千代田区大手町2-6-2 (日本ビル)
販売サービス事業本部 ☎(03)3245-6363

- カタログに記載した内容は、予告なく変更することがあります。
- 掲載写真は、販売仕様と一部異なる場合があります。
- 機械を離れるときは、必ず作業装置を接地させるなど、安全に心掛けて下さい。
- 機体質量3トン以上の建設機械の運転は「車両系建設機械運転技能講習」の修了が必要です。

資格取得のご相談は(株)日立建機教育センターの各講習所へ

教育センター TEL.0489-31-0121 茨城 TEL.0298-28-2370
北海道 TEL.0133-64-6388 京都 TEL.075-957-4944
宮城 TEL.022-364-6132 福岡 TEL.092-963-3634
埼玉 TEL.0489-31-0121

●お問い合わせは...

KL-060

99.6 (KAKA, GT)