

仕 様

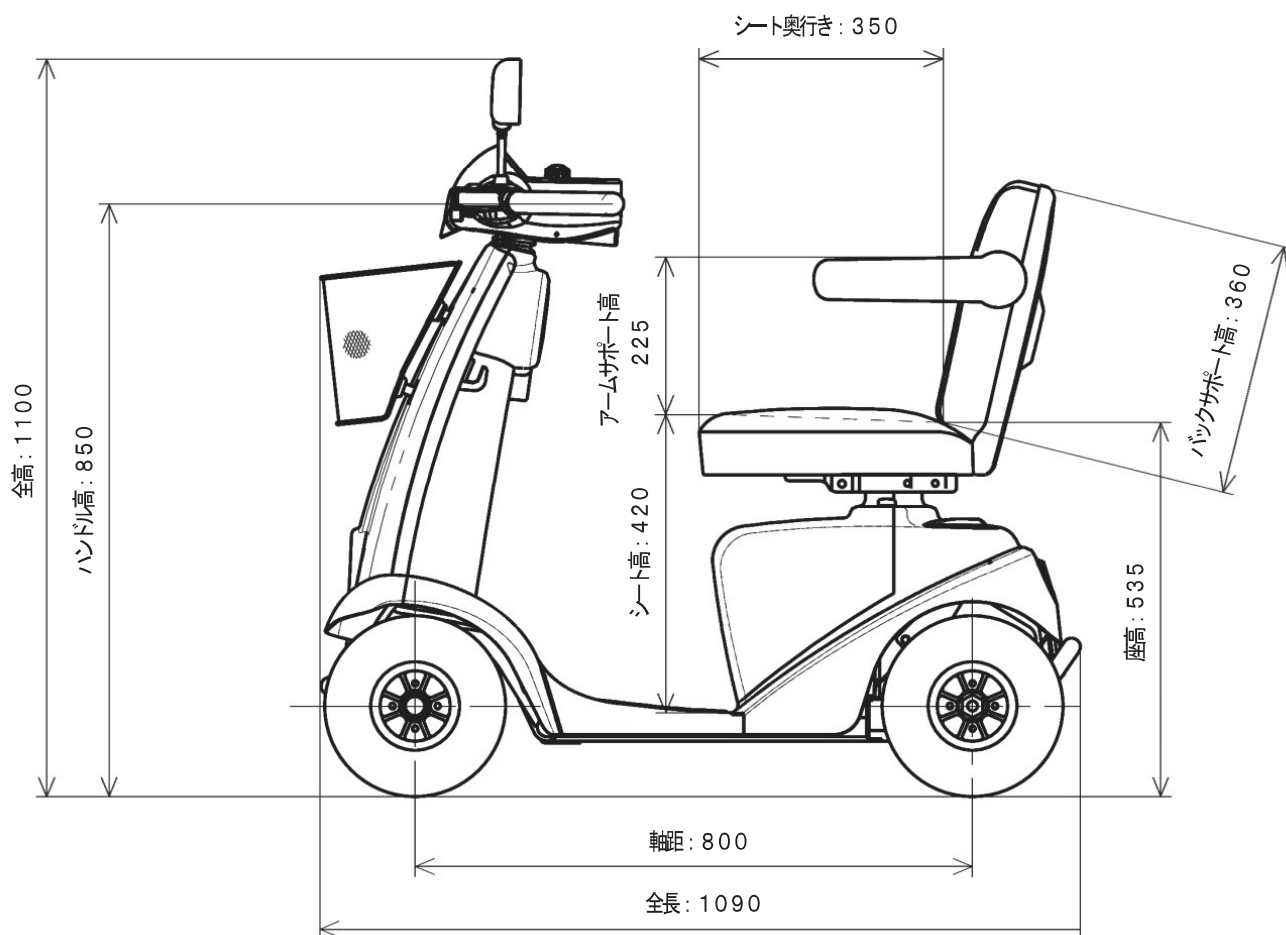
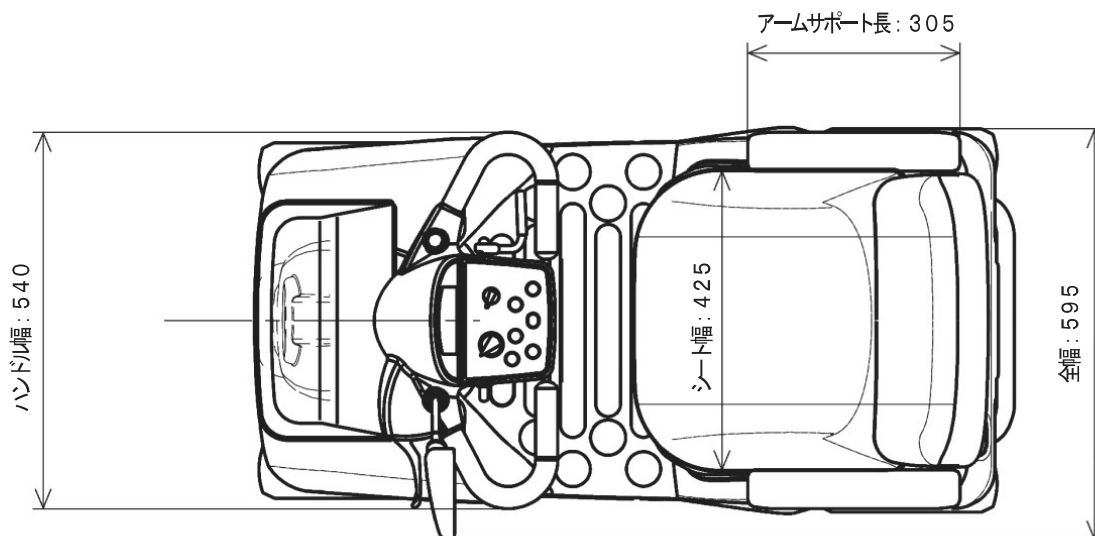
主要諸元

●この主要諸元は、改良のため予告なく内容変更する場合があります。

諸 元	型 式		SH04
	機械の種類		ハンドル形電動車椅子 回転性能1.2M形(タイプI)
	寸法 (全長×全幅×全高) (mm)		1090×595×1100
	本体重量 (バッテリーを含む総重量) (kg)		66(86)
	モータ(30分定格出力)		24V/390W×1個
	バッテリー(5時間率)		12V×25.5AH×2個(シールドバッテリー)
	充 電 器		自動充電器内蔵(温度補正付)
	車 輪	前 2 輪	3.00-4(ノーパンクタイヤ)
		後 2 輪	3.00-4(ノーパンクタイヤ)
	駆 動 方 式		後2輪駆動(デフ付)
	制 動 方 式		電磁ブレーキ・モータ発電制動 内拵式手動ブレーキ
	操 舵 方 式		ループハンドルによる前輪操舵
	制 御 方 式		アクセルレバーによる無段階速度制御
	シート	構造	肘掛付シート(固定)
		寸法 (mm)	425(幅)×350(奥行)×360(バックサポート高)
ヘッドライト		24V/20W	
ウインカー		24V/3W	
走 行 性 能	最高速度	前 進 (km/h)	0.5~6.0(無段階) 〈試験方法: JIS9208:2016〉
		後 進 (km/h)	0.5~2.0(無段階) 〈試験方法: JIS9208:2016〉
	実用登降坂角度 (°)	10	
	※連続走行距離 (km)	26〈試験方法: JIS9208:2016〉	
	最小回転半径 (mm)	1250(機体最外側)	
	段差乗り越え高さ (mm)	80以下	
	溝乗り越え幅 (mm)	120以下	
	使用者最大体重 (kg)	75(積載物を含む)	
使用温度範囲 (°C)	-10~40		

※連続走行距離は、常温(20°C)、使用者最大体重(75kg)、満充電の新品バッテリーで、平坦路を前進最高速度で連続走行したとき、バッテリーが100%放電するまでの距離を示しています。

外観図



静的安定性試験結果

[静的安定性試験結果]

項目	車輪ロックなし		車輪ロックあり	
	標準状態	最も不安定な状態	標準状態	最も不安定な状態
後方安定性	20°	20° シート位置：最後方	20°	20° シート位置：最後方
前方安定性	20°	20° シート位置：最前方	—	—
側方安定性	15° シート位置：調節可能範囲の中央		15° シート位置：調節可能範囲の中央	
備考： ①標準状態はシート位置；調節可能範囲の中央で試験を実施。 ②ダミー質量（搭乗者体重）： 75kg				

※評価方法は「JIS T9208：2016」により、傾斜角度は後方安定性および前方安定性は20°、側方安定性は15°を上限としています。

動的安定性試験結果

[動的安定性試験結果]

項目	評価結果	シート位置
斜面上での側方に対する動的安定性（最大傾斜角度）	10°	標準状態 （調節可能範囲の中央）
円旋回での側方に対する動的安定性（最小直径）	2.2m	
急激な円旋回での側方に対する動的安定性（適合性）	適合	
前向き段差の乗り上げ時における動的安定性（最大段差高）	50mm	最後方