

EXCAVATOR/ ショベル											
BASIC INFORMATION / 基本情報											
MAKER/MODEL メーカー/型式		KUBOTA / RX-406		SERIAL No. 製造番号		11246		MFG YEAR 年式		2013	
HOUR METER 稼動時間計		4810		Hr		HOUR METER REPLACED AT: (稼動時間計交換時:				Hr)	
Grade Reference: A:NEW OR EQUIVALENT QUALITY / 新品またはそれに準ずる				D:WORKABLE BUT DEGRADED. NEED REPAIRING / 作動可能だが劣化大・要修理							
B:GOOD QUALITY OR REPAIRED / 良好または修理済み				E:NOT WORKABLE. MUST BE REPLACED / 作動不能・要交換							
C:APPROPRIATE FOR ITS YEAR OR WORKING HOUR / 年式・稼動時間相応											
HYDRAULIC PARTS OIL LEAKAGE & OTHERS / 油圧系 油漏れなど											
BOOM CYLINDER ブームシリンダー						BLADE CYLINDER 排土板シリンダー					
ARM CYLINDER アームシリンダー						SWING CYLINDER スウィングシリンダー					
BUCKET CYLINDER バケットシリンダー						OFFSET CYLINDER オフセットシリンダー					
MAIN PUMP メインポンプ		NORMAL 正常				COMMENT: コメント					
SWIVEL JOINT スィベルジョイント						HYD OIL LEVEL 作動油の量		GOOD 適量			
CONTROL VALVE コントロールバルブ		OIL LEAKAGE (SMALL) 油漏れ (小)				MULTI-CONTROL VALVE マルチレバー		YES 有			
ENGINE / エンジン											
MAKER / メーカー		KUBOTA				MODEL / モデル		D1703			
ENGINE SOUND エンジン音		NORMAL 正常				COOLING WATER 冷却水		NORMAL 適量			
EXHAUST COLOR 排気色		NORMAL 正常				BATTERY バッテリー		NORMAL 正常			
OIL LEAKAGE エンジン周辺油漏れ						OIL CONDITION オイル コンディション		COMMENT: コメント:		be corrupted 汚れ有	
COMMENT : コメント :											
OPERATION / 操作											
BUCKET PIN, BOSS/ バケット ピン・ボス				D				(GRADE A-E)			
ARM PIN, BOSS / アーム ピン・ボス				D				(GRADE A-E)			
BOOM PIN, BOSS / ブーム ピン・ボス				D				(GRADE A-E)			
SWING BRAKE 旋回ブレーキ		NORMAL 正常									
SWING TABLE CONDITION/ 旋回ガタ				D				(GRADE A-E)			
COMMENT : コメント :											
UNDERCARRIAGE / 足回り											
SHOE TYPE : シュータイプ :		RUBBER ゴム				SHOE WIDTH シュー幅		300 mm			
		LEFT 左				RIGHT 右					
TRAVELLING /走行		NORMAL/ 正常				NORMAL/ 正常					
PIN BUSH / ピンブッシュ											
LINK / リンク											
ADJUST / アジャスト		C				C					
UPPER ROLLER / キャリアローラー		C				C					
LOWER ROLLER / トラック ローラー		C				C					
○:NORMAL 正常 ●:OIL LEAKAGE 油漏れ		● ○ ○ ●				● ○ ○ ○					
COMMENT コメント											
OTHERS / その他											
COMMENT コメント		CRANE AS system-Eroor クレーン ASシステム異常				Crane censer does not get center position arm correctly クレーンセンサーがアームのセンター位置を正しく感知しない					