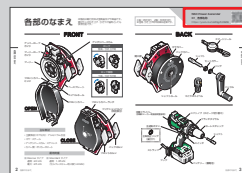


Kenz

NSC パワーアッセンダー

取扱説明書



CHECK

NSC Power Ascender
Q1 取扱説明書

<https://youtu.be/nADGZLPR8R8>



※通信料がかかります。

※ご利用環境によって閲覧できない場合があります。



各部のなまえ 2

必要機材／付属品／別売品 4

安全上のご注意 5

事前準備 10

使用前の点検 12

登高手順 14

下降手順 18

ディッセンダーへの切り替え 24

定期点検／お手入れ／保管 28

諸元表 30

アフターサービス 32

はじめに

使いかた

こんなときは

- ・ このたびは本製品をお買い上げいただき、誠にありがとうございます。
- ・ 本製品は、充電ドライバーを普段から使用している方に作られています。
充電ドライバーを使用したことがない方は、事前に充電ドライバーの使用方法を学んでください。
- ・ 本製品は、ロープ高所作業のプロフェッショナル専用機材です。
- ・ 本書では、製品の正しい使用方法及び点検方法を説明しています。ご使用前に必ずお読みいただき、
取扱説明動画(QRコード参照)を視聴の上、使用方法を習得し、正しく安全にお使いください。
- ・ 最新の情報やその他の補足情報は下記で参照できますので、定期的に確認してください。
<https://nsc-power-ascender.kentechsystems.net/product-info/>
- ・ 警告および注意事項に留意し、製品を正しく使用することは使用者の責任です。
本製品の誤使用は危険を増加させます。
- ・ 本書内で使用されている充電ドライバーは、Hikoki 製 充電ドライバー DS36DA(2XP) です。

各部のなまえ

本製品は動力別体式登高器及び下降器です。
資材や人の引き上げ・引き下げ器具としても
使用可能です。

FRONT



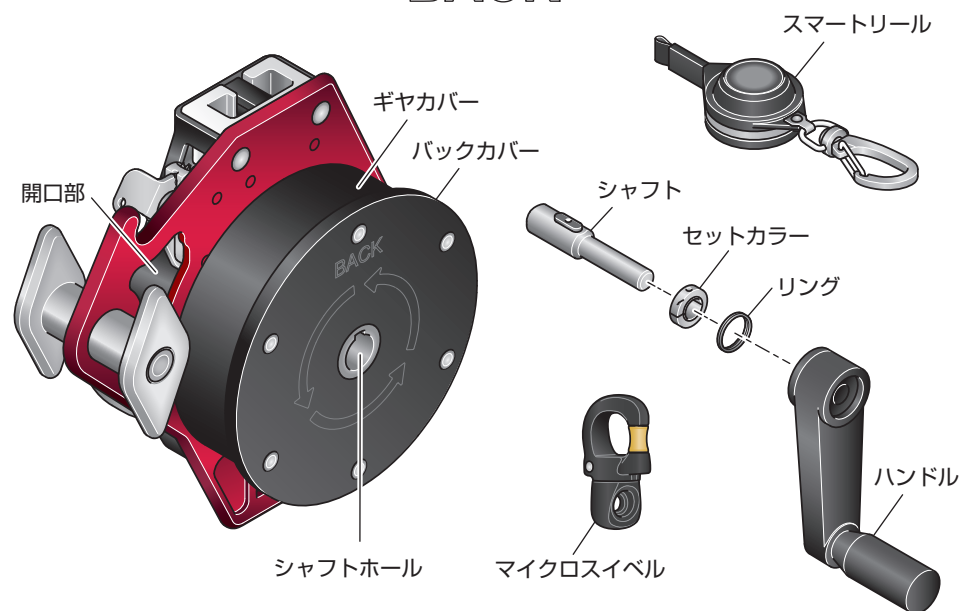
主な素材

- ・主要部品(ギヤ以外): アルミニウム合金
- ・ギヤ: スチール
- ・アンチリバースカム: ステンレス
- ・カバー類: ポリカーボネート

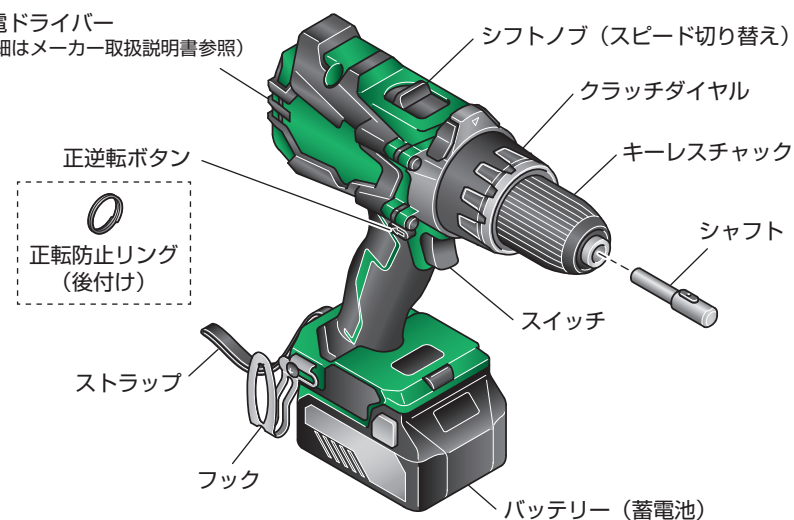
運用荷重

- | | |
|--|--|
| ■ Rescue タイプ
通常: 2.0 kN
最大: 2.5 kN | ■ Standard タイプ
通常: 1.35 kN
(セルフレスキュー時に限り2.0kN) |
|--|--|

BACK



充電ドライバー
(詳細はメーカー取扱説明書参照)



各部のなまえ

NSC Power Ascender
01_ 各部名称

<https://youtu.be/IuMDgZURBf8>



必要機材／付属品／別売品

必要機材	数量
NSC パワーアッセンダー（本製品）	1
充電ドライバー（正転防止加工済みのもの）	1
SRT（シングルロープテクニク）登下降システム	1
フォールアレストシステム（エネルギーショックアブソーバー付きモバイルフォールアレスターおよびライフライン）	1
ランヤード	5
4倍力 システム （4:1 のメカニカルアドバンテージシステムで構成されたホーリングキット）	1
スチール製オーバル型クイックリンク（マイロン）	1
ブルージックロープ	1

付属品	数量	別売品（販売価格）
専用アルミケース	1	8,000 円 / 個
マイクロスイベル	1	7,000 円 / 個
ハンドル	1	6,000 円 / 個
シャフト	2	7,000 円 / 本
セットカラー	1	1,000 円 / 個
リング	本製品のみ購入	20 円 / 個
	本製品 + 充電ドライバー購入	
スマートリール（下部ナスカン撤去済みのもの）	1	4,970 円 / 個
取扱説明書（本書） ※弊社ホームページからもダウンロード可	1	—
使用前点検表 ※弊社ホームページからもダウンロード可	1	—

※充電ドライバーの付属品は、充電ドライバーに付属の取扱説明書をご確認ください。

安全上のご注意

- ここに示した注意事項は、製品を安全に正しくお使いいただき、使用者や第三者への危害や損害を未然に防止するためのものです。
- 本製品の使用に関する重要事項及び注意事項に関しては、警告のマークがついています。重要事項及び注意事項は次のように区分けされ、全て重要な内容ですので必ずお守りください。

危険や損害の程度を表すマーク



危険

記載されている内容を守らなければ、ロープの切断や墜落により、人が死亡または重傷を負う危険がある事項



警告

記載されている内容を守らなければ、ケガや障害事故の生じる危険がある事項



注意

記載されている内容を守らなければ、ケガや障害事故並びに製品が故障する危険のある事項

守っていただく内容の種類を表すマーク



してはいけない「禁止」の内容



必ず実行していただく「強制」の内容

- 本書では、本製品を使用するための技術や使用方法に関して、いくつかの例を掲載しています。ただし、製品の使用に関連する危険に関して、全てをここに網羅することはできません。
- 本製品の使用及び本製品を使用する全ての活動には危険を伴います。使用者はその危険について理解してください。
- 本製品の使用者が自分自身の行為、判断、および安全の確保について責任を負い、またそれによって生じる結果についても責任を負うこととします。自分自身で責任が取れない場合やその立場にない場合、また本書の内容を理解できない方は使用しないでください。
- 本製品の使用前に必ず本書を熟読及び取扱説明動画を視聴し、本製品の機能とその限界について理解し正しく使用してください。
- 本製品を使用する前に取扱説明動画に則って、必ず登下降の訓練を行ってください。
- 本製品の使用方法がわからなければ、ケンテックシステムズ（TEL049-241-8364）に連絡し、正しく使用するための適切な指導を受けてください。
- 本製品は使用方法を熟知して責任能力のある人、あるいはそれらの人から目の届く範囲にて直接指導を受けられる人のみが使用してください。
- 本書に記載されている注意事項を無視または軽視すると、重度の障害を負うまたは死亡する危険があります。

危険



禁止

アンチリバースカムがロック状態（メインロープにアンチリバースカムの爪が刺さっている状態）で、バック側から見て、ハンドルや充電ドライバーを用いてギヤを正転（時計回り）に回転させない

アンチリバースカムがロープを食い破り、ロープを切断し墜落する危険があります。（充電ドライバーは正転防止用ロックがされているものを使用してください。）

フロントカバーが開いたままの状態で使用しない

プーリーからロープが外れ墜落する危険があります。

下降時にアッパーロープガイドから繰り出されてくるメインロープをフロント側へ引き出さない

フロントカバーが割れ、メインロープがプーリーから外れ墜落する危険があります。必ず、メインロープはアッパーロープガイドのバック側へ引き出し、バックホルンに掛けてください。



必ず実行

ライフライン及びモバイルフォールアレスターを別途セットアップする

本製品は個人保護用具（personal protective equipment）ではありません。

使用前点検を行い、ボルトなどの緩みがないことを確認する

ロープが外れ、墜落する危険があります。

※特にプーリーの突起及びアンチリバースカムの爪の状態をチェックしてください。突起や爪がすり減った状態で使用すると、ロープが滑り墜落する危険があります。



必ず実行

使用前に充電ドライバーのトルクを適正な値に合わせる

適正なトルク管理が行われていれば、指定トルク値以上の力が充電ドライバーに掛かった場合、クラッチの作用で空回りしてそれ以上は巻き上げません。しかし、充電ドライバーのクラッチダイヤルで適正なトルク管理を行わずに充電ドライバーをドリルモードで使用すると、人体の損傷、本製品の破壊、もしくはロープが切断されるまでロープを巻き上げ続けます。

マイクロスイベルの消耗具合を確認し、取扱説明書に則った方法で使用する

マイクロスイベルは荷重が掛かると回転が止まります。

レスキュープランを立ててから作業を行う

使用中に意識を失うもしくは動きの取れない状態になった場合、最短 15 分で重度の傷害を負うまたは死に至るおそれがあります。

（サスペンションイントレランス）

使用中に異常（異音、振動、不定回転など）を感じた場合は、直ちに使用を中止する

ケンテックスシステムズまでご連絡ください。（TEL049-241-8364）

ロープがプーリー内部に完全に入っていることを確認してからフロントカバーを閉じる

プーリーにロープを巻き掛けた状態で、ロープがプーリー内部に完全に入りきっていないときにフロントカバーを無理に閉じるとフロントカバーが破損します。そのまま登高すると、ロープがプーリーとプーリーロープガイドに挟まれて破断します。

警告



禁止

ハンドルを取り付けた場合、取り外すまで手を離さない

荷重が掛かっている状態でアンチリバースカムのロックを解除すると、ハンドルに正転（時計回り）の力が働いて急回転し、手や顔に当たり骨折や失明などのケガをする危険があります。

だぶだぶの衣服やネックレスなどの装身具は着用しない

回転部に巻き込まれ、首が絞まり窒息するおそれがあります。

下降中にメインロープから右手を離さない

下降スピードが上がり、地面に衝突する危険があります。

高所で使用する場合、スマートリールのナスカンを使用しない

スマートリールのナスカンは簡易的なものです。信用せず、環付きのカラビナ・パワーロープなどで落下防止措置を行ってください。



必ず実行

長い頭髮は束ねてヘルメット内に納める

頭髮をプーリーに巻き込まれ、頭皮が剥けるおそれがあります。

注意



禁止

充電ドライバーの注意事項に関しては、充電ドライバーに付属の取扱説明書に記載してある注意事項に従う

使用中に第三者を近づけない

過度なほこりのあるところ、水中、常に雨にさらされる場所では使用しない

ほこりや水に対する影響が小さくなるように設計（IP56 相当の防塵・防水性能を保有）していますが、故障しないことは保証しておりません。

〈IP 保護等級の例〉

IP5X：有害な影響が発生するほどの粉塵が中に入らない（防塵形）

IPX6：いかなる方向からの水の強い直接噴流によっても有害な影響を受けない



必ず実行

使用する充電ドライバーに合わせたトルク管理を行う

【トルク値の算出方法】

- ①本製品を上部支点に取り付けてロープを巻き掛け、ロープにウエイト 100kg を吊り下げる。
- ②本製品に充電ドライバーを差し込み、充電ドライバーのトルク値を一番低い値に合わせスイッチを入れる。
※クラッチが効きウエイトが巻き上がらないことを確認します。
- ③クラッチが効かず、ウエイトが巻き上がるトルク値まで、一段ずつトルク値を上げる。

※例として、トルク値 6 でウエイトが巻き上がった場合、トルク値 12 で 200kg、トルク値 15 で 250kg のウエイトが巻き上がる計算です。

⚠ 注意



必ず実行

※ Rescue タイプの最大運用荷重は 2.5 kN です。前述の例からすれば、充電ドライバーのトルク値は 15 以内で使用してください。

※ Standard タイプの通常運用荷重は 1.35 kN です。前述の例からすれば、充電ドライバーのトルク値は 8 以内で使用してください。

※ 充電ドライバーのスピードに関しては、低速、高速共にトルク管理を行ってください。

充電ドライバーの使用中は、キーレスチャックの周りにスリングやローブがないことを確認する

摩擦熱でスリングやローブが溶解し切断される危険があります。

他の登下降システムの機能を妨げないことを確認する

本製品以外の登下降に使用する機材が使用する国における最新の規格に適合していることを確認する

許容された荷重内で使用する

本製品が過熱し故障及びローブにダメージを与えるおそれがあります。

※ Rescue タイプの通常運用荷重は 2.0 kN、最大運用荷重は 2.5 kN です。

※ Standard タイプの通常運用荷重は 1.35kN（セルフレスキュー時に限り 2.0kN）です。

本製品とフルハーネス（もしくは支点）とを接続するカラビナは、トライアクトロックタイプを使用する

※ キャプティブ付きを推奨します。



必ず実行

適合ローブを使用する

※ Rescue タイプの適合ローブは、MBS（最低破断強度）35.0kN 以上、伸び率 3% 以下のスタティックローブです。（11mm に関しては、Marlow Ropes 社の PROTEC 500 推奨）

※ Standard タイプの適合ローブは、欧州統一規格 EN1891 11mm セミスタティックローブ 伸び率 3% 以下です。

※ ロープの直径が同じ 11mm や 12.5mm でも、ローブの使い方、掛かっている荷重、メーカーの違い、ローブの状態（濡れているまたは凍っている）等で、ローブが本製品内で空回りすることがあります。

ローブは常に清潔に保つ

砂などの付着したローブを使用すると、本製品の消耗が早まります。

※ 本製品の材質はアルミ材が主体のため、アルミ材の粉がローブに付着しローブが黒ずむことがあります。使用に関しては問題ありません。

登高中は常にアンチリバースカムがロックされていることを確認する

思わぬ振動などによりアンチリバースカムのロックが解除される可能性があります。

登高中は、アンチリバースカムがロックされ、メインローブに当たっていることを確認する

アンチリバースカムのロックが解除された状態で充電ドライバーを停止すると、全ての荷重が充電ドライバーに掛かり、正転方向（時計回り）に過大な力が働きます。（充電ドライバーは正転、本製品は下降しようとします。）その力が充電ドライバーの許容荷重を超えると、充電ドライバーが故障します。

⚠ 注意



必ず実行

連続使用するときには、諸元表に記載された距離数を守る

定められた距離数以上の連続使用をするときは、間に 10 分間の休憩を入れてください。

ライフラインにはウエイトを取り付けるなどして、モバイルフォールアレスターより上部のライフラインがたるまないようにシステムを構築する

本製品の操作には両手を必要とするため、ライフラインのたるみを取ることが難しくなります。

メインローブはたるませず、常にテンションが掛かった状態を保つ

※ 本製品に荷重が掛かった状態で空中に制止してるとき、アンチリバースカムのロックを解除し、フロント及びバックホルンからメインローブを取り外し、右手からメインローブを離すと、下降を始めます。下降スピードは、そのときの荷重と気温により変動しますが、エイト環のように自由落下することはありません。（下降時に本製品から両手を離れたときに下降を自動で止めるためには、あらかじめ上部にプルーシックローブをセットしておく必要があります。）

※ 下降スピードは、ギヤ内部の温度により変化し、ギヤ内部の温度が高温になればなるほど下降スピードは速くなります。（外気温が高いときも下降スピードが速くなります。）

本製品を落下させた場合は使用を中止し、必ずケンテックシステムズでの検査を受ける



必ず実行

充電ドライバーは、各充電ドライバーメーカーの使用 방법에従い取り扱う

防護手袋を着用する

※ 防護手袋は、革製で薄手のものが好ましいです。

指定の付属品を使用する

使用中に壁などにぶつけないよう細心の注意を払う

使用しないときは、付属の専用アルミケースに入れて保管する

ケンテックシステムズもしくは、ケンテックシステムズの認定した代理店が行う NSC パワーアップ センダー 使用者講習を受講する

使用する国の法律に従って作業を行う

登高スピードを落としたい場合は、一旦充電ドライバーを停止させ、シフトノブを HIGH から LOW に切り替え、スイッチを全開で引き、高回転で使用する

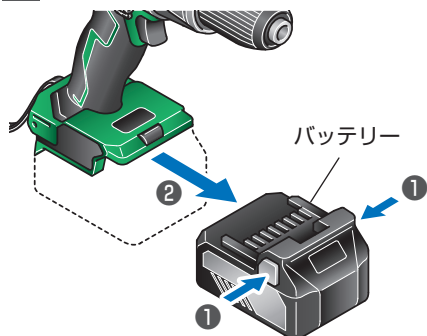
充電ドライバーのシフトノブを HIGH にしてスイッチを少しだけ引き低回転で使用すると、充電ドライバー内のファンも低回転でしか回転しないため内部の熱を排出できず熱がこもり、充電ドライバーがオーバーヒートをおこし自動で停止します。

事前準備

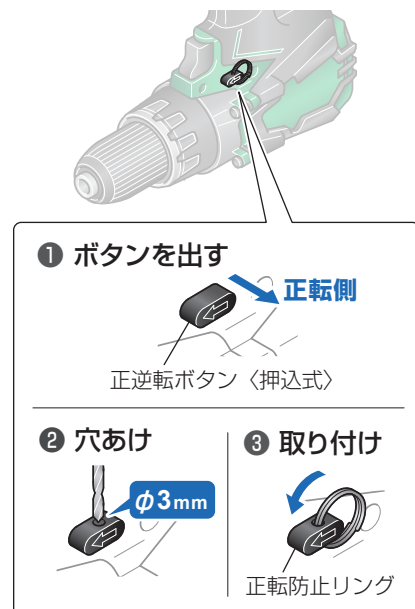
※正転防止ロックおよび落下防止ロックは確実に実施してください。
(ロープ切断および充電ドライバーが落下し、人や物を傷つける
おそれがあります。)

1 正転防止用ロック処置

1 バッテリーの取り外し



2 正転防止リングの取り付け



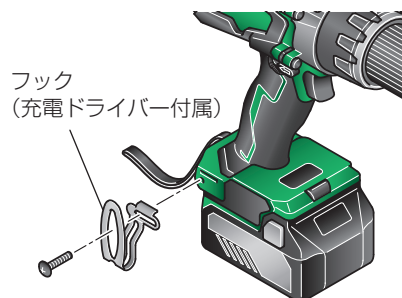
3 バッテリーの取り付け

正転方向(時計回り)に回転しないことおよびバッテリーが外れないことを確認する。

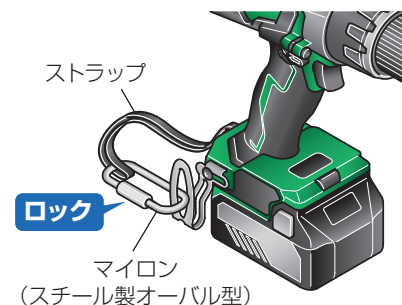
2 落下防止処置

充電ドライバー

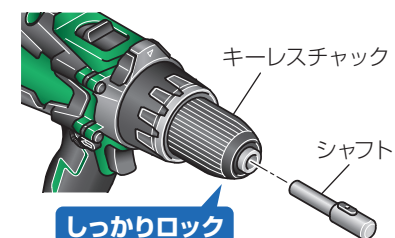
1 フックの取り付け



2 マイロンの取り付け

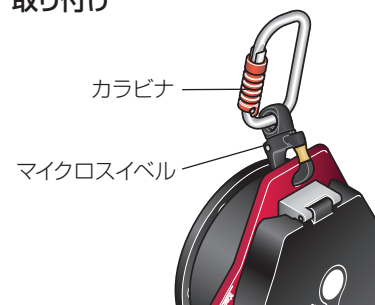


3 シャフトの取り付け



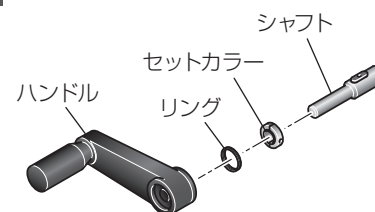
本製品

1 マイクロスイベルとカラビナの取り付け

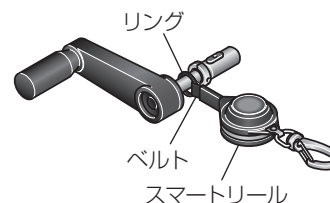


ハンドル

1 シャフトの取り付け



2 スマートリールの取り付け



※スマートリールに付属のコネクタは使用せず、スマートリールのベルトを直にリングへ取り付けてください。

3 レスキュープランの作成

1 レスキュープランの作成

2 レスキューに必要な装備の準備

※問題が生じたときに速やかに対処できるようにしてください。

MEMO

使用前の点検

1 使用前点検の実施

※使用前点検で異常が発見された場合、直ちに本製品の使用を中止してください。
墜落する危険があります。

NSC パワーアッセンダー本体	チェック	判定
NSC パワーアッセンダー全体の傷や凹み状況		
本製品を振ったときの異音		
マイクロスイベルの可動及びスクリューの取り付け状況		
ギヤカバーとベースプレートの取り付け状況		
バックカバーの取り付け状況		
フロント及びバックホルンの取り付け状況		
フロント及びバックホルンの摩耗状況		
フロントカバーの開閉具合		
フロントカバーラッチの閉まり具合		
フロントカバーヒンジの取り付け具合		
フロントカバー自体の割れと内側のこすれ具合		
プーリーとベースプレートの取り付け状況		
プーリー内部の摩耗状況		
アッパーロープガイド及びプーリーロープガイドの取り付け状況		
アッパーロープガイド及びプーリーロープガイドの摩耗状況		
アンチリバースカムベースのベースプレートへの取り付け状況		
アンチリバースカムとアンチリバースカムベースの取り付け状況		
アンチリバースカムのロック機構の取り付け状況		
アンチリバースカムの摩耗状況		
付属品	チェック	判定
ハンドルとシャフトの取り付け状況		
セットカラーとシャフトの取り付け状況		
シャフトとリングの取り付け状況		
リングとスマートリールの取り付け状況		
充電ドライバー	チェック	判定
充電ドライバーの正転防止リングの取り付け状況		
充電ドライバーのバッテリーの状況		
充電ドライバーのキーレスチャックとシャフトの取り付け状況		
充電ドライバー自体の落下防止処置の状況		

2 ロープのダブルチェック

※ロープの末端には、必ずストッパーノットを結んでください。

3 機材のダブルチェック

4 アンカーへの固定確認

- 1メインロープ及びライフラインの確認
- ※強固なアンカーに固定されていることを確認してください。
- 2アンカーの動荷重テスト **必ず実施**
- ※アンカー個別の破断強度が 15kN 以上あることを確認してください。

MEMO

登高手順

正転：時計回り 逆転：反時計回り
※登高・引き上げ時の回転は逆転です。

NSC Power Ascender
02_充電ドライバーの下準備
<https://youtu.be/7MWiFPtXNk8>

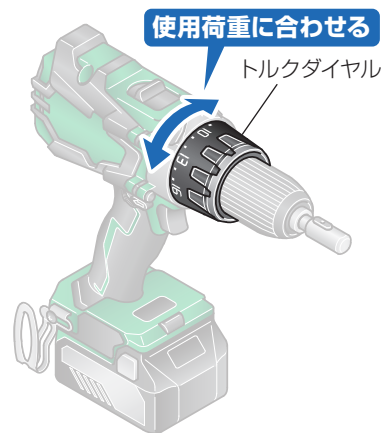


NSC Power Ascender
03_登高手順
<https://youtu.be/KQfgtMjYsgw>



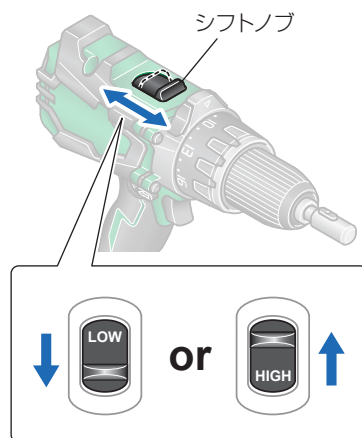
1 充電ドライバーの下準備

1 トルクダイヤルの設定



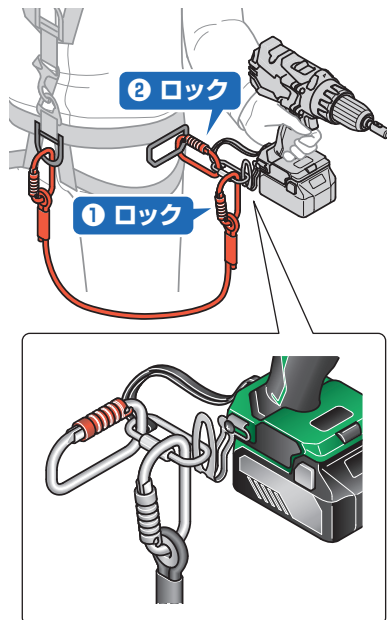
※事前に使用する充電ドライバーに合わせてトルク値を算出してください。
(P.7、8 注意事項参照)

2 シフトノブの設定

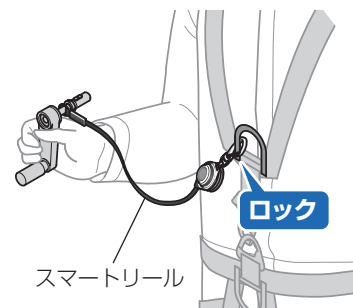


2 落下防止措置

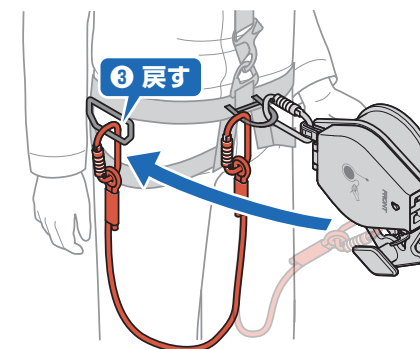
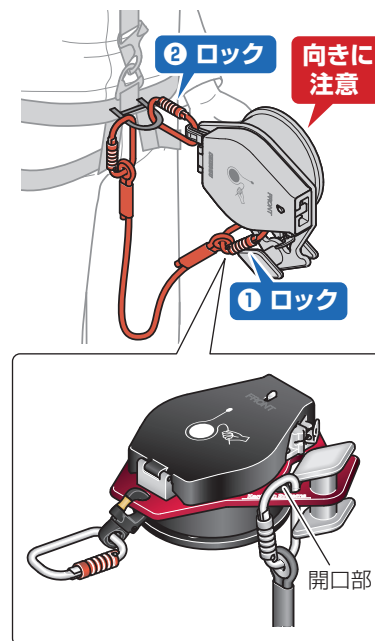
1 充電ドライバーの装着



2 ハンドルの装着

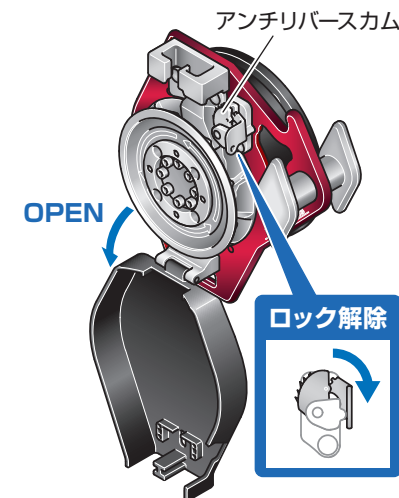


3 本製品の装着

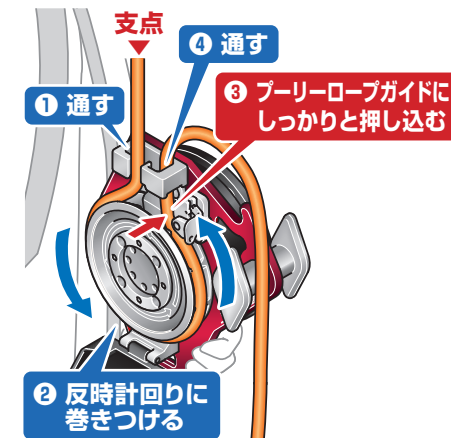


3 本製品の取り付け

1 アンチリバースカムのロック解除



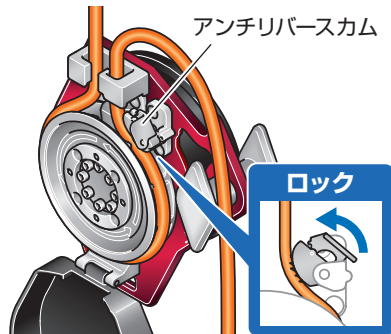
2 本製品の取り付け



※右手でメインロープ、左手で本製品を持ち、ロープがたるまないように巻き掛けてください。

4 登高動作チェック

1 アンチリバースカムのロック



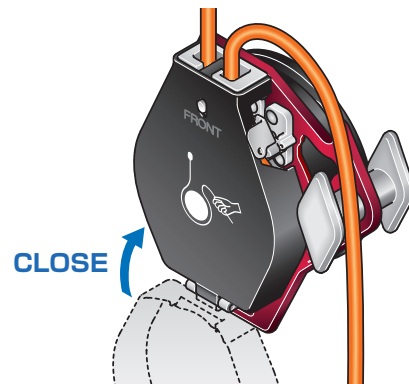
2 メインロープのロック確認



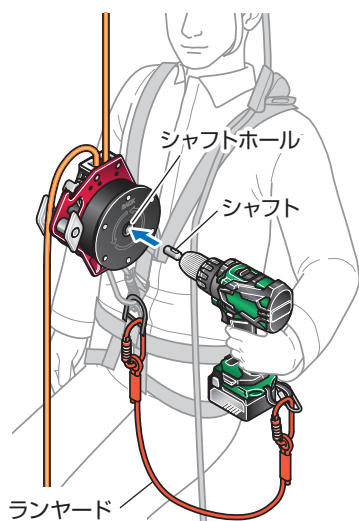
※フロントカバーは閉めずにチェックしてください。

※プーリーが正転(時計回り)に回転もしくはロープがプーリー内を空回りする場合は、使用を中止し、弊社へ修理を依頼してください。

3 フロントカバーを閉める

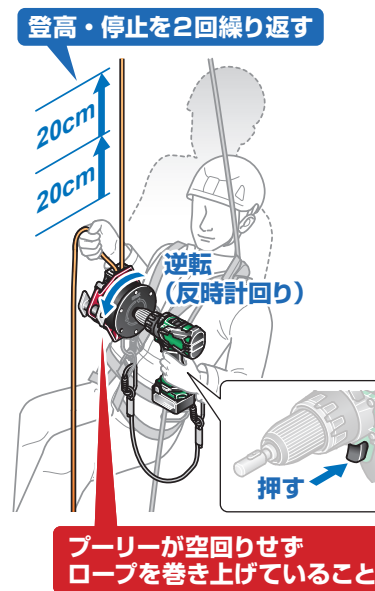


4 充電ドライバーの差し込み



※充電ドライバーにランヤードが接続されていることを確認してください。

5 ロープの巻き上げ確認

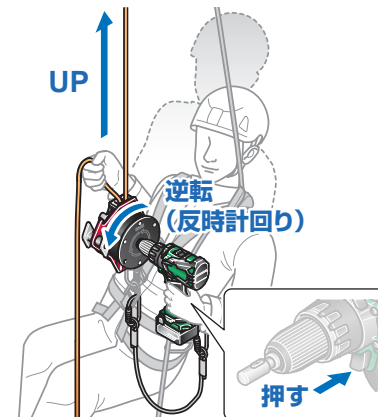


※充電ドライバーは左手でしっかりと持ち、正転方向(時計回り)の力に対抗してください。

※本製品から繰り出てくるロープに傷が付いていないことを確認してください。傷が付いている場合は、使用を中止し弊社へ修理を依頼してください。

正転：時計回り 逆転：反時計回り
※登高・引き上げ時の回転は逆転です。

5 登高

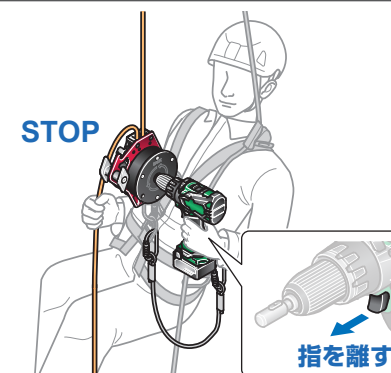


※充電ドライバーのスイッチはゆっくりと操作してください。

※登高中は充電ドライバーのスイッチをできるだけ全開で操作してください。

※登高中、右手は本製品から押し出されてくるメインロープを引き出すように持ち、メインロープがプーリー内でたるまないように注意してください。

6 停止

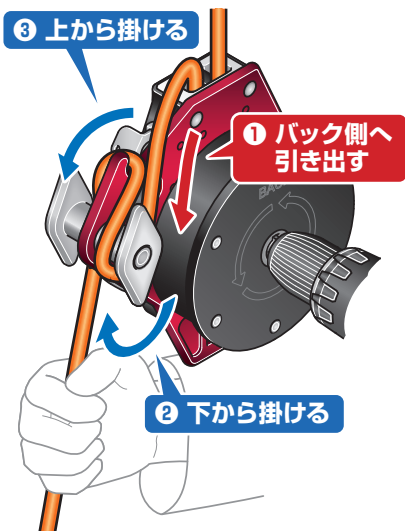


※充電ドライバーのスイッチを押すと、再登高できます。

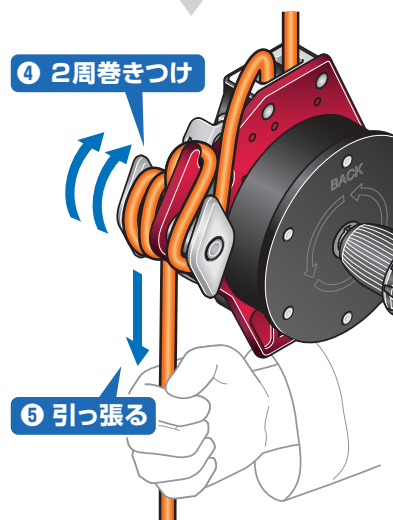
下降手順

※ 停止状態からの説明です。

1 メインロープのロック

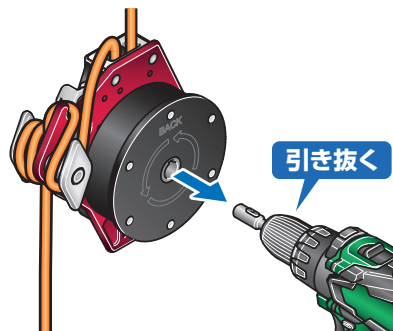


※メインロープをフロント側へ引き出さないでください。フロントカバーが割れてメインロープがプーリーから外れ墜落する危険があります。



2 充電ドライバーの取り外し

1 充電ドライバの取り外し

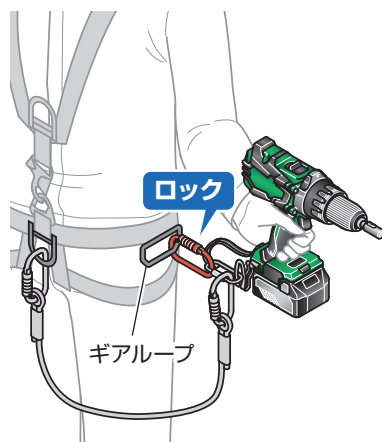


※ロープの伸びの分、正転方向(時計回り)の力が働いており、充電ドライバー自体が回転しようとするため注意してください。

充電ドライバーが引き抜けない場合

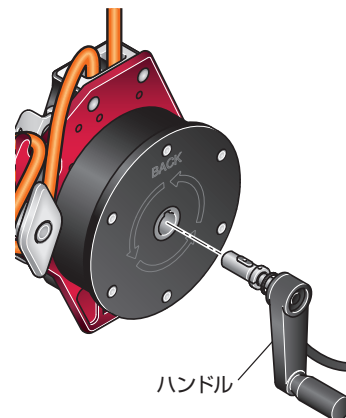
充電ドライバーをバック側から見て正転方向(時計回り)に回転させる。

2 ギアロープへ取り付け

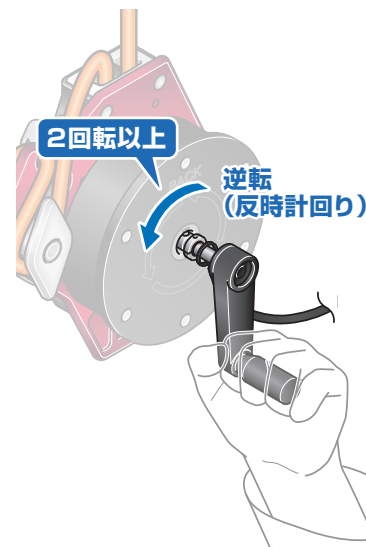


3 本製品に掛かっている荷重の除去

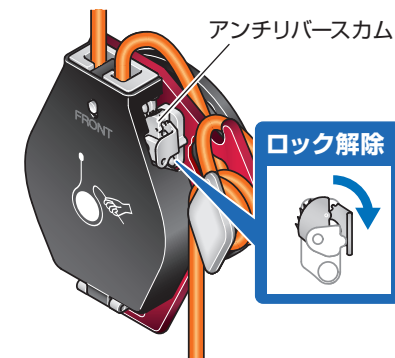
1 ハンドルの取り付け



2 アンチリバースカムに掛かる荷重の除去

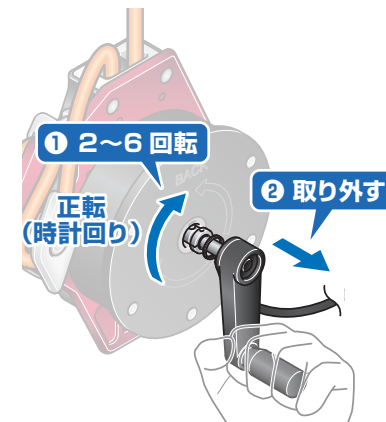


3 アンチリバースカムのロック解除



※ロープの伸びの分、正転方向(時計回り)の力が働いており、ハンドル自体が回転しようとするため注意してください。

4 ハンドルに掛かる荷重の除去



※荷重が抜けるまで、ハンドルから手を離さないでください。

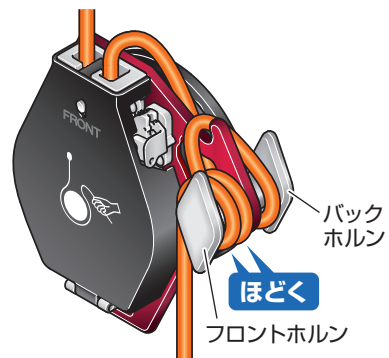
5 ハンドルをポケットに収納

NSC Power Ascender
04_ 下降及びディセンダーへの切替手順
<https://youtu.be/u1Qk8pvfGXM>



4 下降

1 メインロープをほどく



2 下降



※フリクションバルジ及びバックホルンとの摩擦抵抗を利用しながら下降します。

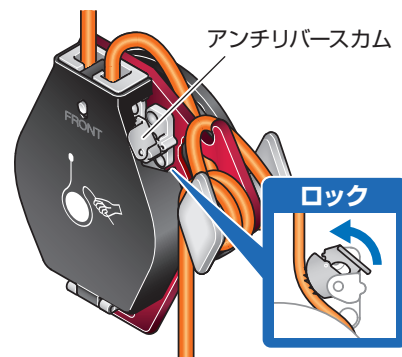
※ 荷重が小さい場合や気温が低い場合は、下降スピードが遅くなります。
荷重が小さすぎる場合は下降できません。

5 停止

1 右手でメインロープを握る

2 メインロープのロック

3 アンチリバースカムのロック



アンチリバースカムを使用しない方法

メインロープをフロントホルンとバックホルンへ 3・4 回巻き掛ける

停止後すぐに再下降する場合

メインロープをロックする

※「下降手順 1」参照。

・正転：時計回り 逆転：反時計回り

6 再下降

1 メインロープをほどく

2 本製品に掛かっている荷重の除去

3 下降

※「下降手順 1・3・4」参照。

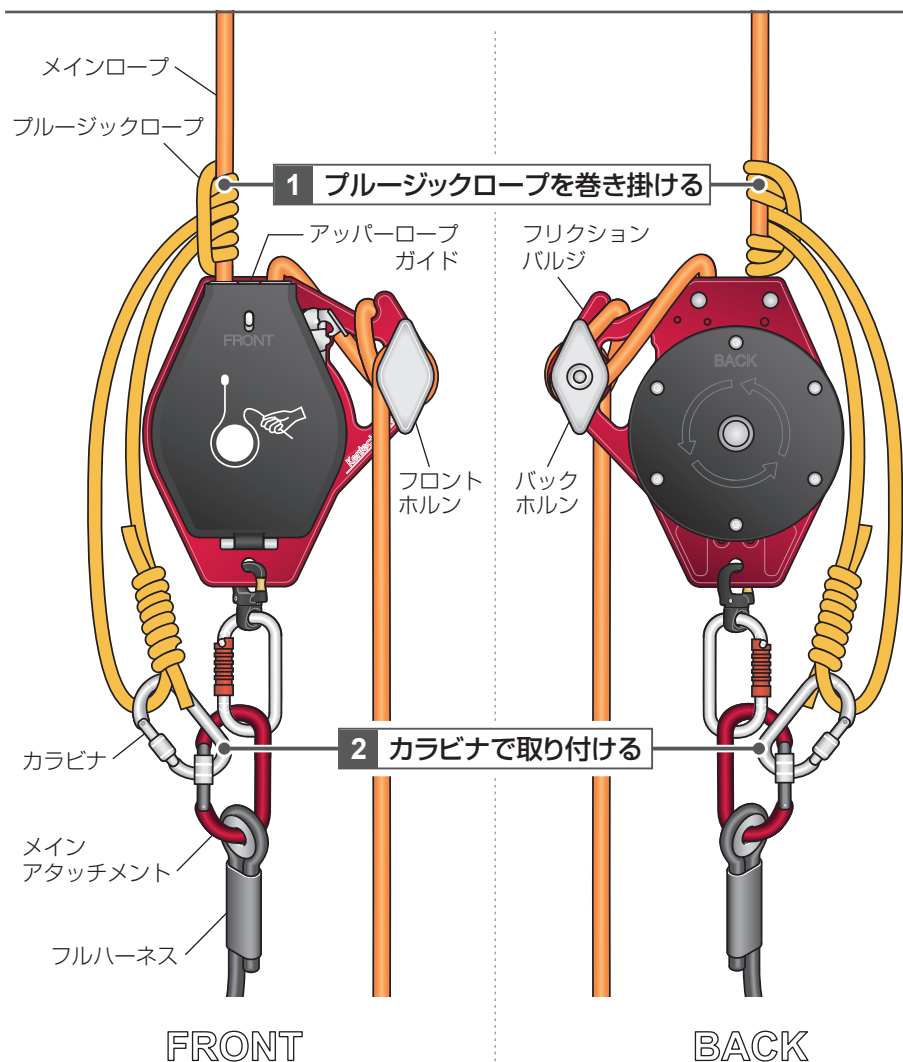
MEMO

プーリックロープによる下降時自動停止システム

※ ハンドルを取り外し収納している状態(下降手順 3)からの説明です。

1 プーリックロープの取り付け

※プーリックロープは別途手配してください。



FRONT

BACK

2 下降と停止

1 メインロープを持つ

※左手はプーリックロープ上部、右手はアッパーロープガイドから出ているメインロープをしっかりと持ってください。

2 メインロープをフロントホルンからほどく

3 下降する

※フリクションバルジ及びバックホルンの摩擦抵抗と、右手の握力で下降速度を調整しながら下降します。

4 下降中に両手を離す

※両手がメインロープおよび本製品から離れると、プーリックロープが効いて自動で下降が停止します。

3 再下降

左手でプーリックロープを下に引き込む

プーリックロープが緩まない場合

1 ハンドルを差し込んで逆転させ、メインロープを巻き上げる

2 プーリックロープが緩んだら、メインロープを前後のホルンにロックする

3 ハンドルを取り外す

※正転方向(時計回り)の力がハンドルに掛かっているため、荷重に合わせて正転方向に回転させてください。

4 メインロープを持ち、再下降する

※左手はプーリックロープ上部、右手はアッパーロープガイドから出ているメインロープをしっかりと持ってください。

プーリックロープが付いている状態で登高する場合

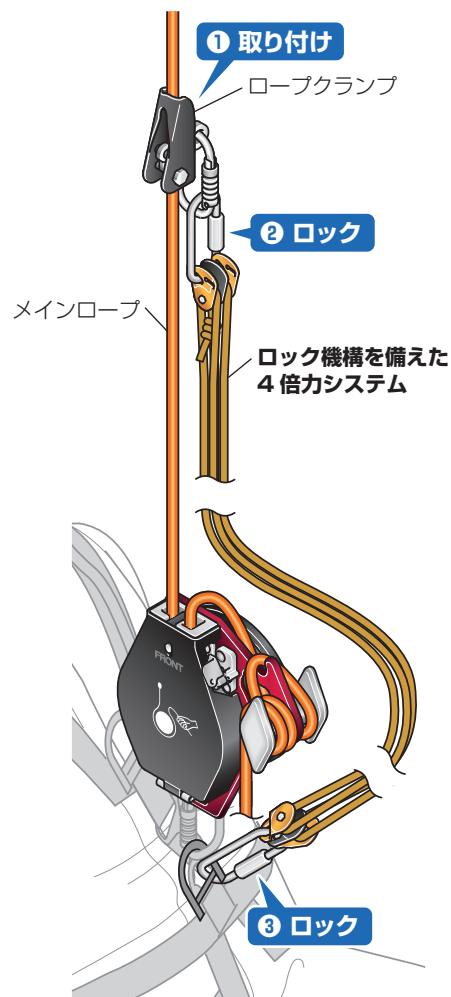
プーリックロープが充電ドライバーのキーレスチャックに触れていないことを確認してください。(プーリックロープがキーレスチャックとの摩擦熱で溶けて切断するおそれがあります。)



ディッセンダーへの切り替え

※停止状態からの説明です。

1 4倍力システムの取り付け



※ロープクランプは爪付きではなく、1ポイントのビレイとして考えられるものを使用してください。
(例：ベツル製シャント)

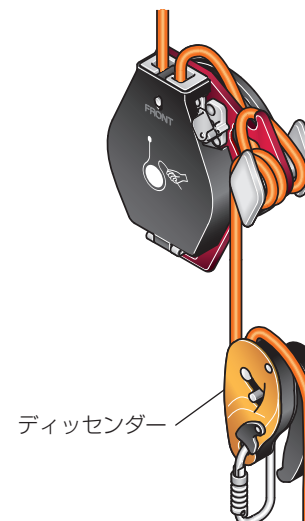
2 ディッセンダーへの切り替え

1 4倍力システムへの荷重移動

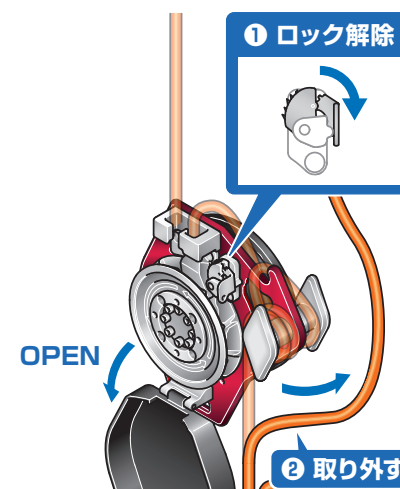


※本製品に掛かっている荷重を4倍力システムへ移します。

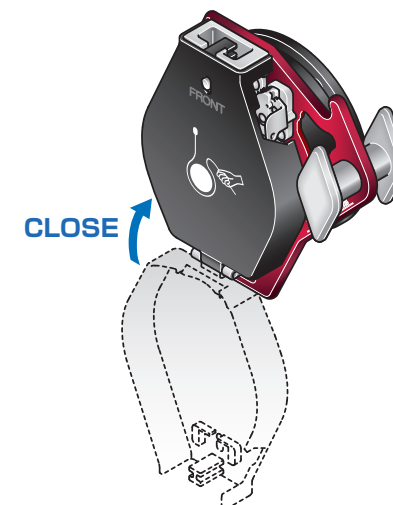
2 ディッセンダーの取り付け



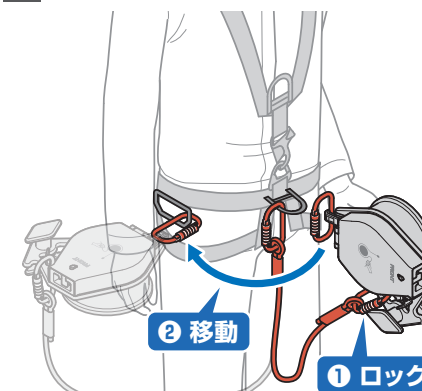
3 メインロープの取り外し



4 フロントカバーを閉める



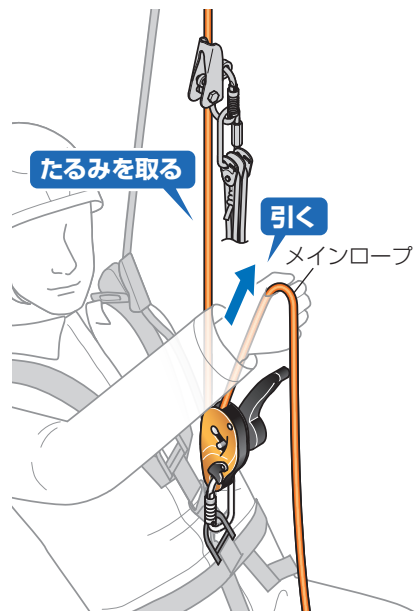
5 本製品の取り外し



※充電ドライバーが接続されているランヤードとは別のランヤードのカラビナを本製品の開口部に掛けて、落下防止処置をしてください。

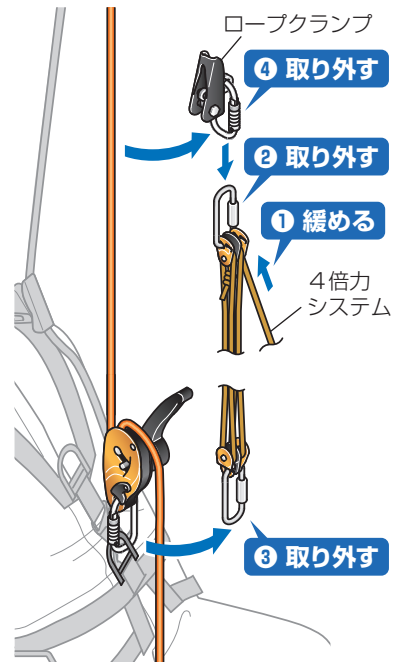
3 4倍力システムの取り外し

1 ディッセンダーへの荷重移動

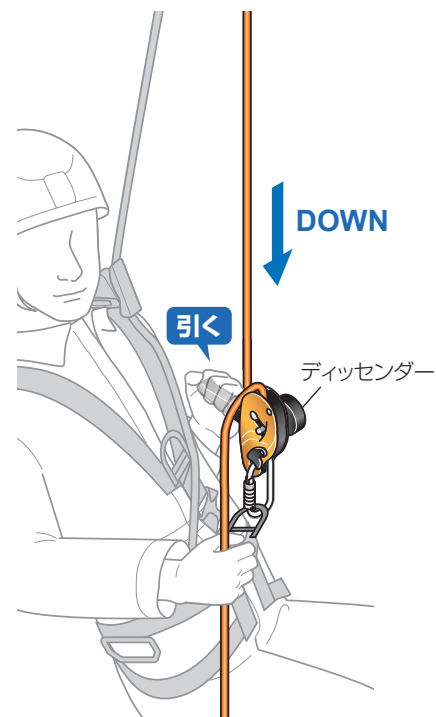


※4倍力システムに掛かっている荷重をディッセンダーに移します。

2 4倍力システムの取り外し



4 下降



正転：時計回り 逆転：反時計回り
※登高・引き上げ時の回転は逆転です。

アッセンダーへの切り替え

1 ディッセンダーの取り付け

※「ディッセンダーへの切り替え 1・2」参照。

2 チェンジオーバーを行い、ディッセンダーからアッセンダーへ切り替え

3 アッセンダーで登高

資材や人の引き上げ／引き下げ

登下降手順と同じ手順

※本製品をアンカーに取り付けてプーリーにロープを巻き掛けたとき、アンチリバースカムと逆側のロープに資材や人が接続されていれば正常です。

MEMO

MEMO

定期点検／お手入れ／保管

定期点検 ～ 下記に従い、3カ月ごとに実施してください ～

点検日付： 年 月 日 点検者名：

NSC パワーアッセンダー本体	チェック	判定
NSC パワーアッセンダー全体の傷や凹み状況		
本製品を振ったときの異音		
ベースプレートの状況(こすれ、削れ、ヒビ割れ等がないか確認してください)		
マイクロスイベルの可動及びスクリューの取り付け状況		
ギヤカバーとベースプレートの取り付け状況 (バックカバーのボルト 6 本を取り外して、ギヤカバーをベースプレートに固定しているボルトにゆるみがないか確認してください)		
バックカバーの取り付け状況 (取り外したバックカバー固定用ボルトを締め、増し締めしてください)		
フロント及びバックホルンの取り付け状況 (バックホルン側からホルン取り付けボルトにゆるみがないか確認してください)		
フロント及びバックホルンの摩耗状況		
フロントカバーの開閉具合		
フロントカバーラッチの開まり具合 (フロントカバー内側からラッチ固定ビスのゆるみがないか確認してください)		
フロントカバーヒンジの取り付け具合 (ベースプレート裏側から、フロントカバーヒンジの固定ボルトにゆるみがないか確認してください)		
フロントカバー自体の割れと内側のこすれ具合		
プーリーとベースプレートの取り付け状況 (プーリー正面から視認できる固定ボルトにゆるみがないか確認してください)		
プーリー内部の摩耗状況		
アッパーロープガイド及びプーリーロープガイドの取り付け状況 (アッパーロープガイドはベースプレートバック側から、プーリーロープガイドはベースプレートフロント側から固定ボルトのゆるみを確認してください)		
アッパーロープガイド及びプーリーロープガイドの摩耗状況		
アンチリバースカムベースのベースプレートへの取り付け状況 (ベースプレートフロント側から、アンチリバースカムベース固定ボルトのゆるみを確認してください)		
アンチリバースカムとアンチリバースカムベースの取り付け状況 (アンチリバースカムを指で動かして、スムーズに動くか確認してください)		
アンチリバースカムのロック機構の取り付け状況 (アンチリバースカムロック機構を指で動かしてスムーズに動作するか確認してください)		
アンチリバースカムの摩耗状況		

付属品	チェック	判定
ハンドルとシャフトの取り付け状況 (シャフトをロックしているボルトにゆるみがないか確認してください)		
セットカラーとシャフトの取り付け状況 (セットカラーをロックしている固定ボルトにゆるみがないか確認してください)		
シャフトとリングの取り付け状況		
リングとスマートリールの取り付け状況 (スマートリールのベルトに切れこすれがないか確認してください)		
充電ドライバー	チェック	判定
充電ドライバーの正転防止リングの取り付け状況		
充電ドライバーのバッテリーの状況		
充電ドライバーのキーレスチャックとシャフトの取り付け状況 (キーレスチャックの締め付け及びゆるみ具合を確認してください)		
充電ドライバー自体の落下防止処置の状況 (ストラップの切れこすれ、フックの固定ビスのゆるみ、スチール製オーバル型クイックリンクのゲートが確実に閉まっていることを確認してください)		

※異常が発見された場合、直ちに本製品の使用を中止してください。墜落する危険があります。

※ 十分な知識を持つ適任者が定期点検を行ってください。
(定期点検の内容及び定期点検を行うために必要な資格は、国や地域における法規や使用状態により変わります。)

※ パーツ交換を除き、ケンテックシステムズテック施設外での本製品の改造および修理を禁じます。

お手入れ

付着したゴミを取り除き、乾いた布で拭く

- シンナー、アルコール、ベンジン、パーツクリーナーなどを使用しないでください。
- 本製品及びギアを分解しないでください。
(ギアはメンテナンスフリーです。)
- アンチリバースカムの可動部には、ロープに潤滑油がつかないように、定期的にモリブデン配合の機械用潤滑油を注油してください。

保管

付属のアルミケースに収納する

- 水に濡れている場合は、完全に乾かしてから収納してください。
- 直射日光が当たる場所、車中、水や湿気の多い場所、ゴミやほこりの多い場所、子供の手の届く場所、ガソリンや軽油などの燃料のある場所、化学薬品のある場所は避けてください。

諸元表

Rescue タイプ			
性能一覧		結果	備考
本体	重量	4.40 kg	充電ドライバー含まず
	サイズ	200×200×90 mm	充電ドライバー含まず
	適合ロープ	MBS(最低破断強度)35.0 kN 以上、伸び率 3% 以下のスタティックロープ	11.0 mmはMarlow Ropes (マーロー ロープス)の PROTEC 500 専用
	適合ロープ径	11.0 mm もしくは 12.5 mm (12.7 mm)	適合ロープ径専用(共用不可)
	動力	別売	充電ドライバー ※インパクトドライバー使用厳禁
	推奨充電ドライバー	バッテリー容量 36V 2.5Ah 以上のバッテリーを使用する充電ドライバー	2,000 rpm 以上推奨
	使用距離	バッテリー 36V 4.0Ah、充電ドライバー 回転数 2100 rpm での使用時 90 m	バッテリー 100%充電、2.00 kN 荷重、気温 20 ℃
		バッテリー 40V 4.0Ah、充電ドライバー 回転数 2600 rpm での使用時 100 m	バッテリー 100%充電、2.00 kN 荷重、気温 20 ℃
	ギア許容平均入力回転数	3000 rpm	ギア最高入力回転数 4500 rpm
性能	通常運用荷重	2.00 kN	—
	最大運用荷重	2.50 kN	—
	上昇速度	入力回転数 2000 rpm 10.0 m/分(外気温 20 ℃)	2.00 kN 荷重
		入力回転数 2600 rpm 13.0 m/分(外気温 20 ℃)	2.00 kN 荷重
		入力回転数 4000 回転時 20.0 m/分	理論計算値(2.00 kN 荷重)
	下降速度	0 ~ 29.0 m/分(外気温 20 ℃)	2.00 kN 荷重
	防塵 / 防水性	IP56	IEC60529、JISC0920
	MBS	35 kN 以上	—
	騒音レベル	76 dB	自社試験・騒音計
	耐用年数	特に設けていません。	—
	保証期間	3 年	保証内容は本書に記載
	使用温度域	-10 ℃ ~ 45 ℃まで	—
その他	付属品	専用アルミケース 1 個、マイクロスイベル1個、ハンドル 1 個、シャフト 2 本、セットカラー 1 個、リング 1 個、スマートリール 1 本、取扱説明書 1 冊、使用前点検表 1 枚	
	連続使用可能距離	バッテリー 1 個分 (通常運用荷重時)	バッテリー 1 個を使用する度に 15 分の休憩が必要 (充電ドライバーの取り扱いに 関しての注意事項)
	加熱保護	なし	—

※本製品を使用する際は、充電ドライバーのトルク管理を行い、最大運用荷重以上の荷重が本製品に掛からないよう注意してご使用ください。

※本製品は、入力回転数が 3,000 回転以上で本来の性能を発揮するように作られています。

※本諸元表のデータは、充電ドライバーのメーカー及びバッテリーの違いにより変動します。

Standard タイプ			
性能一覧		結果	備考
本体	重量	4.80 kg	充電ドライバー含まず
	サイズ	220×205×90 mm	充電ドライバー含まず
	適合ロープ	EN1891 タイプ A セミスタティック ロープ 伸び率 3 %以内	Marlow Ropes(マーロー ロープス) PROTEC 500 推奨
	適合ロープ径	11.0 mm	—
	動力	別売	充電ドライバー ※インパクトドライバー使用厳禁
	推奨充電ドライバー	バッテリー容量 36V 2.5Ah 以上のバッテリーを使用する充電ドライバー	2,000 rpm 以上推奨
	使用距離	バッテリー 36V 4.0Ah、充電ドライバー 回転数 2100 rpm での使用時 160 m	バッテリー 100%充電、1.00 kN 荷重、気温 20 ℃
		バッテリー 40V 4.0Ah、充電ドライバー 回転数 2600 rpm での使用時 170 m	バッテリー 100%充電、1.00 kN 荷重、気温 20 ℃
	ギア許容平均入力回転数	3000rpm	ギア最高入力回転数 4500rpm
性能	通常運用荷重	1.35 kN	—
	最大運用荷重	2.00 kN	セルフレスキュー時のみ使用可能
	上昇速度	入力回転数 2000 rpm 15.0 m/分(外気温 20 ℃)	1.00 kN 荷重
		入力回転数 2600 rpm 19.5 m/分(外気温 20 ℃)	1.00 kN 荷重
		入力回転数 4000 回転時 30.0 m/分	理論計算値(1.00 kN 荷重)
	下降速度	0 ~ 30.0 m/分(外気温 20 ℃)	1.00kN 荷重
	防塵 / 防水性	IP56	IEC60529、JISC0920
	MBS	35 kN 以上	—
	騒音レベル	76 dB	自社試験・騒音計
	耐用年数	特に設けていません。	—
	保証期間	3 年	保証内容は本書に記載
	使用温度域	-10 ℃ ~ 45 ℃まで	—
その他	付属品	専用アルミケース 1 個、マイクロスイベル1個、ハンドル 1 個、シャフト 2 本、セットカラー 1 個、リング 1 個、スマートリール 1 本、取扱説明書 1 冊、使用前点検表 1 枚	
	連続使用可能距離	バッテリー 1 個分 (通常運用荷重時)	バッテリー 1 個を使用する度に 15 分の休憩が必要 (充電ドライバーの取り扱いに 関しての注意事項)
	加熱保護	なし	—

アフターサービス

MEMO

修理

- 修理、取り扱い、お手入れなどのご相談は、お買い上げの販売店へご連絡ください。
- 本製品の修理は、ケンテックシステムズのみで可能です。使用者自ら修理を行わないでください。
- 修理すれば使用できる製品については、ご要望により修理させていただきます。
(保証対象外の場合は、有償修理となります。)
- 疑問点や不明点は(有)ケンテックシステムズ(TEL049-241-8364)にご相談ください。

保証

- 保証期間：お買い上げ日から3年間
- 原材料及び製造過程における全ての欠陥並びに通常の使用において発生する製品の欠陥に起因する故障のみ、保証の対象となります。
(通常の磨耗や傷、酸化、不適切な保管方法、メンテナンスの不足、事故または過失による損傷、不適切または誤った使用方法による故障、分解、改造、落下、本体内部への液体や異物混入、過荷重、不適切な調整、取扱説明書に準じない使用方法で故障した場合は保証対象外となります。)
- 極めて異例な状況において使用した場合、1回の使用で本製品に損傷が生じ、その後使用不可能となる場合がありますが、保証対象外となります。
(劣悪な使用環境、海に近い環境での使用、水没、鋭利な角との接触、極端な高温及び低温下での使用や保管、化学薬品との接触、高圧電線との接触等)
- 本製品は分解できない構造になっていますので、絶対に分解しないでください。分解した場合は使用を中止してください。
(ケンテックシステムズによって本製品の分解が確認された場合は、全ての保証対象外となります。)

規格

本製品はどの国の規格も取得していません。
(2021年1月現在、パワーアッセンダー自体の規格がどの国にも存在していません。)

お客様の個人情報に関する取り扱いについて

お客様の個人情報は、当社プライバシーポリシーに基づいて適切に管理、取り扱いさせていただきます。
詳細は当社ホームページをご覧ください。

<https://kentechsystems.net/privacy-policy2/>

MEMO

MEMO

MEMO

MEMO

お問い合わせ先

✉ k-ogura@kentechsystems.net



Kenz

有限会社 ケンテックシステムズ

〒350-1162

埼玉県川越市南大塚1-24-3

TEL : 049-241-8364

FAX : 049-265-6120

<https://kentechsystems.net>