



中华人民共和国国家标准

通用门式起重机

GB/T 14406—93

General purpose gantry cranes

1 主题内容与适用范围

本标准规定了通用门式起重机分类、技术要求、试验方法及检测规则等内容。

本标准适用于露天作业的通用门式起重机(以下简称起重机),其取物装置为吊钩、抓斗或电磁吸盘(起重电磁铁),或同时用其中二种或三种。

专用门式起重机中相同和类似部分亦可参照使用。

2 引用标准

- GB 191 包装储运图示标志
- GB 699 优质碳素结构钢 技术条件
- GB 700 碳素结构钢
- GB 783 起重机械最大起重量系列
- GB 985 气焊、手工电弧焊及气体保护焊焊缝坡口的基本形式和尺寸
- GB 986 埋弧焊焊缝坡口的基本形式和尺寸
- GB 1102 圆股钢丝绳
- GB 1348 球墨铸铁件
- GB 1591 低合金结构钢
- GB 3323 钢熔化焊对接接头射线照相和质量分级
- GB 3811 起重机设计规范
- GB 4628 桥式起重机 圆柱车轮
- GB 4942.2 低压电器 外壳防护等级
- GB 5905 起重机试验规范和程序
- GB 5972 起重机械用钢丝绳 检验和报废实用规范
- GB 6164 起重机缓冲器
- GB 6333 电力液压块式制动器
- GB 6334 直流电磁铁块式制动器
- GB 6417 金属熔化焊焊缝缺陷分类及说明
- GB 6974 起重机械名词术语
- GB 8918 优质钢丝绳
- GB/T 8923 涂装前钢材表面锈蚀等级和除锈等级
- GB 9286 色漆和清漆漆膜的划格试验
- GB 10051 起重吊钩
- GB 10095 渐开线圆柱齿轮精度

- GB 10183 桥式和门式起重机 制造及轨道安装公差
 GB 11352 一般工程用铸造碳钢件
 GB/T 14407 通用桥式和门式起重机司机室 技术条件
 ZB J19 010 起重机减速器
 ZB J19 011 起重机 底座式减速器
 ZB J80 006 起重机用铸造滑轮
 ZB J80 007 起重机用铸造卷筒
 ZB K26 008 YZR 系列起重及冶金用绕线转子三相异步电动机技术条件
 ZB K26 007 YZ 系列起重及冶金用三相异步电动机技术条件
 JB 1152 锅炉和钢制压力容器对接焊缝超声波探伤
 JB 2299 矿山、工程、起重运输机械产品 涂漆颜色和安全标志
 JB 2759 机电产品包装通用技术条件
 JB 4315 起重机电控设备

3 分类

3.1 型式种类

3.1.1 根据起重机主梁结构型式分为单主梁门式起重机(见图 1)和双梁门式起重机(见图 2),门架结构的形式有双悬臂、单悬臂和无悬臂三种。

起重机的型式种类按其主梁型式、取物装置及小车配置等特征,划分如表 1。

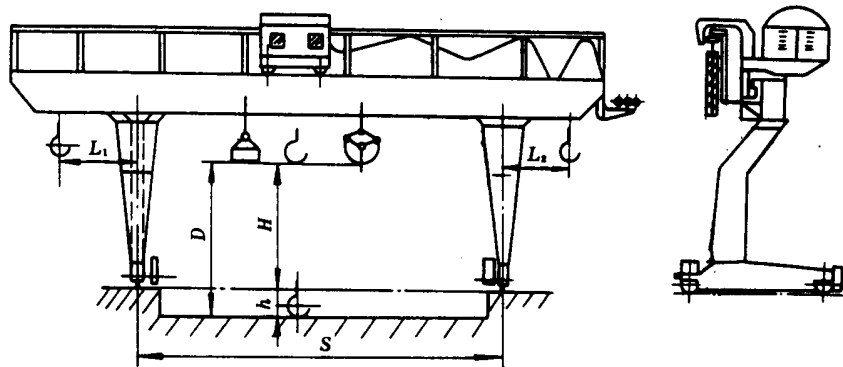


图 1

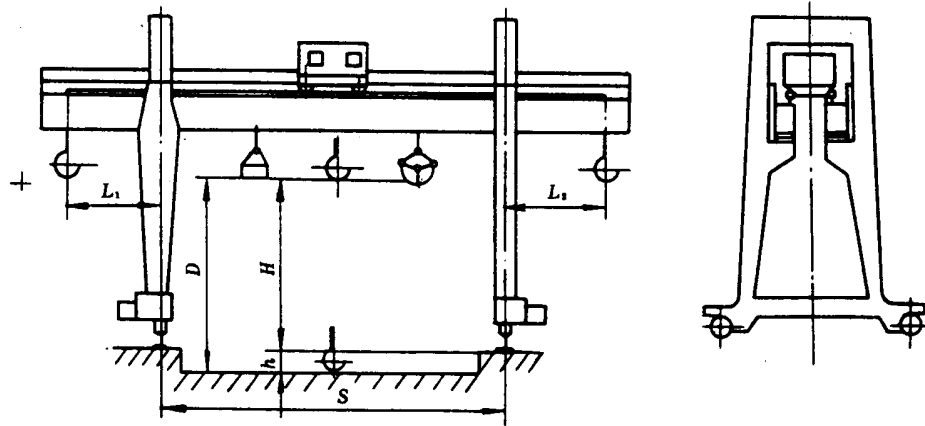


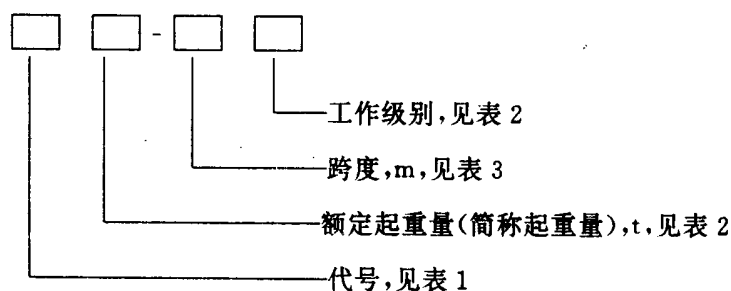
图 2

表 1

序 号	主梁型式	名 称	小车特征	代 号
1	双 梁	吊钩门式起重机	单小车	MG
2			双小车	ME
3		抓斗门式起重机	单小车	MZ
4		电磁门式起重机		MC
5		抓斗吊钩门式起重机		MN
6		抓斗电磁门式起重机		MP
7		三用门式起重机		MS
8	单主梁	吊钩门式起重机	单小车	MDG
9			双小车	MDE
10		抓斗门式起重机	单小车	MDZ
11		电磁门式起重机		MDC
12		抓斗吊钩门式起重机		MDN
13		抓斗电磁门式起重机		MDP
14		三用门式起重机		MDS

注：序号 5,6,12,13 的名称，亦可称二用门式起重机。

3.1.2 型号表示方法



注：对可供用户选择的要素，如：电磁吸盘型号；抓斗规格；实际起升高度；有效悬臂长度；司机室型式及入口方向；运行轨道型号；大车导电型式；机构工作级别的特殊要求；是否提供制冷或供热装置等，应在订货合同中用文字说明。

3.1.3 标记示例

a. 具有主、副钩的起重量为 20/5 t，跨度 22 m，工作级别 A4 的单主梁吊钩门式起重机，标记为：
起重机 MDG20/5-22A4 GB/T 14406

b. 起重量 5 t，跨度 18 m，工作级别 A6 的单主梁抓斗门式起重机，标记为：
起重机 MDZ5-18A6 GB/T 14406

c. 起重量 16 t，跨度 30 m，工作级别 A5 的单主梁电磁门式起重机，标记为：
起重机 MDC16-30A5 GB/T 14406

d. 起重量 5 t，跨度 26 m，工作级别 A5 的双梁三用门式起重机，标记为：
起重机 MS5-26A5 GB/T 14406

e. 起重量 50/10+50/10，跨度 35 m，工作级别 A4 的双梁，双小车吊钩门式起重机，标记为：
起重机 ME50/10+50/10-35A4 GB/T 14406

3.2 基本参数

3.2.1 起重机的主参数额定起重量(代号 G_n)和工作级别的划分，列于表 2。

当设有主、副钩时其匹配关系为 3:1~5:1，并用分式表示，分子代表主钩起重量，分母代表副钩起重量，如：80/20；50/10 等。

二用三用时的起重量根据用户需要进行匹配。

表 2

取物装置		起重量系列,t												工作级别
吊钩	双梁	5	6.3	8	10	12.5	16	20	25	32	40	50	—	A2~A6
		—	63	80	100	125	160	200	250	—	—	—	—	
	单主梁	5	6.3	8	10	12.5	16	20	25	32	40	50	—	
	双小车	5+5		6.3+6.3		8+8		10+10		12.5+12.5		16+16		A2~A5
		20+20		25+25		32+32		40+40		50+50		63+63		
		80+80		100+100		125+125		—		—		—		
抓斗		3.2	5	6.3	8	10	12.5	16	20	25	32	40	50	A4~A7
电磁吸盘		5	6.3	8	10	12.5	16	20	25	32	40	50	—	

3.2.2 起重机的跨度(代号 S)列于表 3。

表 3

m

起重量 G_n t	跨 度 S								
	10	14	18	22	26	30	35	40	50
5~50	10	14	18	22	26	30	35	40	50
63~125	—	—	18	22	26	30	35	40	50
160~250	—	—	18	22	26	30	35	40	50

3.2.3 起重机的工作级别按表 2 和附录 B(参考件)选取。

3.2.4 起重机设有悬臂时,有效悬臂的长度(见图 1、图 2 中的 L_1 、 L_2)列于表 4。

表 4

m

跨度 S	有效悬臂长度 L_1 或 L_2
10~14	3.5
18~26	3~6
30~35	5~10
40~50	6~15

3.2.5 起重机的起升范围(见图 1、图 2 中的 H 、 h)一般不超过表 5 的规定。

表 5

m

起重量 G_n t	跨度 S	吊钩起重机起升高度 H	起升范围 D			
			抓斗起重机		电磁起重机	
			起升高度 H	下降深度 h	起升高度 H	下降深度 h
5~50	10~26	12	8	4	10	2
	30~50		10	2		
63~125	18~50	14	—	—	—	—
160~250	18~50	16	—	—	—	—

注:表 5 所列为最大起升范围,用户在订货时应提出实际需要的起升高度和下降深度,实际值应以 6 m 始每增加 2 m 为一档,取偶数。

3.2.6 起重机各机构工作速度(单位:m/min)的名义值,宜采用以下数系列:0.63;0.8;1.0;1.25;1.6;2.0;2.5;3.2;4.0;5.0;6.3;8.0;10;12.5;16;20;25;32;40;50;63。

吊钩起重机的速度列于表 6,抓斗及电磁起重机的速度列于表 7。

表 6

m/min

起重量, t	类别	工作级别	主钩起升速度	副钩起升速度	小车运行速度	起重机运行速度
≤50	高速	M6	6.3~16	10~20	40~63	50~63
	中速	M4, M5	5~12.5	8~16	32~50	32~50
	低速	M2~M3	1.6~5	6.3~12.5	10~25	10~20
63~125	高速	M6	5~10	8~16	32~40	32~50
	中速	M4, M5	2.5~5	6.3~12.5	25~32	16~25
	低速	M2~M3	1~2	5~10	10~16	10~16
160~250	中速	M4, M5	1.6~2.5	5~8	20~25	10~20
	低速	M2~M3	0.63~1	4.0~6.3	10~16	6~12

注：在同一范围内的各种速度，具体值的大小，应与起重量成反比。与工作级别成正比。

表 7

m/min

抓斗起升速度	电磁吸盘起升速度	小车运行速度	起重机运行速度
25~50	16~32	40~50	32~50

4 技术要求

起重机的设计、制造应符合 GB 3811 和本标准的有关规定。

4.1 环境条件

4.1.1 起重机的电源为三相交流，频率为 50 Hz，电压为 380 V。电动机和电器允许电压波动的上限为额定电压的 10%，下限（尖峰电流时）为额定电压的 -15%，其中起重机内部电压损失应符合 GB 3811 的规定。

4.1.2 起重机运行轨道的安装应符合 GB 10183 的要求。

4.1.3 起重机安装使用地点的海拔高度不超过 2 000 m。超过 1 000 m 时应对电动机容量进行校核。

4.1.4 起重机正常使用的环境温度应在 -25~+40℃ 的范围以内，24 h 内的平均温度不得超过 +35℃。

4.1.5 工作环境中不得有易燃、易爆及腐蚀性气体。

4.1.6 吊运物品对起重机吊钩部位的辐射热不得超过 300℃。

4.1.7 起重机工作风压不大于：

a. 内陆地区 150 Pa（相当于 6 级风）；

b. 沿海地区 250 Pa（相当于 7 级风）。

4.1.8 起重机非工作状态的最大风压不大于 800 Pa（相当于 11 级风）。

4.2 使用性能

4.2.1 起重机的起重能力，应能达到额定起重量。对吊钩起重机指吊钩以下起吊物品重量的总和；对抓斗起重机或电磁起重机指所吊物品重量和其各自身重量之和。

4.2.2 与起重机使用有关的参数，应符合本标准 3.2 条及用户在订货合同中提出的要求。

4.2.3 对吊钩起重机，起吊物在下降制动时的制动距离（控制器在下降速度最低档稳定运行，拉回零位后，从制动器断电至重物停止时的下滑距离）不大于 1 min 内稳定起升距离的 1/65。

4.2.4 对工作级别为 M4, M5, M6 且额定起升速度等于或高于 5 m/min 的吊钩起重机, 起升机构应采用电气制动方法, 保证上(0.2~1 G_n)范围内下降时, 在制动前的电动机转速降至同步转速的 1/3 以下。该速度应能稳定运行。

4.2.5 四绳双顎板抓斗的抓满率应不小于 90%。

4.2.6 电磁吸盘的吸重能力应不小于额定值。

4.2.7 双小车起重机, 两个小车相同机构的操纵应是既可联动, 也可单独开动。

4.2.8 起重机的静态刚性规定为: 由额定起重量和小车自重在主梁跨中引起的垂直静挠应不大于下列值:

a. 对 A2~A3, 为 $S/700$;

b. 对 A4~A6, 为 $S/800$;

c. 对 A7, 为 $S/1000$ 。

在有效悬臂处引起的垂直静挠度应不大于 $L_1/350$ 或 $L_2/350$ 。

4.2.9 起重机的动态刚性规定为: 当小车位于跨中时, 主梁的满载自振频率应不小于 2 Hz。当用户或设计本身对此有要求时, 才进行校核。

4.3 材料及热处理

4.3.1 起重机金属结构件的材质, 碳素结构钢按 GB 700、低合金结构钢按 GB 1591, 牌号的选用不低于表 8 的规定。

表 8

构件类别		重要构件 ¹⁾			其余构件
工作环境温度		不低于 -20℃		低于 -20~-25℃	不低于 -25℃
工作级别		A2~A5	A6, A7	A2~A7	A2~A7
钢材牌号	$\delta \leq 20$ mm	Q235-BF	Q235-B	Q235-D	Q235-AF
	$\delta > 20$ mm	Q235-B	Q235-C	16Mn ²⁾	

注: 1) 重要构件, 指主梁、端梁、平衡梁、(支腿)及小车架。

2) 要求 -20℃ 时冲击功不小于 27J, 在钢材订货时提出或补作试验。

4.3.2 重要构件的钢材在涂装前应进行表面喷(抛)丸的除锈处理, 应达到 GB 8923 中规定的 Sa2½ 级; 其余构件应达到 Sa2 级或 St2 级(手工除锈)。

4.3.3 起重机起升机构用制动轮, 其材质应不低于 GB 699 中规定的 45 钢或 GB 11352 中规定的 ZG 340-640 钢, 表面热处理硬度应为 45~55HRC 深 2 mm 处的硬度应不低于 40HRC。

运行机构制动轮可采用球墨铸铁, 材质应不低于 GB 1348 中规定的 QT 500-7。

4.4 主要零部件

4.4.1 起重机应采用符合或性能不低于下列标准的零部件:

圆柱车轮 GB 4628

缓冲器 GB 6164

块式制动器 GB 6333 或 GB 6334

钢丝绳 GB 8918, 其次选用 GB 1102

起重吊钩 GB 10051

司机室 GB/T 14407

减速器 ZB J19 010 或 ZB J19 011

采用其他减速器时, 齿轮副的精度不低于 GB 10095 规定的 887 级

铸造滑轮 ZB J80 006

铸造卷筒 ZB J80 007

电动机 ZB K26 008 和 ZB K26 007

电控设备 JB 4315

4.4.2 如用开式齿轮传动,则齿轮副精度不低于 GB 10095 中规定的 8 级。

4.4.3 抓取粉状物,砂子及粮食物料的抓斗,斗口接触处的间隙不应大于 2 mm。

4.4.4 制动轮安装后,应保证其径向圆跳动不超过表 9 规定的值。

表 9

制动轮直径,mm	≤250	>250~500	>500~800
径向圆跳动,μm	100	120	150

4.4.5 车轮安装后,应保证基准端面(在装配后的外侧表面上加工出深约 1.5 mm 的圆沟作标记)上的圆跳动不超过表 10 规定的值。

表 10

车轮直径,mm	≤250	>250~500	>500~800	>800~900
端面圆跳动,μm	100	120	150	200

4.5 焊接

4.5.1 焊缝坡口应符合 GB 985 和 GB 986 的规定,特殊接头应在图样上注明。

4.5.2 焊缝外部检查不得有目测可见的明显缺陷,这些缺陷按 GB 6417 的分类为:裂纹,孔穴,固体夹杂,未熔合,未焊透,形状缺陷及上述以外的其他缺陷。

4.5.3 主梁受拉区的翼缘板,腹板的对接焊缝应进行无损探伤,射线探伤时应不低于 GB 3323 中规定的 I 级,超声波探伤时应不低于 JB 1152 中规定的 I 级。

4.6 门架

4.6.1 主梁应有上拱,跨中上拱度应为 $(0.9/1\,000 \sim 1.4/1\,000)S$ 。且最大拱度应控制在跨中 $S/10$ 的范围内;悬臂应有上翘,有效悬臂处的上翘度应为 $(0.9/350 \sim 1.4/350)L_1$ (或 L_2)。上拱度,上翘度应在无日照温度的影响的情况下用经纬仪测量。其检测条件见附录 A(补充件)。

4.6.2 双梁门架对角线差 $|D_1 - D_2| \leq 5 \text{ mm}$ (见图 3)。此值允许未组装支腿前测量。

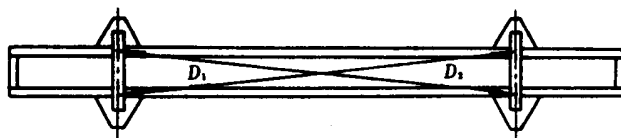


图 3

4.6.3 主梁的水平弯曲

对正轨箱形梁及半偏轨箱形梁,应不大于 $S_3/2\,000$ (S_3 为两端始于第一个大筋板的实测长度,在离上翼缘板约 100 mm 的大筋板处测量)。最大不得超过 20 mm,当 $G_n \leq 50 \text{ t}$ 时,只能向走台侧凸曲。

对偏轨箱形梁,单腹板梁及桁架梁最大不得超过 15 mm,并还应满足 4.6.10 及 4.6.11 条的要求。

4.6.4 主梁腹板的局部平面度,以 1 m 平尺检测,在受压区离上(或下)翼缘板 $H/3$ 以内的区域不大于 0.7δ ,其余区域不大于 1.2δ (见图 4)。

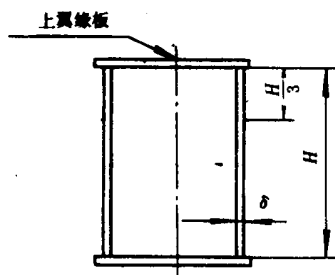


图 4

4.6.5 主梁上翼缘板或上平面的水平偏斜值 $c \leq B/200$ (见图 5), 此值允许未装轨道前在长筋板或节点处测量。

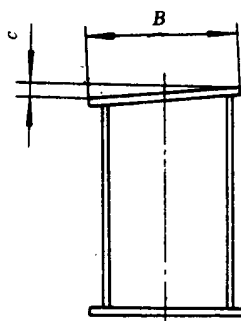


图 5

4.6.6 箱形梁腹板的垂直偏斜值 $h \leq H/200$; 单腹板梁及桁架梁的垂直偏斜值 $h \leq H/300$ (见图 6), 此值应在长筋板或节点处测量。

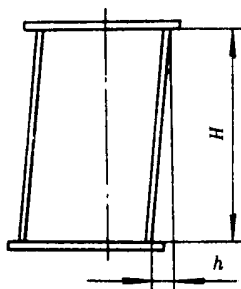


图 6

4.6.7 桁架梁杆件的直线度偏差 $\Delta l = 0.0015a$, (见图 7)。

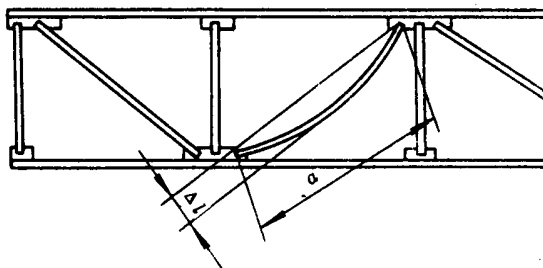


图 7

4.6.8 刚性支腿与主梁在跨度方向的垂直度 $h_1 \leq H_1/2000$ (见图 8, 如用其他方法能保证起重机跨度时, 此项可不作为考查项目)。



图 8

4.6.9 小车轨道一般宜用将接头焊为一体的整体轨道, 否则, 必须满足以下要求:

- a. 接头处的高低差 $d \leq 1$ mm (见图 9);
- b. 接头处的头部间隙 $e \leq 2$ mm (见图 9);
- c. 接头处的侧向错位 $f \leq 1$ mm (见图 10);
- d. 对正轨箱形梁及半偏轨箱形梁, 轨道接缝应放在筋板上, 允差不大于 15 mm;
- e. 两端最短一段轨道长度不应小于 1.5 m, 并在端部加挡铁。

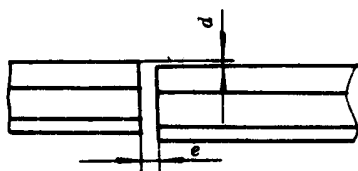


图 9

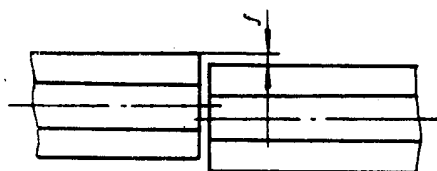


图 10

4.6.10 偏轨箱形梁, 单腹板梁及桁架梁的小车轨道中心线对承轨梁腹板中心线的位置偏差 (见图 11)。

当 $\delta \geq 12$ mm 时, $g \leq \delta/2$; 当 $\delta < 12$ mm 时, $g \leq 6$ mm

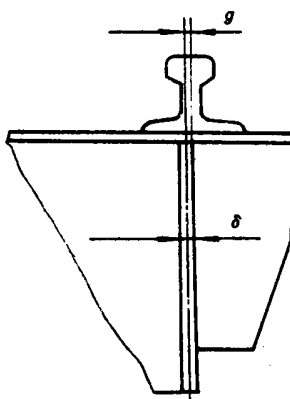


图 11

4.6.11 小车轨距 K 的极限偏差 ΔK , 不得超过下列值:

- a. 对单主梁同一横截面上, 主车轮和反滚轮轨道面间距离偏差为 $^{+6}_{-2}$ mm;
小车轨距差 $\Delta K \leq 5$ mm (见图 12)。
- b. 对正轨箱形梁及半偏轨箱形梁 (见图 13)

在跨端处: $\Delta K = \pm 2 \text{ mm}$;

在跨中: $\Delta K = \begin{matrix} +7 \\ +1 \end{matrix} \text{ mm}$;

c. 对偏轨箱形梁,单腹板梁及桁架梁(见图 14) $\Delta K = \pm 3 \text{ mm}$ 。

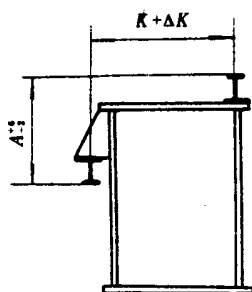


图 12

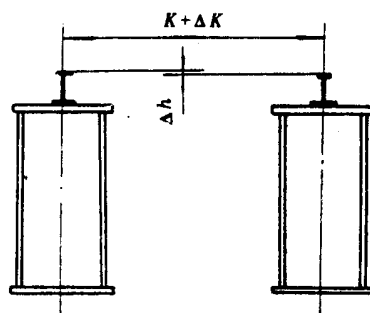


图 13

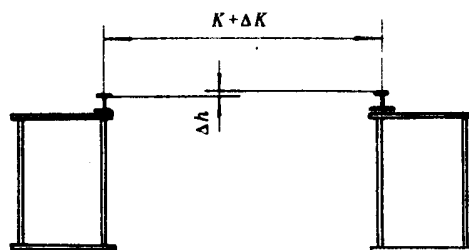


图 14

4.6.12 在与小车运行方向垂直的同一截面上两根小车轨道之间的高低差 Δh (见图 13, 图 14)应符合下列要求。

a. $K \leq 2 \text{ m}$ 时, $\Delta h \leq 3 \text{ mm}$;

b. $2 \text{ m} < K < 6.6 \text{ m}$ 时, $\Delta h \leq 0.0015 K$, 经圆整和简化后可按表 11 选取;

表 11

mm

K m	≤ 2	$>2 \sim 2.3$	$>2.3 \sim 2.7$	$>2.7 \sim 3.0$	$>3.0 \sim 3.3$	$>3.3 \sim 3.7$	$>3.7 \sim 4.0$	$>4.0 \sim 4.3$
Δh	3	3.5	4	4.5	5	5.5	6	6.5
K m	$>4.3 \sim 4.7$	$>4.7 \sim 5.0$	$>5.0 \sim 5.3$	$>5.3 \sim 5.7$	$>5.7 \sim 6.0$	$>6.0 \sim 6.6$	>6.6	
Δh	7	7.5	8	8.5	9	9.5	10	

c. $K > 6.6 \text{ m}$ 时, $\Delta h \leq 10 \text{ mm}$ 。

4.6.13 小车两根轨道顶部形成的局部平面度公差 Δh_r (见图 15, 相对于四个轮子形成的标准平面)不得超过下式中的较小值。 $\Delta h_r \leq 0.001 W_c$ 或 $\Delta h_r \leq 0.001 K$, W_c 为小车基距。

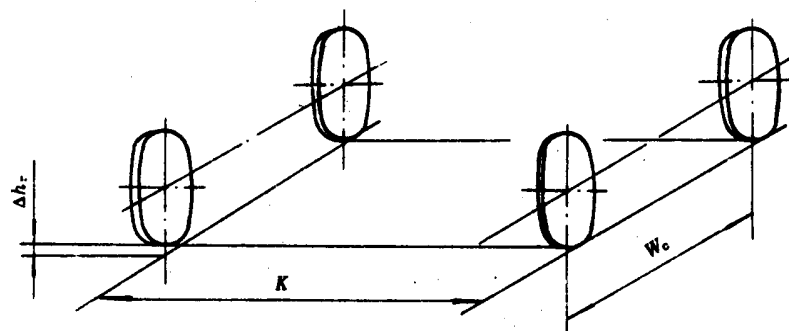


图 15

公差值经圆整后可按表 12 选取。

表 12

W_c 和 K 中的较小值 m	>0.5~1	>1~1.5	>1.5~2	>2~2.5	>2.5~3	>3~3.5	>3.5~4
Δh_r	1	1.5	2	2.5	3	3.5	4
W_c 和 K 中的较小值 m	>4~4.5	>4.5~5	>5~5.5	>5.5~6	>6~6.5	>6.5~7	>7~7.5
Δh_r	4.5	5	5.5	6	6.5	7	7.5

4.6.14 小车轨道的侧向直线度,应符合下列要求(见图 16):

- a. 每 2 m 长度内的公差不得大于 1 mm;
- b. 在轨道全长 (L) 范围内, 公差 $b \leq 6 + 0.2(L - 10)$, $b_{\max} = 10$ mm (L 单位为 m)。

b. 在轨道全长(L)范围内,公差 $b \leq 6 + 0.2(L - 10)$, $b_{\max} = 10 \text{ mm}$ (L 单位为 m)。

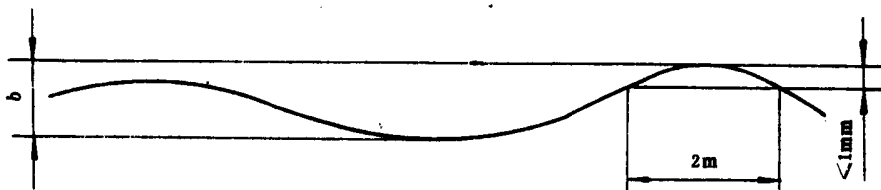


图 16

4.7 装配

4.7.1 传动链中各部件间的联接,同一轴线的偏斜角不应大于所用联轴器允许的安装误差。

4.7.2 装配好的各机构,用手转动其制动轮,使最后一根轴(如车轮轴或卷筒轴)旋转一周时应转动灵活,不得有卡住等非正常现象。

4.7.3 起重机跨度 S (见图 1 和图 2) 的极限偏差 ΔS , 应符合如下规定 (见图 17):

- a. 当跨度 $S \leq 26$ m 时, $\Delta S = \pm 8$ mm, 且两侧跨度 S_1 和 S_2 的相对差不大于 8 mm;
b. 当跨度 $S > 26$ m 时, $\Delta S = 10 \pm 10$ mm, 且两侧跨度 S_1 和 S_2 相对差不大于 10 mm。
起重机跨度检测条件, 见附录 A(补充件)。

b. 当跨度 $S > 26 \text{ m}$ 时, $\Delta S = 10 \pm 10 \text{ mm}$, 且两侧跨度 S_1 和 S_2 相对差不大于 10 mm 。

起重机跨度检测条件,见附录 A(补充件)。

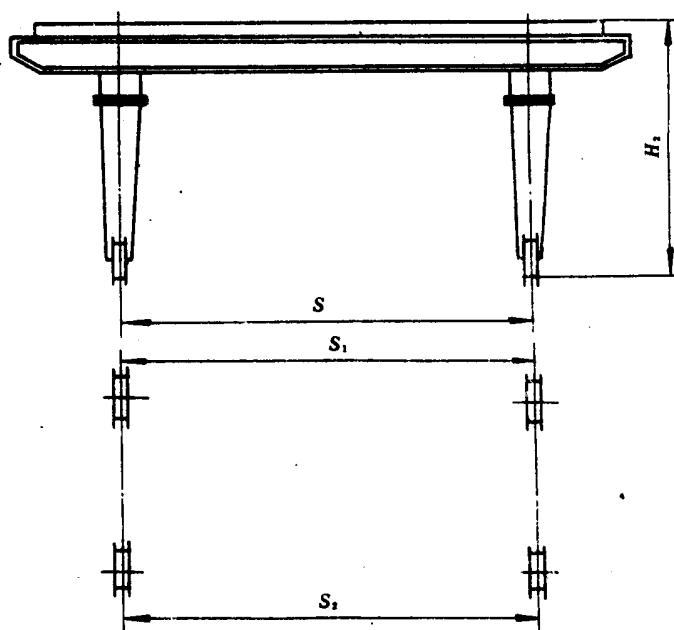


图 17

4.7.4 单主梁两个支腿,从车轮踏面算起到支腿上法兰平面的高度差不大于 8 mm。

双梁四个支腿,从车轮踏面算起到小车轨道平面的高度 H_2 相对差,在同一轨道上不大于表 11 的规定。在跨度方向不大于 10 mm ($S < 26$ m 时)或 15 mm ($S > 26$ m 时,见图 17)。

4.7.5 由小车车轮量出的轨距(见图 22)的极限偏差不得大于 ± 2 mm。单主梁主车轮与反滚轮的轮距偏差在 K_x 方向为 ± 3 mm,在 A_x 方向为 -3 mm(见图 18)。

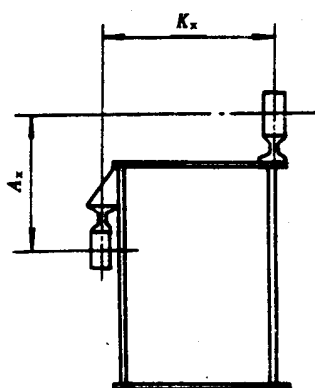


图 18

4.7.6 在车轮架空的情况下测量车轮的垂直偏斜,应符合下列规定:

a. 当采用镗孔直接装车轮轴时(见图 19、20),对起重机车轮和单主梁起重机小车车轮的轴线垂直偏斜 $\text{tg}\alpha \leq \pm 0.0025$;对双梁起重机小车车轮的轴线垂直偏斜 $-0.0005 \leq \text{tg}\alpha \leq 0.0025$;

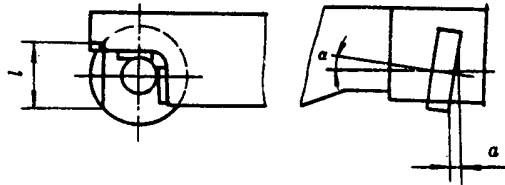


图 19

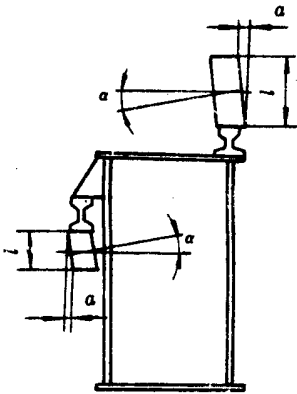


图 20

b. 当采用角型轴承箱,用测量车轮端面来控制这种偏斜时,测量值 a 应不大于 $L/400$,且小车车轮端面上边应偏向外侧(L 为测量长度,见图19)。

4.7.7 起重机车轮和小车车轮(对单主梁主车轮)轴线在水平面的偏斜角 ϕ 应符合如下规定:

a. 当采用镗孔结构时,偏斜角 ϕ (见图21)的值应不大于表13的规定。

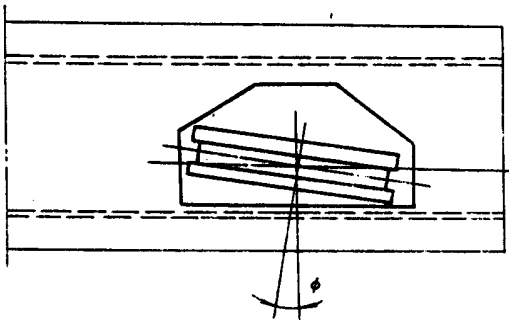


图 21

表 13

机构工作级别		mm		
		M1	M2~M4	M5~M7
$\text{tg}\phi \leq$	四 轮	0.000 8	0.000 6	0.000 4
	四轮以上	0.001 0	0.000 9	0.000 8

b. 当采用角型轴承箱结构,用测量车轮端面来控制这种偏斜时(见图22),测量值 $|P_1 - P_2|$ 。对于四个车轮的起重机和小车应不大于表14的规定,但在同一轴线上的两个小车车轮偏斜方向应相反;对多于四个车轮的起重机和小车、单平衡梁(平衡台车)下的两个车轮按表14;同一轨道上的所有车轮间不得大于 $l/800$,且不控制车轮偏斜方向。

表 14

机构工作级别	M1	M2~M5	M6~M7
$ P_1 - P_2 $ (不大于)	$l/800$	$l/1\ 000$	$l/1\ 200$

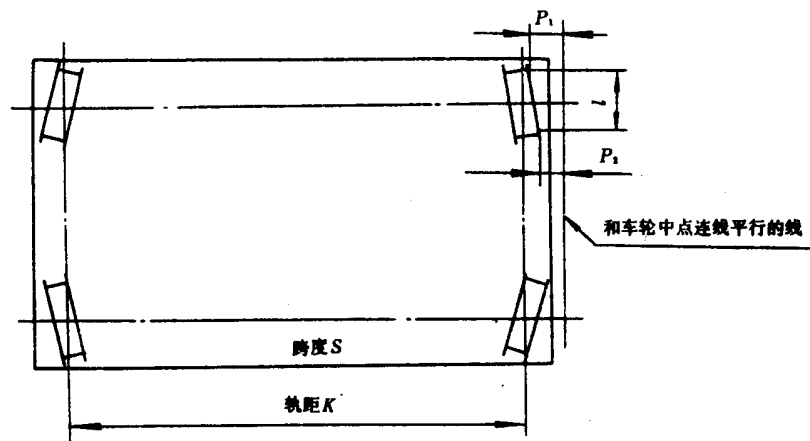


图 22

4.7.8 在同一平衡梁上的车轮同位差不大于1 mm。在同一横梁下,车轮在运行方向上的同位差:两个车轮时不大于2 mm;三个或三个以上车轮时不得大于3 mm(见图23)。

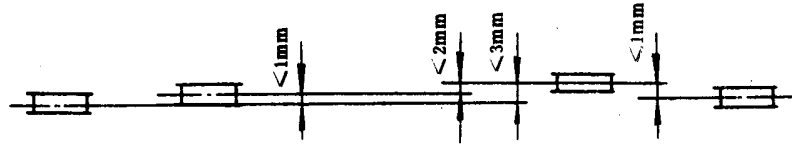


图 23

4.7.9 如采用水平导向轮,同一横梁下的两组导向轮间距中心线对车轮中心线的偏差不大于1 mm(见图24)。

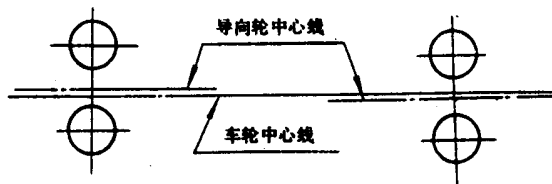


图 24

4.7.10 装配好的空载小车,各车轮与轨道接触点形成的平面度 Δh_i (见图25,相对于两轨道顶部形成的标准平面)不大于 Δh_i 的2/3。经圆整和简化,可按表15取值。

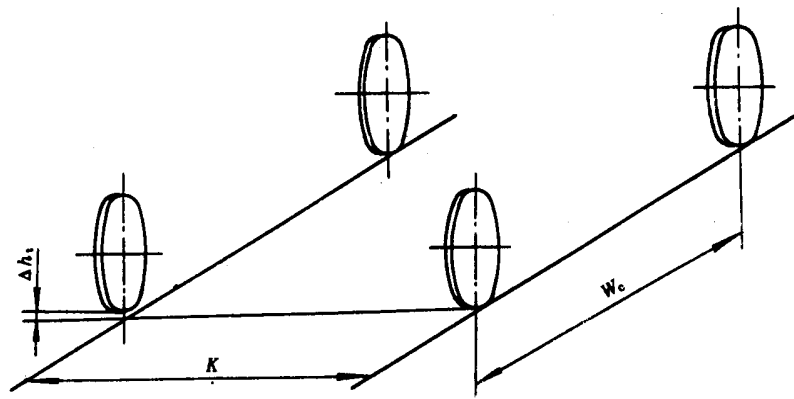


图 25

表 15

mm

W_c 和 K 中的较小值 m	0.5~1	>1~1.5	>1.5~2	>2~2.5	>2.5~3	>3~3.5	>3.5~4
Δh_i	0.7	1	1.3	1.3	2	2.3	2.7
W_c 和 K 中的较小值 m	>4~4.5	>4.5~5	>5~5.5	>5.5~6	>6~6.5	>6.5~7	>7~7.5
Δh_i	3	3.3	3.7	4	4.3	4.7	5

4.8 电气设备

4.8.1 电气设备的选用原则

4.8.1.1 一般应采用交流传动交流控制系统,在使用频繁或工作条件恶劣的情况下,宜采用交流传动直流控制系统。

4.8.1.2 宜采用标准的起重机电气控制设备。如特殊需要,也可由制造厂自行设计,但必须符合 GB 3811 和 JB 4315 的有关规定。

4.8.1.3 除辅助机构外,应采用符合 ZB K26 008 和 ZB K26 007 规定的起重冶金用电动机,必要时也可采用符合起重机要求的其他类型电动机。

4.8.1.4 起重机成套电阻器宜采用标准产品。如有特殊需要,也可由制造厂自行设计,但必须符合 GB 3811 中 5.3 的要求。

4.8.1.5 操纵设备应采用联动控制台或直立式控制器,必要时也可采用按钮控制。

4.8.1.6 其他电气设备和元件应选用起重机专用或能满足起重机要求的产品。

4.8.1.7 电气配套产品要有生产许可证或型号使用证及产品合格证,新产品应有技术条件,型式试验报告(由产品归口单位或其认可的试验中心提供合格有效的)和完整的鉴定文件。

4.8.2 馈电装置

4.8.2.1 小车馈电装置应采用电缆导电,用户有特殊要求时,也可采用铜线、型钢或其他新型馈电装置。

4.8.2.2 大车馈电装置一般采用电缆供电,也可采用型钢、铜线或其他新型馈电装置。

4.8.2.3 馈电装置的设计应满足 GB 3811 中 5.6 的要求。

4.8.2.4 小车采用电缆导电时,应满足以下要求:

a. 在桥架和小车架的适当部位设置固定的接线盒(箱)。

b. 另设牵引绳,保证在小车运行过程中电缆不受力。

c. 电缆截面在 2.5 mm^2 及以下的可选用多芯电缆, 4 mm^2 及以上的可选用三芯或四芯电缆,其中 16 mm^2 及以上的圆电缆宜选用单芯电缆。

4.8.3 电气设备的安装

4.8.3.1 电气设备应安装牢固,在主机工作过程中,不应发生相对于主机的水平移动和垂直跳动,垂直安装的控制屏、柜,其垂直度不大于 12%,安装部位最高振动条件为: $5 \sim 13 \text{ Hz}$ 时,位移为 1.5 mm ; $13 \sim 150 \text{ Hz}$ 时,振动加速度为 10 m/s^2 。

4.8.3.2 安装在电气室内的电气设备,其防护等级可以为 IP00,但应有适当的防护措施,如防护栏杆,防护网等。

4.8.3.3 四箱及四箱以下的电阻器可以直接叠装;五箱及六箱叠装时,应考虑加固措施并要求各箱之间的间距不小于 80 mm ,间距过小时应降低容量使用或采取其他相应措施。

4.8.3.4 安装在起重机各部位的电气设备,应能方便和安全地维修,走台上和电气室内的电气设备前一般应留有 500 mm 以上的通道,特殊情况下允许适当缩小,但应不小于 500 mm 。

4.8.3.5 电气设备宜安装在电气室内,门架上的电气设备如安装在无遮蔽防护的场所时,其外壳防护等级不应低于IP33,在有遮蔽防护的场所,其外壳防护等级可适当降低。

4.8.3.6 起重机上大、小车馈电装置的裸露带电部分与金属结构之间的最小距离应大于30 mm,起重机运行时可能产生相对晃动的,其间距应大于最大晃动量加30 mm。

4.8.4 导线及其敷设

4.8.4.1 起重机上必须采用铜芯、多股、有护套的绝缘导线,司机室内允许采用无护套的铜芯、多股、塑料绝缘导线。

4.8.4.2 起重机上移动用电缆,应采用丁腈聚氯乙烯扁型软电缆,橡胶扁型软电缆重型橡套软电缆或船用软电缆。

4.8.4.3 起重机上必须采用截面不小于 1.5 mm^2 的多股单芯导线或 1 mm^2 的多股多芯导线。对电子装置,油压伺服机构,传感元件等联接线的截面不作规定。

4.8.4.4 起重机上的电线应敷设于线槽或金属管中,在线槽或金属管不便敷设或有相对移动的场合,可穿金属软管敷设。电缆允许直接敷设,但在有机械损伤、化学腐蚀、油污浸蚀的地方应有防护措施。

4.8.4.5 不同机构的,不同电压种类和电压等级的电线,穿管时应尽量分开,照明线宜单独敷设。

4.8.4.6 交流载流25 A以上的单芯电线(或电缆)不允许单独穿金属管。

4.8.4.7 电缆固定敷设的弯曲半径不得小于5倍电缆外径,扁形移动电缆的弯曲半径不得小于10倍电缆厚度。圆形移动电缆的弯曲半径不得小于8倍电缆外径。

4.8.4.8 司机室、电气室和电气设备的进出线孔、线槽和线管的进出线口均应采取防雨措施。线槽内不应积水。

4.8.4.9 传送低电压、低功率的电缆线不得与动力电缆线或不同电压等级的电缆线,使用同一根多芯电缆,必要时还要采用屏蔽电缆。

4.8.4.10 接线盒(箱)的内腔,应有足够的引线空间。

4.8.4.11 应采用有防松措施的接线座。宜采用专业厂生产的定型产品。

4.8.4.12 导线穿过钢管或金属孔、洞处,必须有保护措施,以防导线磨损。

4.8.4.13 线管和线槽应尽量引接到电气设备附近,人可能触及到的电线必需敷设于线槽或金属管中。

4.8.4.14 导线的两端应采用不会脱落的冷压铜端头,导线与端头的联接必须采用专用的冷压钳将其压紧。

4.8.4.15 导线两端应有与电路图或接线图一致的永久性识别标记。

4.8.4.16 所有导线中均不允许有中间接头,照明线允许在设备附近用过渡端子联接。

4.8.4.17 线槽内或地板下导线成堆的地方,应将导线整理成束,并标上与接线图一致的线束号。

4.8.5 照明及其他

4.8.5.1 司机室,电气室和通道都应有合适的照明,还应有补充作业面照明用的桥下照明,桥下照明应考虑三个方向的防震措施。桥下照明灯具的安装应能方便地检修和更换灯泡。

4.8.5.2 固定式照明装置的电压不宜超过220 V,严禁用金属结构做照明线路的回路。可携式照明装置的电压不应超过36 V,交流供电时,应使用隔离变压器。起重机上至少应具有4只供插接可携式照明装置用的插座。

4.8.5.3 照明、讯号应设专用电路,电源应从主断路器(或主刀开关)进线端分接。当主断路器(或主刀开关)断开时,照明、讯号电路不应断电,照明、讯号电路及其各分支电路均应设置短路保护。

4.8.5.4 起重机上所有电气设备,正常不带电的金属外壳,金属线管,安全照明变压器低压侧的一端等均需可靠的接地。

4.8.5.5 一般情况下,起重机车轮与轨道间应有可靠的电气联接,大车轨道的接地由用户负责。用户要求提高接地可靠性时,或环境条件特别恶劣的场合,应增加接地滑线(或接地线芯)或采取其他措施以提高接地可靠性。

4.8.5.6 应将电气配套厂提供的备件随机发给用户。

4.9 安全、卫生

4.9.1 起升机构的制动器应是常闭式的,其安全系数应不小于 GB 3811 中 4.2.1.3 条规定的值,制动器本身应质量良好、灵敏可靠。

4.9.2 对吊钩起重机,为了防止超载使用一般应装起重量限制器。起重量限制器应能保证吊起额定起重量,其动作点的最大值:当 $G_n \leq 50\text{ t}$ 时应不大于 $1.05 G_n$; 当 $G_n > 50\text{ t}$ 时应不大于 $1.08 G_n$ 。当载荷达到 $0.9 G_n$ 时应能发出报警信号;当载荷超过动作点最大值时应能自动切断起升电源,并发出禁止性报警信号。

4.9.3 起升机构应设起升高度限位器,当取物装置上升到设计图样规定的极限位置时,应能自动切断电动机电源;当有下极限限位要求时,还应设下降深度限位器,除能自动切断电动机电源外,钢丝绳在卷筒上的缠绕,除不计固定钢丝绳的圈数外,还应至少保留两圈。

4.9.4 起重机用钢丝绳的选择,应符合 GB 3811 的 4.4.2 条的要求,并按 GB 5972 规定的要求进行检验与报废。

4.9.5 起重机司机室及电控设备和安全要求应符合 GB/T 14407 的规定。在任何情况下,处于上部位置的取物装置与司机室之间的距离不得小于 0.4 m 。

4.9.6 起重机供电部分接地的可靠性,应符合本标准 4.8.5.5 条的要求。

4.9.7 起重机进线处宜设隔离开关或采取其他隔离措施,必须装有总断路器作短路保护。

4.9.8 起重机必须设失压保护和零位保护,在司机能方便操作的地方必须设紧急断电开关。

4.9.9 馈电装置的裸露带电部分与金属体之间的安全距离应符合本标准 4.8.3.6 条的要求。

4.9.10 能耗制动的调速系统、涡流制动器的起升机构调速系统,应设失磁保护。

4.9.11 每个机构必须单独设置过流保护装置,但对笼型电动机驱动的机构可以例外。

4.9.12 用晶闸管定子调压,涡流制动器,能耗制动,晶闸管供电、直流机组供电调速的起升机构应有超速保护。

4.9.13 进入起重机的门和由司机室进入门架的门,必须设有电气联锁保护装置,当任何一个门打开时,起重机所有机构均不能工作。

4.9.14 起重机电控设备中各电路的对地绝缘电阻,在一般环境中应不小于 $0.8\text{ M}\Omega$,在潮湿环境中应不小于 $0.4\text{ M}\Omega$ 。

4.9.15 对电磁起重机,电磁吸盘的电源在交流侧的接线,应保证在起重机内部各种事故断电(起重机集电器不断电)时,电磁吸盘供电不切断,即吸持物不脱落。

4.9.16 对吊钩以下的取物装置(如电磁吸盘,可卸抓斗)供电的电缆,收放速度与吊钩升降速度应基本保持一致,在升降过程中电缆不应碰起重用钢丝绳。

4.9.17 起重机运行机构应设扫轨板、限位器和缓冲器。

4.9.18 小车运行机构应设限位器、碰撞安全尺、缓冲器及其止挡装置。

4.9.19 在工作和运行中容易与其他物体碰撞的吊钩滑轮组上,在滑轮侧板两外表面,应按 JB 2299 的规定涂上安全标志。

4.9.20 起重机走台上通路的宽度应不小于 500 mm ;走台上方的净空高度应不小于 $1\,800\text{ mm}$,走台应能承受 3 kN 移动的集中载荷而不产生永久变形。走台板面应具有防滑性能。

4.9.21 走台栏杆高度应为 $1\,050\text{ mm}$,并设离上部间距为 350 mm 的两道横杆,底部应设高度不小于 70 mm 的围护板。栏杆上任何一处都应能承受 1 kN 来自任何方向的载荷而不产生永久变形。

4.9.22 起重机上外露的、有伤人可能的旋转零部件,如开式齿轮、联轴器、传动轴,均应装设防护罩。

4.9.23 司机维修及调整时必须经过的通道,应设安全、方便的梯、凳。梯子应尽量采用斜梯,梯凳面应具有防滑性能,采用直梯时,当高度大于 10 m 时应在每隔 $6\sim 8\text{ m}$ 处设休息平台,当高度大于 5 m 时,应从 2 m 起装设安全圈。安全圈的任何位置都能承受 1 kN 的力而不破坏。

4.9.24 在无其他声干扰的情况下,起重机产生的噪声,在司机室座位测量,当 $G_n \leq 100 \text{ t}$ 时,工作级别为 A2~A5 的应不大于 84 dB(A);A6 和 A7 的应不大于 80 dB(A),闭式司机室测量时应打开窗口。当 $G_n > 100 \text{ t}$ 时,在闭式司机室内(不开窗)测得的噪声应不大于 85 dB(A)。

4.9.25 起重机应装有能防止本标准 4.1.8 中规定风力的可靠的防风装置。

4.9.26 当起重机主起升高度 $H \geq 12 \text{ m}$ 时,宜装有风速报警装置,当起重机跨度 $S \geq 40 \text{ m}$ 时,宜装偏斜调整和显示装置。

4.9.27 露天工作的起重机,其小车和电气设备应设防雨罩或其他防雨措施。

4.9.28 对单主梁起重机,应设防倾翻安全钩。

4.10 外观

4.10.1 起重机面漆应均匀、细致、光亮、完整和色泽一致不得有粗糙不平、漏漆、错漆、皱纹、针孔及严重流挂等缺陷。

4.10.2 油漆漆膜厚度,每层 25~35 μm ,总厚度为 75~105 μm 。

4.10.3 漆膜附着力应符合 GB 9286 中规定的一级质量要求。

4.10.4 涂漆颜色一般应符合 JB 2299 的规定。

5 试验方法

起重机试验应遵循 GB 5905 规定的规范和程序。

5.1 目测检查

目测检查应包括检查所有重要部分的规格和(或)状态是否符合要求,如:各机构、电气设备、安全装置、制动器、控制器、照明和信号系统;起重机金属结构及其连接件、梯子、通道、司机室和走台;所有的防护装置,吊钩或其他取物装置及其连接件;钢丝绳及其固定件;滑轮组及其轴向固定件。检查时,不必拆开任何部件,但应打开在正常维护和检查时应打开的盖子,如:限位开关盖。目测检查还应包括检查必备的证书是否提供并经过审核。

5.2 合格试验

5.2.1 经过 2~3 次的逐渐加载直至额定起重量,在标准电压及电动机额定转速时作各种方向的动作试验和测试、验证表 16 所列项目是否符合设计图样及本标准的要求。

表 16

序号	项目名称	计量单位	要求值	极限偏差
1	试验载荷	t	额定起重量	±1%
2	载荷起升范围(或载荷起升高度)	m	见设计图样	±1.5%
3	取物装置左右极限位置	m		±2%
4	载荷起升速度	m/min		+10% -5%
5	载荷下降速度			+25% -5%
6	起重机及小车运行速度			+10% -5%
7	载荷下降的制动距离	m	见本标准4.2.3条	—
8	载荷下降制动前电机转速降	m/min	见本标准4.2.4条	—
9	起重机的静态刚性 测主梁跨中静挠度 测有效悬臂静挠度	mm	见本标准4.2.8条	—

续表 16

序号	项目名称	计量单位	要求值	极限偏差
10	起重机的动态刚性测额定下降时主梁的自振频率	Hz	见本标准4.2.9条	—
11	电控设备中各电路的对地绝缘电阻	MΩ	见本标准4.9.14条	—
12	起重机的噪声	dB(A)	见本标准4.9.24条	—
13	限位器的可靠性	—	能准确停车	—

5.2.2 抓斗抓满率试验

被抓物料的粒度在 30 mm^3 以内者占90%以上,最大者不超过 100 mm^3 。在新堆放的松散物料上(料面成水平状)抓取五次,以平均值评定抓满率时应大于90%,每个定型抓斗只评定一次。

当试验物料的堆积容重小于设计数据时,以体积计抓满率;当大于设计数据时,以抓取的重量计抓满率。

5.2.3 电磁吸盘的吸重能力及接电安全试验

应采用和制造厂相同或近似的吸重能力试验方法。试块必须连接在一起,试块的吸磁面积应为电磁吸盘面积的1~1.6倍,试块吸持面的不平度不大于3 mm,吸持结果不小于额定值。每种型号的定型电磁吸盘,对同一制造厂允许只试一次。当电磁吸盘吸持重物时,切断起重机内部电源,验证起重机电磁吸盘是否断电,即吸持物不应脱落。

5.3 载荷起升能力试验

5.3.1 静载试验

静载试验的目的是检验起重机及其部件的结构承载能力。每个起升机构的静载试验应分别进行,但对双小车的起重机两个小车的主钩则应同时进行,以便同时检验门架的承载能力。当主钩作静载试验前应将小车停在门架跨中或有效悬臂处,定出基准点。

试验按 $1.25G_n$ 加载,起升离地面 $100\sim 200\text{ mm}$ 高度处,悬空时间不得小于10 min。卸去载荷(对抓斗及电磁吸盘应使其落地)后检查起重机主梁和悬臂基准点有无永久变形。如此重复三次,不得再有永久变形。将小车停放在支腿处(零点)。此时检查主梁上拱度应不小于 $0.7S/1\ 000$,悬臂上翘度值应不小于 $0.7L_1$ (或 L_2)/350。

试验后,如果未见到裂纹、永久变形、油漆剥落或对起重机的性能与安全有影响的损坏,连接处未出现松动或损坏,则认为这项试验结果合格。

5.3.2 动载试验

动载试验的目的主要是验证起重机各机构和制动器的功能。

起重机各机构的动载试验应先分别进行,而后作联合动作的试验,同时开动两个机构(但主、副钩不得同时开动);大车运行时,载荷只允许在跨间。

起重机按 $1.1G_n$ 加载,在试验中对每种动作应在其整个运动范围内作反复起动或制动,对悬挂着的试验载荷作空中起动时,试验载荷不应出现反向动作,试验时应按该机的电动机接电持续率留有操作的间歇时间,并按操作规程进行控制,且必须注意把加速度、减速度和速度限制在起重机正常工作的范围以内,按其工作循环试验时间至少应延续1 h。

如果各部件能完成其功能试验,并在随后进行的目测检查中没有发现机构和构件有损坏,连接处也无松动或损坏,则认为这项试验结果合格。

5.3.3 超载的加载方法

抓斗起重机的超载,在额定试验的基础上,可采用再增加容重较大的重物(例如生铁块)的方法,电磁起重机的超载,应摘下电磁吸盘,在吊钩上直接加载。

6 检验规则

6.1 出厂检验

6.1.1 每台起重机都应进行出厂检验,检验的内容包括除本标准第5章和第8章以外的所有项目。

6.1.2 每台起重机都应进行总体预装或小车(钢丝绳及吊具除外),支腿与下横梁、支腿与主梁、大车运行机构等,应分别进行预装,达到总体预装的要求。检查零部件的完整性及几何尺寸的正确性,并应有预装标记。支腿与主梁若不预装,则应采取可靠的工艺方法保证其几何尺寸的正确性。此项预装,如果生产厂无条件时,也可在用户使用现场进行预装。

6.1.3 进行空运转试验,分别开动各机构,做正、反方向运转,试验的累计时间应不小于5 min。

6.1.4 制造厂的质量检验部门,按产品图样和本标准对产品逐项检查,检查合格才准予验收,并向用户签发《合格证明书》。

6.2 型式检验

6.2.1 有下列情况之一时,一般应进行型式检验:

- a. 新产品或老产品转厂生产的试制定型鉴定;
- b. 正常生产后如结构、材料、工艺有较大改变,可能影响起重机性能时;
- c. 正常生产时,抽试的台数按生产总量(按本标准包括的起重机统计)不得少于表17规定的数量。

表 17

额定起重量,t	≤ 50		≥ 63
月生产总量,台	≤ 30	> 30	—
抽试数量	半年一台	半年二台	每年一台

- d. 产品停产二年以上,恢复生产时;
- e. 出厂检验结果与上次型式检验有较大差异时;
- f. 国家质量监督机构提出进行型式检验的要求时。

6.2.2 型式检验是在出厂检验的基础上再加上第五章规定的全部检查和试验内容。

6.2.3 如果制造厂没有条件进行试验,则应到用户使用现场亲自作型式检验。抽检的数量按表17的规定。

6.2.4 进行型式检验的起重机,应由制造厂的质量检验部门或国家质量监督机构,根据实际与可能进行指定;但逐月的抽试,应在型式种类、起重量和跨度大小以及工作级别方面进行调配,逐步达到全面考核。

7 标志、包装、运输、储存

7.1 起重机标志

7.1.1 在起重机主梁跨中居外位置应设一明显的起重量吨位牌,并可挂另设置的产品质量等级标志。吨位牌上应标出:

- a. 额定起重量;
- b. 制造厂名和厂标、商标(如有时)。

7.1.2 在起重机司机室内明显位置应安装起重机标牌,标牌上的内容应有:

- a. 起重机名称;
- b. 起重机主要性能参数;
- c. 起重机型号或标记;
- d. 制造日期或生产编号;

e. 制造厂名。

7.2 包装、运输、储存

7.2.1 起重机的包装、运输、储存应符合 GB 191及 JB 2759的有关规定。

7.2.2 在起重机第一号包装箱内应放置下列随机文件：

- a. 起重机合格证明书；
- b. 起重机使用维护说明书(包括外购电气设备自带的说明书)；
- c. 装箱单；
- d. 安装图；
- e. 易损件图；
- f. 其他有关的技术文件。

8 保证期

制造厂应保证所供应的起重机,在用户妥善保管和合理安装、正确使用的条件下,自使用日算起12个月内,但不得超过自发货日算起的18个月内能正常工作。

附录 A
门架和起重机跨度的检测条件
(补充件)

A1 门架的检测条件

A1.1 本标准所要求的主梁跨中上拱度和悬臂上翘度,即门架安装后的值,即门架的支承点为支腿连接座板。制造过程中若不以座板为支承点(支承点在座板外或内),因支承点不同或主梁自重引起的检测修正值,则由制造厂的工艺自定。

A1.2 用经纬仪测量,测点必须距镜头2 m 以上。

A1.3 测量时须在无日照影响情况下进行。

A2 起重机跨度的检测条件

A2.1 测量用钢卷尺的拉力值及其修正值按表 A1选取。

表 A1

起重机跨度 m	拉力值 N	钢卷尺截面尺寸,mm			
		10×0.25	13×0.2	15×0.2	15×0.25
		修正值,mm			
10	150	2.0	2.0	1.5	1.0
14		2.5	2.5	2.0	1.5
18		3.0	3.0	2.5	1.5
22		3.5	3.5	2.5	1.0
26		4.0	3.5	2.5	0.5
30		4.0	3.5	2.0	-0.5
35		4.0	3.5	1.5	-2.0
40		3.5	2.5	0	-4.5
45		2.5	1.5	-1.5	-8.0
50		1.0	0	-4.5	-13.0
55		-1.0	-2.0	-7.5	-18.0
60		-3.0	-5.0	-11.5	-25.5

注:表 A1所列修正值已扣除根据 JJ G4—89《钢卷尺检定规程》规定检定时须加的50 N 所产生的弹性伸长。

A2.2 测量时钢卷尺和起重机温度应一致,钢卷尺不得摆动并自然下垂。

A2.3 测量所得钢卷尺上的读数加上表 A1所列的修正值,再加上钢卷尺的计量修正值(必须经省一级的计量部门检定合格,并在有效期内),即为起重机的实际跨度。

附 录 B
起重机工作级别的选用
(参考件)

B1 起重机的工作级别,当用户难以按 GB 3811的规定进行较准确的计算时,可按表 B1(依据 GB 3811附录 A 细化的)选用。

表 B1

取物装置	使用场地	使用程度	起重机工作级别
吊钩	电站、仓库	很少使用	A2
		轻度使用	A3
	车站、码头、货场 企业生产工场	中等使用	A4
		较重使用 繁重使用	A5 A6
抓斗	散料货场装卸车皮 废钢铁场	较重使用 繁重使用	A5 A6
电磁吸盘	电站料场、碱厂	极重使用	A7

B2 起重机各机构的工作级别,若难以按 GB 3811的规定进行较准确的估算时,可依据 GB 3811的附录 N推荐按以下原则确定:

B2.1 金属结构、主起升机构、小车运行机构一般与起重机同级。

B2.2 副起升机构可与主起升机构同级,也可比主起升机构高一级。

B2.3 起重机运行机构一般比起重机低一级。

附加说明:

本标准由中华人民共和国机械电子工业部提出。

本标准由北京起重运输机械研究所归口。

本标准由大连起重机器厂负责起草,北京起重运输机械研究所、太原重型机器厂、上海起重运输机械厂参加起草。

自本标准实施之日起,原部标准 JB 3186—82《单主梁吊钩门式起重机》和 JB 4102—86《双梁通用门式起重机 技术条件》作废。