



中华人民共和国国家标准

GB/T 24817.2—2010/ISO 7752-2:1985

起重机械 控制装置布置形式和特性 第 2 部分：流动式起重机

Lifting appliances—Controls—Layout and characteristics—
Part 2: Mobile cranes

(ISO 7752-2:1985 Lifting appliances—Controls—Layout and characteristics—
Part 2: Basics arrangement and requirements for mobile cranes, IDT)

2011-01-10 发布

2011-06-01 实施

中华人民共和国国家质量监督检验检疫总局 发布
中国国家标准化管理委员会

中 华 人 民 共 和 国
国 家 标 准
起重机械 控制装置布置形式和特性
第 2 部分:流动式起重机

GB/T 24817.2—2010/ISO 7752-2:1985

*

中国标准出版社出版发行
北京复兴门外三里河北街16号

邮政编码:100045

网址:www.gb168.cn

服务热线:010-68522006

2011年5月第一版

*

书号:155066·1-42255

版权专有 侵权必究

前 言

GB/T 24817《起重机械 控制装置布置形式和特性》分为 5 个部分：

- 第 1 部分：总则；
- 第 2 部分：流动式起重机；
- 第 3 部分：塔式起重机；
- 第 4 部分：臂架起重机；
- 第 5 部分：桥式和门式起重机。

本部分为 GB/T 24817 的第 2 部分。

本部分等同采用 ISO 7752-2:1985《起重机械 控制装置 布置形式和特性 第 2 部分：流动式起重机的基本布置和要求》(英文版)，包括其补充件 ISO 7752-2:1985/Add. 1:1986，补充件内容列入了正文，并在其页边空白处用垂直双线标识。

本部分等同翻译 ISO 7752-2:1985。

为了便于使用，本部分做了下列编辑性修改：

- a) “ISO 7752 的本部分”一词改为“GB/T 24817 的本部分”；
- b) 删除了 ISO 7752-2:1985 的前言；
- c) 将本部分的名称改为“起重机械 控制装置布置形式和特性 第 2 部分：流动式起重机”。

本部分的附录 A 为资料性附录。

本部分由中国机械工业联合会提出。

本部分由全国起重机械标准化技术委员会(SAC/TC 227)归口。

本部分起草单位：徐工集团徐州重型机械有限公司。

本部分主要起草人：掌丽华、刘邦才。

引 言

流动式起重机的操作员经常要操纵不同型号或不同制造厂的起重机,GB/T 24817 的本部分规定了起重机基本控制装置的布置及动作方向,以减少操作员在紧急情况下的混乱及误操作。

起重机械 控制装置布置形式和特性

第 2 部分:流动式起重机

1 范围

GB/T 24817 的本部分规定了用于流动式起重机回转、载荷升降、臂架变幅和伸缩的控制装置的布置形式和动作方向。

本部分适用于按 GB/T 6974.2 定义的所有流动式起重机。

2 规范性引用文件

下列文件中的条款通过 GB/T 24817 的本部分的引用而成为本部分的条款。凡是注日期的引用文件,其随后所有的修改单(不包括勘误的内容)或修订版均不适用于本部分,然而,鼓励根据本部分达成协议的各方研究是否可使用这些文件的最新版本。凡是不注日期的引用文件,其最新版本适用于本部分。

GB/T 6974.2 起重机械 术语 第 2 部分:流动式起重机(GB/T 6974.2—2010,ISO 4306-2:1994, IDT)

GB/T 24817.1 起重机械 控制装置 布置形式和特性 第 1 部分:总则(GB/T 24817.1-2009, ISO 7752-1:1993, IDT)

3 术语和定义

下列术语和定义适用于本部分。

3.1

操作员 operator

操纵流动式起重机定位载荷的人员。

3.2

司机 driver

操纵流动式起重机行驶的人员。

4 一般要求

4.1 操作员在操作过程中用到的基本控制装置(见图 1 ~ 图 5)应布置在操作员坐在座位上可以触及的位置。

4.2 手柄及脚踏板要有在不采用刚性保持装置时,能保持在空挡位置的措施。除非由于功能的特定需要,当操作员松开手柄或脚踏板时,能自动回到空挡位置。

4.3 双向控制器手柄的操作力应不大于 160 N,脚踏板的操作力应不超过 225 N。

4.4 双向控制器的手柄从空挡(中间位置)到前、后位置的移动距离不应超过 260 mm,脚踏板的移动距离不应超过 260 mm。

5 双向控制装置

5.1 固定臂长起重机

基本控制器应按图 1 布置。