



# 中华人民共和国国家标准

GB/T 8910.5—2008/ISO 8662-5:1992

---

## 手持便携式动力工具 手柄振动测量方法 第5部分：建筑工程用路面破碎机和镐

Hand-held portable power tools—Measurement of vibrations at the handle—  
Part 5: Pavement breakers and hammers for construction work

(ISO 8662-5:1992, IDT)

2008-07-09 发布

2009-02-01 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

## 前 言

GB/T 8910《手持便携式动力工具 手柄振动测量方法》分为如下几部分：

- 第 1 部分：总则；
- 第 2 部分：铲和铆钉机；
- 第 3 部分：凿岩机和回转锤；
- 第 4 部分：砂轮机；
- 第 5 部分：建筑工程用路面破碎机和镐；
- 第 6 部分：冲击钻；
- 第 7 部分：冲击、脉冲、棘轮扳手、气螺刀和螺母旋具；
- 第 8 部分：抛光机、回转式有轨迹和无轨迹磨光机；
- 第 9 部分：捣固机；
- 第 10 部分：冲剪和剪；
- 第 11 部分：打钉机；
- 第 12 部分：往复式锯和锉、摆式和回转式锯；
- 第 13 部分：模具砂轮机；
- 第 14 部分：采石用工具和针束除锈器。

本部分为 GB/T 8910 的第 5 部分。

本部分等同采用 ISO 8662-5:1992《手持便携式动力工具 手柄振动测量方法 第 5 部分：建筑工程用路面破碎机和镐》(英文版)，包括其修正案 ISO 8662-5/Amd. 1:1999(E)。

本部分等同翻译 ISO 8662-5:1992(E)。

本部分与 ISO 8662-5:1992 的技术内容相同，但作了如下编辑性修改：

- 删除国际标准的“前言”和“引言”。
- 将“ISO 8662 的本部分”一词改为“本部分”；
- 用小数点“.”代替作为小数点的逗号“，”；

本部分的附录 A 为规范性附录，附录 B 为资料性附录。

本部分由中国机械工业联合会提出。

本部分由全国凿岩机械与气动工具标准化技术委员会(SAC/TC 173)归口。

本部分起草单位：天水凿岩机械气动工具研究所。

本部分主要起草人：孙必武、高学径、朱洵慧。

本部分为首次发布。

# 手持便携式动力工具 手柄振动测量方法

## 第 5 部分:建筑工程用路面破碎机和镐

### 1 范围

GB/T 8910 的本部分规定了手持便携式动力工具在建筑工程用路面破碎机和镐手柄振动测量的实验室方法。这种型式试验方法用于测定在特定负载下运转时的动力工具的手柄振动量。

本部分适用于以电动、气动、液压或以内燃机为动力的建筑工程用路面破碎机和镐。

本部分的目的是可以使用所获得的结果对不同的动力工具或同类动力不同型式的工具进行比较。虽然在模拟工作状态下检测,但可以评估真实工作状态下产品的振动性能。

### 2 规范性引用文件

下列文件中的条款通过 GB/T 8910 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 5621—2008 凿岩机械与气动工具 性能试验方法(ISO 2787:1984, Rotary and percussive pneumatic tools—Performance tests, MOD)

GB/T 8910.1—2004 手持便携式动力工具 手柄振动测量方法 第 1 部分:总则(ISO 8662-1:1988, IDT)

GB/T 14790—1993 人体手传振动的测量与评价方法(eqv ISO 5349:1986)

### 3 测量的量

以下为测量的量:

——GB/T 8910.1—2004 中 3.1 规定的均方根(r. m. s)加速度;

——GB/T 8910.1—2004 中 3.3 提出的计权加速度;

——GB/T 8910.1—2004 中 3.2 规定的频率分析;

注:如果用其他方法能证明不存在重复信号,则可不作频率分析。

——电压、压气压力或液压油压力;

——冲击频率;

——推进力。

### 4 使用的仪器

#### 4.1 总则

使用仪器的技术要求应符合 GB/T 8910.1—2004 中 4.1~4.6 的规定。

#### 4.2 传感器

4.2.1 传感器的技术要求应符合 GB/T 8910.1—2004 中 4.1 的规定。

4.2.2 对于诸如塑料制成的轻质手柄,应注意尽量使用质量最小的传感器。

4.2.3 如果手柄本身即作为机械滤波器,则可将轻型传感器直接粘合在手柄的固定面上,且其质量应小于 5 g。