



中华人民共和国国家标准

GB/T 26949.22—2019/ISO 22915-22:2014

工业车辆 稳定性验证 第 22 部分：操作者位置可或 不可起升的三向堆垛式叉车

Industrial trucks—Verification of stability—Part 22: Lateral- and front-stacking trucks with and without elevating operator position

(ISO 22915-22:2014, IDT)

2019-10-18 发布

2020-05-01 实施

国家市场监督管理总局
中国国家标准化管理委员会 发布

前 言

GB/T 26949《工业车辆 稳定性验证》已经或计划发布以下部分：

- 第 1 部分：总则；
- 第 2 部分：平衡重式叉车；
- 第 3 部分：前移式和插腿式叉车；
- 第 4 部分：托盘堆垛车、双层堆垛车和操作者位置起升高度不大于 1 200 mm 的拣选车；
- 第 5 部分：侧面式叉车(单侧)；
- 第 7 部分：两向和多向运行叉车；
- 第 8 部分：在门架前倾和载荷起升条件下堆垛作业的附加稳定性试验；
- 第 9 部分：搬运 6 m 及其以上长度货运集装箱的平衡重式叉车；
- 第 10 部分：在由动力装置侧移载荷条件下堆垛作业的附加稳定性试验；
- 第 11 部分：伸缩臂式叉车；
- 第 12 部分：搬运 6 m 及其以上长度货运集装箱的伸缩臂式叉车；
- 第 13 部分：带门架的越野型叉车；
- 第 14 部分：越野型伸缩臂式叉车；
- 第 15 部分：带铰接转向的平衡重式叉车；
- 第 16 部分：步行式车辆；
- 第 17 部分：货物及人员载运车；
- 第 20 部分：在载荷偏置条件下作业的附加稳定性试验；
- 第 21 部分：操作者位置起升高度大于 1 200 mm 的拣选车；
- 第 22 部分：操作者位置可或不可起升的三向堆垛式叉车；
- 第 23 部分：工业和 RTT 卡车携带式叉车；
- 第 24 部分：越野型回转伸缩臂式叉车。

本部分为 GB/T 26949 的第 22 部分。

本部分按照 GB/T 1.1—2009 给出的规则起草。

本部分使用翻译法等同采用 ISO 22915-22:2014《工业车辆 稳定性验证 第 22 部分：操作者位置可或不可起升的三向堆垛式叉车》。

与本部分中规范性引用的国际文件有一致性对应关系的我国文件如下：

- GB/T 6104.1—2018 工业车辆 术语和分类 第 1 部分：工业车辆类型(ISO 5053-1:2015, IDT)
- GB/T 26949.1—2012 工业车辆 稳定性验证 第 1 部分：总则(ISO 22915-1:2008, IDT)

本部分由中国机械工业联合会提出。

本部分由全国工业车辆标准化技术委员会(SAC/TC 332)归口。

本部分起草单位：杭叉集团股份有限公司、北京起重运输机械设计研究院有限公司、安徽合力股份有限公司、诺力智能装备股份有限公司、宁波如意股份有限公司、陆军研究院特种勤务研究所、龙合智能装备制造有限公司。

本部分主要起草人：谢国生、王丹、谭雅仙、赵春晖、杨馨蕾、周晓静、冯振礼、朱从民、杨静。

工业车辆 稳定性验证

第 22 部分:操作者位置可或不可起升的三向堆垛式叉车

1 范围

GB/T 26949 的本部分规定了验证操作者位置可或不可起升的三向堆垛式叉车(如 ISO 5053-1 所定义)的稳定性的试验方法。

本部分适用于在正常作业条件下装有货叉、梭式叉和/或整体式属具的车辆。

本部分也适用于装有的载荷搬运装置能侧移或旋转并偏离车辆纵向中心面的车辆。

2 规范性引用文件

下列文件对于本文件的应用是必不可少的。凡是注日期的引用文件,仅注日期的版本适用于本文件。凡是不注日期的引用文件,其最新版本(包括所有的修改单)适用于本文件。

ISO 5053-1 工业车辆 术语和分类 第 1 部分:工业车辆类型(Industrial trucks—Terminology and classification—Part 1:Types of industrial trucks)

ISO 22915-1 工业车辆 稳定性验证 第 1 部分:总则(Industrial trucks—Verification of stability—Part 1:General)

3 术语和定义

ISO 22915-1 界定的以及下列术语和定义适用于本文件。

3.1

正常作业条件 normal operating conditions

车辆在室内平整、水平和足够坚硬(如混凝土)的地面上运行的工作状态。

3.2

导引转向 guided steering

不由操作者直接控制的机械式(如导轨)或非机械式(如电磁导向、激光传感器或红外线导向系统)转向,用于导引沿预定直线路径运行车辆的转向。

3.3

受限转向 restricted steering

由操作者控制车辆的转向,且转向角度与前后运行方向的夹角不大于 $\pm 10^\circ$ 。

3.4

非受限转向 unrestricted steering

由操作者控制车辆的转向,且转向角度不受限。