

## 中华人民共和国国家标准

GB/T 24817.4—2009/ISO 7752-4:1989

# 起重机械 控制装置布置形式和特性 第 4 部分:臂架起重机

Cranes—Controls—Layout and characteristics— Part 4: Jib cranes

(ISO 7752-4:1989, IDT)

2009-12-15 发布 2010-07-01 实施

### 前 言

	GB/′	Γ 24817《起重机械	控制装置布置形式和特性》分为以下 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 4 部分。

本部分等同采用 ISO 7752-4:1989《起重机 控制装置 布置形式和特性 第 4 部分:臂架起重机》 (英文版)。

本部分等同翻译 ISO 7752-4:1989。

为了便于使用,本部分作了下列编辑性修改:

- ——"ISO 7752 的本部分"—词改为"GB/T 24817 的本部分";
- ——删除了 ISO 7752-4:1989 的前言;
- ——ISO 7752-4:1989 引用的其他国际标准,用已被采用为我国的标准代替对应的国际标准;
- ——对 ISO 7752-4:1989 中图 1 里的"起升(见 4.1.3)"位置调整到"副起升"和"主起升"之间。

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:北京起重运输机械研究所。

本部分主要起草人:刘涛。

## 引 言

臂架起重机的司机经常要操纵不同型号或不同制造厂的起重机。GB/T 24817 的本部分规定了臂架起重机工作循环中基本控制器的布置及动作方向,以减少操作人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4部分:臂架起重机

#### 1 范围

GB/T 24817 的本部分规定了按 GB/T 6974.1 定义的除塔式起重机、流动式起重机和铁路起重机以外的臂架起重机(以下简称"起重机")运行、回转、起升、变幅的基本控制装置的布置要求和操作方向。

#### 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 6974.1 起重机 术语 第1部分:通用术语(GB/T 6974.1—2008,ISO 4306-1:2007,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 7752-1:1983,IDT)

#### 3 基本要求

臂架起重机的基本控制装置应符合 GB/T 24817.1,但其操纵控制装置需用的力不应超过:

- --- 手柄和操纵杆,100 N;
- —— 脚踏板,200 N。

#### 4 基本控制装置的布置

#### 4.1 带双向操纵杆的固定长度或铰接臂的起重机

双向操纵杆基本控制装置应按图 1 所示布置。

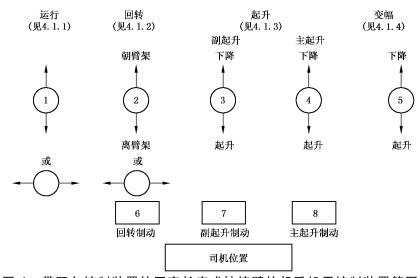


图 1 带双向控制装置的固定长度或铰接臂的起重机用控制装置简图

#### 4.1.1 运行控制器——手柄 1

4.1.1.1 手柄操作方向与起重机运行方向一致

按起重机运行方向移动手柄。

1