

XGT7026-12S1

塔式起重机安装手册

设备型号规格:	XGT7026-12S1 型 260t·m
总图图号:	XGT7026-12S1
出厂编号 (PIN 码):	
出厂日期:	年 月
说明书版本号:	XGT7026-12S1-20210701-A0
产品说明书是产品的一部分，应始终放在手边以备查阅。 安装、验收、操作、维护保养产品前请仔细阅读该说明书。	

版权所有

未经徐工集团的书面许可，不允许对此出版物的任何部分通过任何方法以任何形式进行复制或使用，包括复印、录像、录音或信息贮存及检索系统。

注意

永远使用由原始制造商为此机器生产的备件。如果使用了非原始备件，徐工对机器的任何损坏或损失的操作时间不承担责任。

空白页

致用户

尊敬的用户：

您好！

首先感谢您对我公司的信任，并选用我公司产品。

为了使您尽快掌握本产品的正确安拆、操作、维修及保养方法，我们特别为您编写了《产品说明书》。我们对产品说明书的编排力求全面而详尽，从中您可以获得有关本产品的正确安拆、操作、维修及保养方法等相关知识。我们强烈建议您在操作本产品前，务必先仔细阅读《产品说明书》，这样有助您更好的使用本产品。

《产品说明书》是让操作者把使用风险降到最小的指导性文件，给操作者提供正确安拆、操作本产品的信息，提供保护操作者、他人和产品安全的使用方法，避免因操作失误而产生的风险。同时，对操作者在产品操作过程中可能遇到的问题给予解答，并给出适当的风险警示。

《产品说明书》对产品各主要部件的结构功能和原理做了详尽的描述和介绍，可以使您在维修、保养时方便地查出所需更换的零部件，尽可能地给您在安拆过程、操作过程、维修和保养过程中带来最大限度的方便和快捷。

尊敬的用户请您注意：本《产品说明书》仅是为您安拆、操作、维修和保养提供方便的文件，不是专业的维修作业指导书。

为了维护您的权益，请遵守《产品说明书》的相关安拆、操作、维修条款，如果您未按本说明书的要求安拆、操作、维修、保养本产品可能会造成设备故障及人身伤害安全事故，为了保证产品的使用安全请严格按照本说明书要求进行安拆、操作及维修保养，未经我公司设计部门同意，请勿擅自对产品进行改装及违章违规作业，以免给您带来不必要的损失。

同时，您的需求是我们产品性能研发和提升的方向。您在使用我公司产品时有任何好的建议及意见，可通过相应渠道及时告诉我们。我公司将尽最大努力，以至诚、快捷和有效的服务满足您的需求，为您带来最大的经济效益，助您取得成功的事业。

您诚挚的朋友：



徐工集团徐州建机工程机械有限公司

说明书使用说明

本说明书一共分为三册：《安装手册》、《操作维保手册》、《零部件图册》，每一册前面有该册相应的总目录，请按需查询。

《安装手册》主要介绍了使用塔式起重机（以下简称塔机）所必须遵循的安全规则及塔机基本技术数据、安拆过程。其中安全规则部分是每一位与塔机相关人员必须阅读和熟知的部分。

《操作维保手册》主要介绍了塔机操作与维修、检查、保养方法与注意事项。

《零部件图册》主要介绍了整机零部件的外形、规格、数量，方便维修保养人员识别、更换零部件，同时在塔机安拆环节未详尽叙述的细节也可在《零部件图册》内查询。

下述人员应熟知本说明书：

- 操作驾驶人员（包括塔机安装、工作中故障排除、维修人员）；
- 维护保养人员（维修、检查、保养人员）；

本说明书资料应常备在塔机上规定位置（驾驶室文件夹、电气箱或工具箱内文件夹中）。

本说明书包括了安全、正确和经济的使用塔机的重要规定。遵守这些规定可以避免危险、降低修理费用，提高塔机的可靠性和使用寿命。

除本说明书的规定外，还应遵守塔机所在国及地区有关预防事故和环境保护等相关法律法规的规定。

除本说明书的规定和塔机所在国及工作地点有关预防事故的规定外，还应遵守塔机安全操作和专业方面的技术规定。



公司保留随技术改进而不断修改《产品说明书》内容的权力，如有变更，恕不另行通知。本手册中部分图文可能与实物不符，但是不影响您使用，产品状态以实物为准。请悉知。如有疑问可联系我公司售后服务人员！

第一册：安装手册

第一章：安全说明

1 规范性引用文件	01-1
2 塔式起重机一般安全规则	01-2
2.1 警告标识及含义	01-2
2.2 正确使用原则	01-2
2.3 单位、人员和资格的选择	01-3
2.4 塔机安装前现场准备	01-6
2.5 塔机安装与拆卸的安全规则	01-6
2.6 工作阶段的安全规则	01-7
2.7 关于特殊危险的说明	01-12
2.8 预防、防护和应急措施	01-13
2.9 安全距离	01-17
2.10 塔机的改造/焊接	01-17
2.11 非工作状态说明	01-18
3 安全信号	01-20
3.1 安全标识	01-20
3.2 安全标识在塔机上的位置	01-24
4 术语	01-28
4.1 起重名词说明	01-28
4.2 相关数据单位说明	01-29
4.3 起重吊运指令	01-29

第二章：产品概述

1 产品型号说明	02-1
2 总体布置	02-2



2.1 独立固定式整机外形尺寸及部件组成	02-2
2.2 独立固定式塔机部件组成	02-3
3 整机性能参数表	02-4
4 机构技术性能参数表	02-5
4.1 起升机构主要技术性能参数表	02-5
4.2 变幅机构主要性能参数表	02-6
4.3 回转机构主要性能参数表	02-6
4.4 液压系统主要性能参数表	02-7
5 载荷性能表	02-8
6 塔机部件尺寸及重量	02-8
6.1 塔机旋转部分	02-8
6.2 塔身	02-15
7 部件的介绍与辨别	02-17
7.1 辨别塔身节	02-17
7.2 辨别起重臂臂节	02-17
7.3 特殊节的识别	02-18

第三章：技术数据

1 独立固定式塔身组成	03-1
2 固定基础	03-2
2.1 固定基础图	03-3
2.2 固定基础计算	03-8
2.3 支腿反力	03-25
3 平衡重	03-43
3.1 各臂长平衡重安装位置	03-43
3.2 平衡重制作	03-44
4 钢丝绳配置	03-54
4.1 变幅钢丝绳	03-54

4.2 起升钢丝绳	03-55
5 钩头	03-56

第四章：安装调试拆卸

1 引言	04-1
1.1 安装一般规则	04-1
1.2 开口销的安装	04-1
1.3 高强度螺栓	04-2
2 汽车吊的选择	04-4
3 安装过程	04-5
3.1 塔机底部的安装图解	04-5
3.2 塔机旋转部分的安装图解	04-7
4 安装固定支腿	04-8
4.1 概述	04-8
4.2 安装固定支腿	04-8
5 安装塔身	04-9
5.1 概述	04-9
5.2 塔身安装图解	04-9
5.3 基础节总成（S68JT）拼装	04-9
5.4 基础节总成安装	04-11
5.5 安装标准节	04-12
6 爬升架的组装	04-16
6.1 安装爬升架平台	04-16
6.2 安装顶升横梁，油缸及液压站	04-18
7 安装特殊节平台	04-20
7.1 识别平台及栏杆	04-20
7.2 平台及栏杆安装	04-21
7.3 爬梯安装	04-21



7.4 引进装置引进梁安装	04-22
7.5 特殊节吊装安装	04-22
7.6 引进小车吊装安装	04-23
8 安装回转支座	04-23
8.1 概述	04-23
8.2 回转总成的拼装	04-23
8.3 回转总成的安装	04-27
9 安装平衡臂	04-27
9.1 概述	04-27
9.2 臂根节的拼装	04-27
9.3 臂根节的安装	04-28
9.4 平衡臂走台及栏杆的安装	04-29
9.5 平衡臂安装	04-30
10 安装平衡重	04-31
10.1 概述	04-31
10.2 平衡重的吊装	04-31
11 载重小车的安装	04-33
11.1 一般注意事项	04-33
11.2 小车吊篮的安装	04-33
11.3 将小车安装到起重臂上	04-34
12 准备起重臂	04-35
12.1 概述	04-35
12.2 起重臂不同臂长的组成	04-35
12.3 起重臂臂节的组装	04-36
12.4 安装起重臂安全绳	04-37
13 安装起重臂	04-37
13.1 概述	04-37
13.2 起重臂起吊注意事项	04-38
13.3 安装起重臂	04-38

14 吊钩的安装	04-40
14.1 吊钩吊装示意	04-40
14.2 吊钩的装配	04-40
14.3 吊钩总成的安装	04-40
15 钢丝绳张紧装置的功能	04-40
15.1 张紧绳索	04-41
15.2 松弛绳索	04-41
16 断绳保护器	04-42
16.1 使用注意事项	04-42
16.2 操作	04-43
17 安装钢丝绳	04-43
17.1 概述	04-43
17.2 一般指示	04-44
17.3 安装绳夹	04-44
17.4 安装钢丝绳楔套	04-46
18 穿绕变幅钢丝绳	04-46
18.1 穿绕后变幅钢丝绳	04-46
18.2 穿绕前变幅钢丝绳	04-47
19 穿绕起升钢丝绳	04-48
20 防扭装置的调整及新钢丝绳的安装完成试运行	04-50
20.1 臂头防扭装置的调整方法	04-50
20.2 新钢丝绳的破劲	04-51
20.3 新钢丝绳的调试	04-52
21 电气控制系统安装与调试	04-53
21.1 电气控制系统安装	04-53
21.2 电气控制系统调试	04-53
21.3 锁机事项	04-58
22 塔机试运转	04-59
23 安全装置概述	04-60



23.1 前言	04-60
23.2 调节规程	04-64
23.3 预防性维护	04-65
23.4 力矩限制器	04-65
23.5 起重量限制器	04-72
23.6 起升限位器	04-74
23.7 回转限位器	04-75
23.8 变幅限位器	04-76
24 顶升	04-77
24.1 顶升前的准备工作	04-77
24.2 顶升时的配平	04-77
24.3 顶升作业	04-80
24.4 防脱销装置的使用方法	04-88
25 塔机的附着	04-88
25.1 简述	04-88
25.2 安装附着架	04-89
25.3 使用范围	04-90
25.4 附着形式	04-92
25.5 附着形式	04-94
25.6 特殊情况	04-97
25.7 最经济附着方案	04-98
26 拆卸塔机	04-100
26.1 一般注意事项	04-100
26.2 拆卸前的准备	04-100
26.3 拆卸程序	04-101
26.4 降塔	04-102
26.5 拆卸其余结构件	04-102

前言

本手册适用于所有与塔机使用相关人员，是整个说明书不可缺少的部分，在没有完全了解第一章《安全说明》之前，不允许进行其他操作。

产品概述是为了帮助您对产品整体的了解，包括产品性能参数、外形尺寸、重量、零部件的识别等。

塔机技术数据涵盖了安装塔机所必须的一些技术数据，是塔机安全使用必须的指示，特别是如下方面：

1. 准备操作场地；
2. 制作基础、配重；
3. 塔身的配置和附着；
4. 钢丝绳的技术参数。

安装调试拆卸叙述了塔机的安装过程及注意事项，机械部分的调试方法，塔机的顶升过程等。

请务必仔细阅读并领会说明书内容，如有疑问请及时与厂家联系。



空白页



第一章 安全说明



空白页

1 规范性引用文件

本产品的使用（安装、验收、拆卸、操作、维护保养等）应遵守如下标准（标准以颁布的最新有效版本为准）：

- GB 5144-2006 《塔式起重机安全规程》
- GB/T 5031-2019 《塔式起重机》
- GB/T 23720.3-2010 《起重机 司机培训 第3部分：塔式起重机》
- GB/T 23723.3-2010 《起重机 安全使用 第3部分：塔式起重机》
- GB/T 23724.3-2010 《起重机 检查 第3部分：塔式起重机》
- GB/T 31052.3-2016 《起重机械 检查与维护规程 第3部分：塔式起重机》
- GB/T 33080-2016 《塔式起重机安全评估规程》
- GB/T 26471-2011 《塔式起重机安装与拆卸规程》
- GB/T 28758-2012 《起重机 检查人员的资格要求》
- GB/T 5082-2019 《起重吊运指挥信号》
- GB/T 5972-2016 《起重机 钢丝绳 保养、维护、检验和报废》
- JG/T 100-1999 《塔式起重机操作使用规程》
- JGJ 33-2012 《建筑机械使用安全技术规程》
- JGJ 196-2010 《建筑施工塔式起重机安装、使用、拆卸安全技术规程》
- JGJ/T 187-2019 《塔式起重机混凝土基础工程技术规程》
- JGJ/T 301-2013 《大型塔式起重机混凝土基础工程技术规程》
- 建设部第166号令 《建筑起重机械安全监督管理规定》
- 其他相关国家、地方标准，技术规范，法律法规。

注意

上述标准、规范、法律、法规均引用为本产品说明书内容的一部分，用户必须寻求上述的所有标准、规范、法律、法规颁布的最新有效版本。用户除了遵守本产品说明书中所提及的内容，还必须严格遵守但不局限于上述所有标准、规范、法律、法规的相关规定。

本产品说明书中的内容和以上标准、规范、法律、法规不一致时，以较为严格的为准。

2 塔式起重机一般安全规则

2.1 警告标识及含义

说明书中出现的符号及其含义：



——警告词“危险”表示即将发生的危险状况。如果不能避免，将导致死亡或重伤。



——警告词“警告”表示潜在的危险状况。如果不能避免，可能会导致死亡或重伤。



——警告词“注意”表示潜在的危险情况。如果不能避免，可能导致轻伤或者中度伤害。



——表示一种能够对设备、私人财产和/或环境带来损害，或使设备运行不当的情况。如果不严格地遵守，可能造成财产损失、机器部件的损坏或降低机械性能。



——“提示”用来对个别信息进行指示或附加说明。

2.2 正确使用原则

2.2.1 基本工作条件

1) 环境温度条件：

工作工况/非工作工况环境温度：-20℃~40℃；



在上述环境温度外工作会影响塔机元器件的寿命及起重作业安全。如果需在此温度范围外使用，应在订货时额外注明特殊使用环境，进行非标定制。当环境温度超过正常工作环境温度时，操作者有权利在不会产生二次危险的情况下停止起重机作业。

2) 海拔高度条件：≤1000 m。

3) 工作湿度条件：30~95%。

4) 工作电压/频率条件：

a. 中国国内工作电压/频率条件：工作电压：AC380V (±10%)；电源频率：50Hz。

b. 其他地区工作电压及电源频率根据当地实际情况进行非标设计。

2.2.2 禁用

1) 不能在打雷、爆炸性的工作条件下使用；

2) 不能在能见度低、风速大于规定风速的条件下使用。

2.3 单位、人员和资格的选择

2.3.1 安装单位要求

- 1) 安装单位必须具有塔机安装资质证书;
- 2) 安装单位必须在安装过程中指定一个安装人员作为“安装负责人”。

2.3.2 安装人员要求

- 1) 安装人员必须符合以下条件:
 - a. 具有资格证书。
 - b. 年龄大于 18 周岁。
 - c. 适应该项工作,特别是视力、听力、灵活性和反应能力。
 - d. 具备安全搬运重物,包括安装塔机的体力。
 - e. 能够登高作业。
 - f. 具有估计载荷质量、平衡载荷及判断距离、高度和净空的能力。
 - g. 经过吊装及信号技术的培训。
 - h. 具有根据载荷的情况选择吊具和附件的能力。
 - i. 在塔机安装、拆卸以及所安装类型塔机的操作方面经过全面培训。
 - j. 在所安装类型塔机安全装置的安装和调试方面经过全面培训。
 - k. 完全熟悉并掌握说明书中相关章节的要求。
 - l. 能熟练并正确使用所有个人安全防护装备。
- 2) 安装负责人除满足安装人员的条件外还应满足以下条件:
 - a. 有塔机或类似设备的安装与拆卸工作经验并接受过相关安拆方面的培训。
 - b. 熟悉并拥有该塔机的说明书。
 - c. 接受过对塔机安装拆卸人员进行管理的培训。
 - d. 能证实安装过程中使用设备的适用性。
- 3) 安装负责人的职责如下:
 - a. 安装负责人在塔机的整个安装、拆卸、爬升过程中不能离开现场。
 - b. 管理所有安装人员和安装、拆卸、爬升过程中可能用到的相关辅助起重设备的操作人员。
 - c. 提供保证塔机按塔机安装工作计划运行的技术措施(即安装方案)。

- d. 保证塔机的附属设施与安装报告完全一致。
- e. 查证所有安装人员都配备有必要的工具和个人安全保护设备。
- f. 保证通道设备随安装进程的进度而逐步正确安装，以便安装人员使用。
- g. 安装负责人在认为场地条件、气候、障碍物或其它原因不能保证安全时，有权终止安装作业。



操作者应掌握充分的信息，以便顺利完成工作。准备不足强行工作，意外事故随时可能发生。

2.3.3 塔机司机和起重工的要求

2.3.3.1 塔机司机的要求

- 1) 对塔机的操作，只能由下述人员进行：
 - a. 经过考试，并取得塔机操作合格证的人员。
 - b. 为了执行任务需要进行操作的维修、检测人员。
 - c. 经上级任命的劳动安全监察员。
- 2) 塔机司机必须具备的条件：
 - a. 具有资格证书。
 - b. 年龄大于 18 周岁。
 - c. 视力(包括矫正视力)在 0.7 以上，无色盲。
 - d. 听力能满足具体工作条件的要求。
 - e. 熟悉所操作塔机各机构的构造和技术性能。
 - f. 掌握塔机操作规则和有关法令。
 - g. 掌握起重指挥信号，操作准确。
 - h. 熟悉塔机保养和基本的维修知识。

2.3.3.2 塔机起重工的要求

- a. 具有资格证书。
- b. 年龄大于 18 周岁。
- c. 掌握起重指挥信号，指挥准确并符合标准规定。



酗酒者、吸毒者及服用抑制反应药物的人员不得参与起重机的安装、操作、维修、

指挥等相关工作，否则可能造成产品损坏及人身伤害安全事故。



图 1.2-1

2.3.4 维保单位及人员要求

1) 维护保养单位要求：对塔机进行维护保养的单位必须具有相关维护保养经验并能承担相关责任及后果。

2) 维修单位要求：维修改造塔机结构的单位必须具有塔机维修改造许可证（如塔机生产厂家）。



未经塔机制造厂家允许不能够随意更改塔机结构，如客户私自更改塔机结构，所造成的一切后果由客户自行承担。

3) 维护保养人员要求：

- a. 年龄大于 18 周岁。
- b. 适应该项工作，特别是视力、听力、灵活性和反应能力。
- c. 具备安全搬运重物，包括维保及维修塔机的体力。
- d. 能够登高作业。
- e. 在塔机维护保养方面经过全面培训。
- f. 在本塔机安全装置的安装和调试方面经过全面培训。
- g. 完全熟悉并掌握维保手册中相关章节的内容。

如：塔机司机可以完成塔机的维护保养工作。

4) 维修人员要求：维修人员除了需要满足维护保养人员各项要求外必须经过专业维修知识培训并取得相关资格证书。如：生产厂家售后服务人员等。

2.3.5 人员安全装备

1) 在操作机器时，必须使用安全装备。

2) 根据工作现场状况选择合适的安全装备，如安全帽、安全手套、安全防护眼镜、安全带、安全靴和听力保护装置等；



图 1.2-2

- 3) 在工作前后检查安全装备，按规定程序进行维护或在必要时进行更换；
- 4) 在需要时应保存检查和维修记录；
- 5) 某些安全装备（例如安全帽和安全带）使用一段时间可能会损坏，因而应定期检查并更换。

注意

所有的个人防护装置都不能提供 100% 的保护，安全装备应定期检查，如果发现损坏应立即更换。

2.4 塔机安装前现场准备

保证现场能满足塔机技术特性和使用的需要。

2.4.1 塔机安装现场

在开始安装前，对现场进行仔细研究，例如：

- 1) 当地法规中对有关公共建筑或其他，如道路、铁路、运河等要求。
- 2) 接近其他起重机、机场、电线、电磁波发射站等。
- 3) 考虑地面状况，地面障碍、坑道、斜坡、地下建筑物等。
- 4) 在安装或拆除时塔机零部件存放场地，汽车吊的定位等。
- 5) 塔机安装或拆除时与建筑物是否存在干涉。

2.5 塔机安装与拆卸的安全规则

警告

塔机安装场地禁止一切与工作无关的人员进入。

- 1) 根据装箱单检查货物是否齐全，检查各部件是否有运输变形或损坏。
- 2) 确定塔机的顶升加节方向，以方便顶升和拆塔。

- 3) 安装架设时塔机顶部风速不大于 12m/s。
- 4) 固定式混凝土基础具有 80%以上强度时才能进行立塔工作。
- 5) 安装塔机需要一辆辅助汽车吊, 它的起重性能要与所吊部件的重量和需要吊装的高度相适应。
- 6) 在现场最大限度的节约辅助汽车吊的使用时间, 需要在安装和装配程序、安装队、道路与地面之间有很好的配合。
- 7) 立塔安装必须按照立塔说明顺序进行安装, 在任何安装或拆塔过程中出现与正常程序不相符的情况 (例如: 在安装或拆塔过程中, 出现故障、机构失效等), 请咨询我们公司。
- 8) 使用汽车吊吊装塔机零部件必须注意安全, 必须保证汽车吊支撑稳固、幅度与吊重适合、不超载使用、吊点位置准确。
- 9) 对所吊物品的重心和重量不清楚时必须进行试吊。
- 10) 在未安装调试完成前, 不能用塔机吊运物品。
- 11) 在安全装置调整完成前, 塔机不能投入使用。
- 12) 必须安装和使用安全保护设施, 如爬梯、平台、护栏、安全帽和安全带等。
- 13) 开口销的安装必须正确, 要求使用新的或状态良好的开口销。
- 14) 如果销轴的安装位置为上下穿插形式, 在无特殊要求的情况下带肩销轴必须从上往下插入, 即销轴带肩部分在上方, 以防止开口销断后销轴掉落。
- 15) 所需工具: 大锤、扳手、撬棍、电工工具、吊绳、吊具、卡具、卷尺、经纬仪、绝缘电阻表和接地电阻仪器等。
- 16) 安装过程中需要导向绳, 防止起吊货物旋转引发事故。
- 17) 在出厂前, 塔机经过严格的测试, 电控柜中电气元件均经过严格的调校, 为了您安全使用, 请不要随意调整。

2.6 工作阶段的安全规则

2.6.1 塔机操作者要做到“十不吊”

- 1) 指挥信号不明确或违章指挥不吊。
- 2) 超载不吊。
- 3) 工件或吊物捆绑不牢不吊。
- 4) 吊物上面有人不吊。

- 5) 安全装置不齐全或动作不灵敏、失效不吊。
- 6) 吊物埋在地下、与地面建筑物或设备有钩挂不吊。
- 7) 光线阴暗视线不佳不吊。
- 8) 棱角物件无防切割措施不吊。
- 9) 斜拉歪拽工件不吊。
- 10) 遇到大雷雨、暴雨和塔机最高处风速超过 20m/s 时不吊。

2.6.2 起重工操作安全规则

- 1) 吊装绳的选择必须能满足安全起吊载荷的要求。吊挂时，吊挂绳之间的夹角 $30^\circ < \alpha < 90^\circ$ ，以免吊挂绳受力过大。

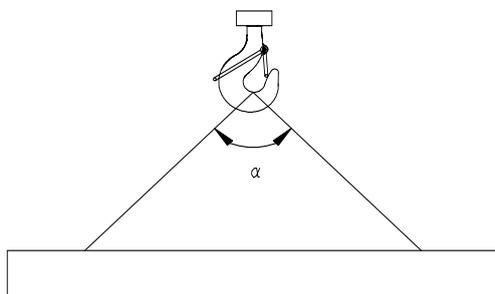


图 1.2-3

- 2) 绳、链所经过的棱角处应加衬垫，防止绳、链被棱角割断。

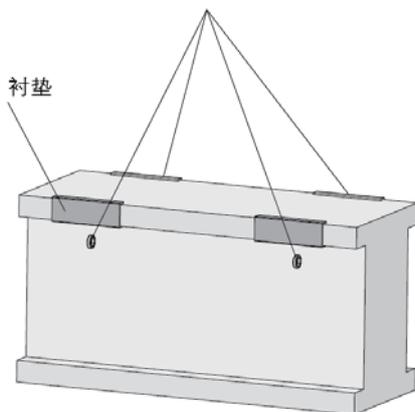


图 1.2-4

- 3) 指挥物体翻转时，必须使其重心平衡变化，不应产生指挥意图之外的动作。
- 4) 进入悬吊物体下方时，必须先与塔机操作者联系并设置支撑装置以免发生事故。
- 5) 多人绑挂时，必须由一人负责指挥。

2.6.3 在塔机使用前的安全规则

- 1) 听取工地负责人的指令。
- 2) 认真阅读塔机的工作日志，了解前一班塔机的运行情况。

- 3) 检查塔机钢结构各杆件有无变形, 检查连接螺栓有无松动。
- 4) 检查钢丝绳端头固定情况、查看钢丝绳有无磨损。
- 5) 检查塔机金属结构部分有无漏电现象。
- 6) 检查各传动部位及润滑点的润滑油量。
- 7) 检查各机构的固定情况, 制动器各铰点是否灵活、闸瓦松紧是否合适。
- 8) 检查所有保护和装置是否处于正常状态。

2.6.4 在塔机使用过程中的安全规则

- 1) 用空载低速度试验塔机各机构的动作是否正常。
- 2) 塔机动作时, 不要将起吊载荷从人员上方经过。
- 3) 起吊载荷进入视线之外区域时, 必须有人导向。
- 4) 不要在规定的幅度以外吊起超重的载荷。
- 5) 不要使用急停按钮停止正常的动作。急停按钮只能用于整机停止运行, 或在紧急特殊情况或在威胁安全的情况下使用。
- 6) 不要将限制器和限位器当作正常停车的装置使用。
- 7) 禁止将安全保护装置短接、改动其调整的安全工作状态。
- 8) 确保塔机与空中电线之间有足够安全距离。
- 9) 塔机出现运转不良时, 必须立即停车并派人修理, 不允许塔机带病工作。
- 10) 不要在有载荷的情况下调整起升、变幅、回转机构的制动器。
- 11) 塔机工作时, 不能进行检查和维修。
- 12) 所吊重物接近或达到额定起重能力时, 用小高度、短行程试吊后再平稳地吊运。
- 13) 多台塔机在同一工程进行施工时, 应注意保持各自活动范围, 以免发生事故。
- 14) 在工作班中, 操作者必须离开司机室时, 离开前必须切断电源。
- 15) 按使用说明书规定和标明的周期对塔机进行检查和巡视!

2.6.5 在塔机使用完成后的安全规则

- 1) 吊钩必须升高至上限位置。
- 2) 将小车收放在最小幅度处。
- 3) 回转制动器必须处于松开状态。

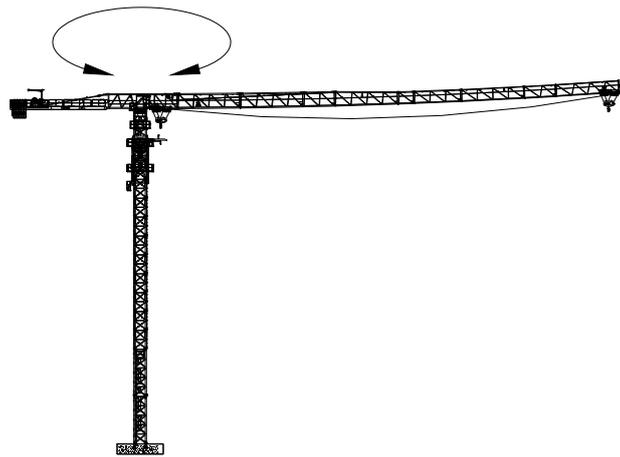


图 1.2-5

注意

以上位置及状态为理论情况，根据工地实际工况，必须保证吊钩、小车在自由回转时必须避开相应障碍物，如有特殊情况不允许塔机自由旋转时，可酌情对塔机进行锚固，但当遭遇大风情况时，需按照 2.11 章节中的相关预案进行处理。

4) 认真填写塔机的工作日志、维保记录。



图 1.2-6

5) 切断塔机控制系统电源和司机室电源，关闭门窗并上锁，同时根据工地实际情况，切断塔机下方控制柜总电源。

2.6.6 安全上下塔机

在您上下塔机时应当注意安全以免发生意外伤害。

1) 上下塔机过程中必需使用防坠器，佩戴安全带、安全帽、防护鞋、防护手套等安

全防护措施。

2) 只要高空作业必须使用有两根安全挂钩的安全带，任何时候必须有一根挂到塔机结构的可靠位置。

3) 应当借助梯子扶手等固有通道设施进出司机室或工作平台。

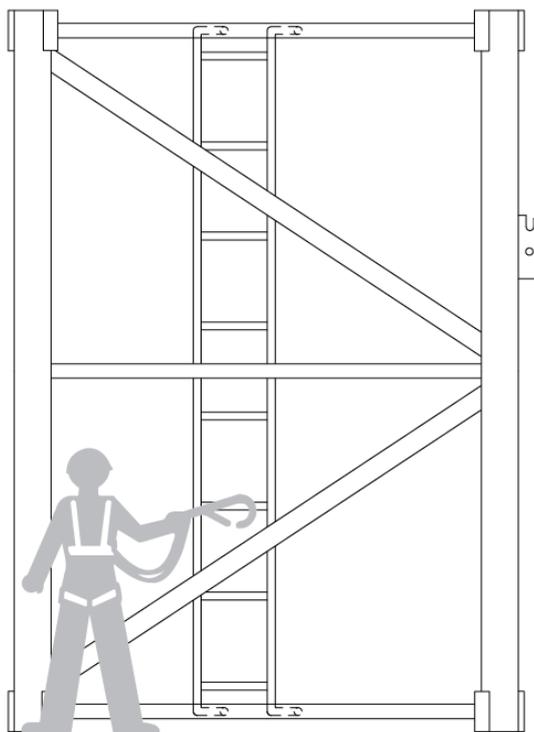


图 1.2-7

4) 当爬梯上覆盖有霜、冰和雪时应尽量避免使用起重机。

5) 未经允许不得擅自改动塔机固有的通道装置。

6) 爬上塔机时不要被任何障碍阻挡，看清楚前方，身体要保持三点接触：与梯子、扶手、层间平台、栏杆等，例如：2 只脚和 1 只手，2 只手和 1 只脚。

防坠器的使用方法：

1) 塔机使用单位应自备防坠器，安装在塔身的最上方，人员上下塔机时都应将安全带其中一个挂钩挂在防止器挂钩上，更换下一个防坠器前，应先将安全绳一个挂钩挂在下一个防坠器上，再将另一个挂钩解开，禁止同时将安全带两个挂钩同时解开。

2) 防坠器安装在下支座入口位置，应做好防雨、防潮保护，应保证防坠器安全绳可以顺利拉出直至塔机的底部。

3) 防坠器内安全绳的有效长度根据攀爬起始点确定，保证防坠器安全绳可以从安装

位置一直延伸到攀爬起始点。如塔机高度较高，单个防坠器有效长度不能满足时，应安装多个防坠器，保证每个高度位置都能使用防坠器。人员在下塔之后应将安全绳一端固定在塔身底部或与下一个防坠器交接的位置，方便下次上塔时使用。



图 1.2-8

- 4) 防坠器必须高挂低用，使用时必须悬挂在使用者上方坚固钝边的结构物上。
- 5) 使用前对安全绳外观做检查，并试锁 2~3 次，保证能锁住，松手时安全绳应能自动回收到防坠器内。
- 6) 如有异常应立即停止使用。
- 7) 严禁安全绳扭结使用。

小心

- 1) 小心踩空或滑倒！
- 2) 在作业之前必须清除附着的油污、泥浆、水或雪，并且保持鞋和司机室底板清洁。
- 3) 在通道上不要放置任何妨碍安全操纵和通行的物品或工具，否则将威胁通过者人身安全。

2.7 关于特殊危险的说明

2.7.1 电气

- 1) 更换各种保险和开关，应使用与原件同类型的并适合电流规定的断路器。电气设备发生故障，应立即停止塔机工作。
- 2) 塔机与架空线应保持足够的距离。在架空线附近施工时，注意不要使塔机靠近架空线，以免造成生命危险！
- 3) 一旦触到架空线：
 - a. 不要离开塔机。

- b. 将塔机开出危险区。
- c. 告知周围的人不要靠近塔机和触摸塔机。
- d. 切断这条电线的电源。
- e. 在确认这条被碰撞的电线断电之前不要离开塔机。

4) 对电气设备的维修只能由有资格的电工进行, 或由经过培训的人员在一名有资格的电工指导并监督下按电气规定进行, 如有规定, 塔机的检查、保养和修理部位应断电。

5) 首先检查该断电部位是否确已无电, 然后将其接地和短路, 并使之与附近其它带电部位绝缘。

6) 塔机电气设备应定期检查, 发现隐患, 如接头松动或电线老化, 应及时排除。

7) 如需对某些部位进行带电作业, 应有另一人在场, 以便在出现紧急情况时切断总电源。用红白安全链将带电作业区隔离开并竖立警告牌。应使用绝缘工具。

2.7.2 液压、气动

1) 对液压装置进行作业, 只能由专业人员和有液压经验的人进行定期检查各种导管, 软管和接头, 以便检查有无漏油和外部故障。有故障应及时排除。漏油会造成伤害并引发火灾。

2) 进行修理工作之前, 应按有关部件的规定对带有压力的零件去除压力(液压、压缩空气)。

3) 正确安放和安装液压及压缩空气管路, 不要把接头接反, 软管的接头、长度和质量应符合规定。

4) 不要在装有油料或润滑脂的装置旁吸烟和使用明火设备(减速机)。

5) 不要折叠或挤压油管。

2.7.3 安装、拆卸

塔机特殊安装或拆卸, 特殊工地出现的故障不在本说明书范围内, 请与我公司服务人员联系。

2.8 预防、防护和应急措施

注意

为了您和他人的利益, 请正确操作起重机, 并且熟悉工作时可能发生的各种危险, 否则可能造成产品损坏及人身伤害的安全事故。

2.8.1 触电事故的应急措施

触电：塔机在架空线附近施工时，尽管采取了必要的预防措施，当发生触电事故，可参考下面的程序处理：

- 1) 操作者应保持冷静，不要惊慌。
- 2) 操作者不要离开驾驶室，并且不要触碰金属物件，以防触电。
- 3) 将塔机立即开出危险区。
- 4) 立即告知周围的人远离塔机；
- 5) 立即报告主管人员，并与附近的电力部门取得联系，报告情况，尽快切断电源。
- 6) 在确认接触电线断电前不要离开驾驶室。

2.8.2 雷击和地震的安全预防措施

自然灾害的发生是不确定的，当我们在施工中发生自然灾害时，一定要冷静处理。

- 1) 停止作业，将吊重物体放置地面。
- 2) 切断所有电路。
- 3) 撤离到安全地方。

2.8.3 火灾防护措施及自救逃生方法

火灾：灭火器作为火灾或人身伤害的必要预防措施，您要始终保持将其放置在机器的指定位置。同时，应当遵循以下内容：

- 1) 确保灭火器功能正常可靠。
- 2) 操作和维护人员应熟悉提供的灭火器的使用和维护方法。
- 3) 准备一份急救电话清单在手边以备事故急用。



图 1.2-8

4) 当塔机发生火灾时，操作人员应立即停止起重作业，迅速撤离现场。同时拨打所在地的火警电话，在救援人员到来之前并且不危及操作人员生命安全的前提下，可采用塔机自带灭火器先行实施自救。事故之后，再次使用塔机前，应仔细检查所有部件、仪器仪表、安全装置等是否工作正常。



图 1.2-9

2.8.4 其他伤害

1) 工具使用误伤

- a. 在进行维修或安装调试工作时，操作人员应确保选用合适的工具，否则可能导致人员伤害。尤其在狭小空间工作，避免伤害。
- b. 保持工具整洁，使用完毕后收存整齐，避免遗漏在机器上。

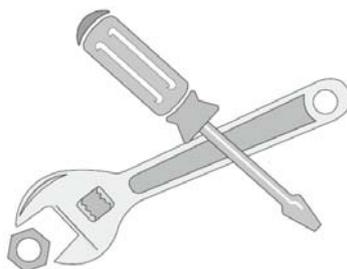


图 1.2-10

2) 旋转部件的伤害

维护塔机时应停止运行设备，如果维修工作必须在塔机运转下进行，请严格遵守以下基本安全规则：当心旋转中的部件。塔机运转时禁止将手及身体其它部位或衣物伸入塔机运动部位。



图 1.2-11

3) 高压油管路

操作人员在检修或更换液压管路时，特别注意以避免高压管路泄露可能导致的伤害。

- a. 检查液压管路及软管是否有破裂或变形，可以通过周围区域有渗出油渍来判断。
- b. 当液压系统存在压力时，禁止检测或更换管路。否则，可能导致严重的伤害。
- c. 禁止用身体的任何部位去检测或感知管路泄露情况，必须穿戴防护眼镜和皮手套用木板或硬纸板检查小孔的泄露。



图 1.2-12

- d. 一旦高压液体刺伤你的皮肤或眼睛，请立即就医。

4) 高空坠物伤害

- a. 塔机上不应长期放置零散有坠落可能物品，以免在使用过程中坠落对塔机下方人员造成伤害。
- b. 临时放置的物品或维修工具，必须放置在周围存在踢脚板的平台位置，防止意外坠落对塔机下方人员造成伤害。
- c. 塔机上的螺栓等易松动的零件应定期检查维护，防止松动脱落。

2.8.5 塔机的清洁防护

塔机的平台和通道应保持清洁，以免导致操作者及相关人员在通过平台和通道时发生滑倒、跌落。

人身防护设备：对塔机进行安装、使用的操作者以及管理员必须在上塔到下塔的全过程中配戴安全帽、安全带和穿防滑鞋。

2.9 安全距离

1) 有架空输电线的场合, 塔机任何部位与输电线的安全距离应符合下表规定:

表 1.2-1

安全距离/m	电压/kV				
	<1	1~15	20~40	60~110	220
沿垂直方向	1.5	3.0	4.0	5.0	6.0
沿水平方向	1.0	1.5	2.0	4.0	6.0

2) 如果因为条件限制不能保证表中的安全距离, 应与有关部门协商, 并采取安全保护措施后方可架设塔机。



塔机在高压输电线附近作业时, 其任何部位与架空输电线的安全距离, 应符合表 1.2-1 的要求, 否则会造成触电伤亡事故, 另外还可能引发二次事故, 如: 民用停电、医院停电危及病人、工厂停产等。

3) 塔机的尾部与周围建筑物及外围施工设施之间的安全距离不小于 0.6m。

4) 两台塔机之间的最小架设距离应保证处于低位塔机的起重臂端部与处于高位塔机的塔身之间至少有 2m 的距离; 处于高位塔机的最低位置的部件 (吊钩升至最高点或平衡重的最低部位) 与低位塔机中处于最高位置部件之间的垂直距离不小于 2m。

5) 在机场或空港附近使用的塔机, 由于飞机的起飞和着陆, 有必要安装白天和夜间航空限位灯。

2.10 塔机的改造/焊接

非经我公司同意, 不得对塔机主体进行改造, 尤其是:

- 1) 改变塔机结构(如: 增减部件、改变迎风面、焊接等)。
- 2) 采用非授权的零部件。
- 3) 在塔机上进行焊接工作。



如果改变塔机工作状态 (起重臂加长, 起重臂扬高), 必须重新调整安全装置。

2.11 非工作状态说明

2.11.1 抗强台风安全措施及预案

沿海地区，几乎每年都有强热带风暴、甚至较强的台风侵袭，有时风载将会超出规范的设计范围，威胁到塔机的安全。为避免自然灾害造成的损失，应根据实际情况制定出防强台风的措施或应急预案。在此提出以下要求：

1) 塔机用户应密切注意天气、风力动向，当预报风力大于 6 级小于 11 级时，塔机应停止工作，检查塔身、附墙杆、机构、广告牌、电控箱、灯具等是否连接牢固，有问题应及时处理，吊钩升到最高处，吊臂应能随风转动，回转范围内不得有障碍。

2) 当预报风力大于 11 级时，独立高度的塔机应至少降下 1/3 的高度，或者在塔身上部安装一道附墙，并适当降低高度到不碰建筑物顶部为止，必要时应拆除楼顶的钢管、脚手架等设施，让塔身尽量降低，当塔机独立固定高度满足缆风绳方案时，可以使用缆风绳防护。塔机在独立高度时候，应将回转机构拆下。

3) 对于超过独立高度并安装有附着的塔机，且四周空旷，风力不受阻碍的高层建筑塔机用户，当预报风力大于 11 级时，应将塔机降低至建筑物高度以下，并将吊臂和平衡臂与建筑物主体结构连接牢固（不得仅连接在建筑物外的钢管架等物体上），动臂式塔机如图 1.2-13 所示、平头式塔机如图 1.2-14 所示、塔顶式塔机如图 1.2-15 所示。并且平时就应准备好固定塔机的工具，以免临时没办法加固。

4) 严格按照塔机使用说明书安装和使用，塔身高度和附墙以上的塔机悬出高度不得超过说明书规定的范围，附墙装置（框架及支撑杆）也应由专业厂家设计制作，不可贪图便宜，在没有计算依据的情况下随意制作，且附着点强度必须满足设计要求。

5) 严格按设计要求制作塔机基础，不得心存侥幸、降低要求。

6) 因为台风来袭时的方向还是有规律可循，塔机安装时尽量安装在建筑物能挡风的背风面。



塔机安装与顶升加节时应该在 4 级风以下进行作业，禁止塔机回转和变幅操作。请严格按照以上要求操作，否则将会导致折臂或整机倾覆现象发生。

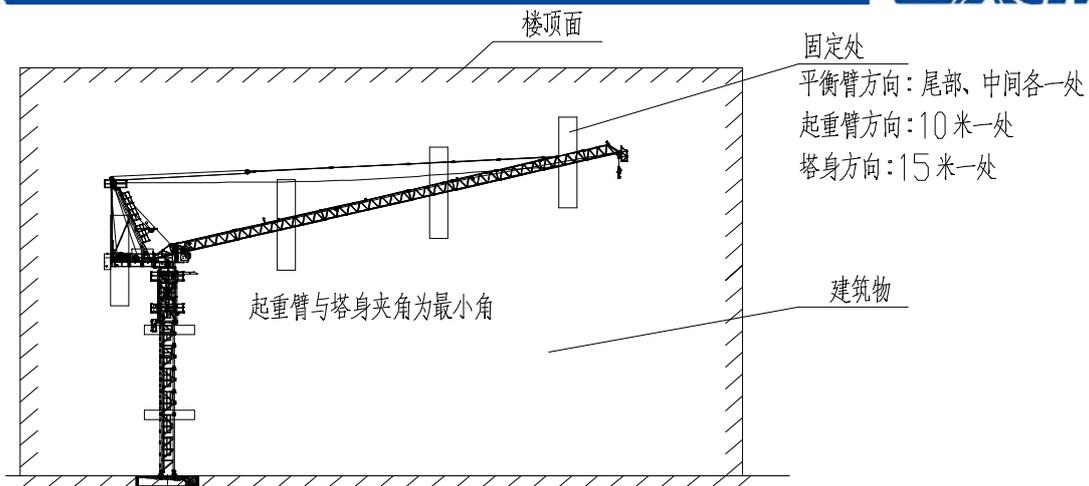


图 1.2-13

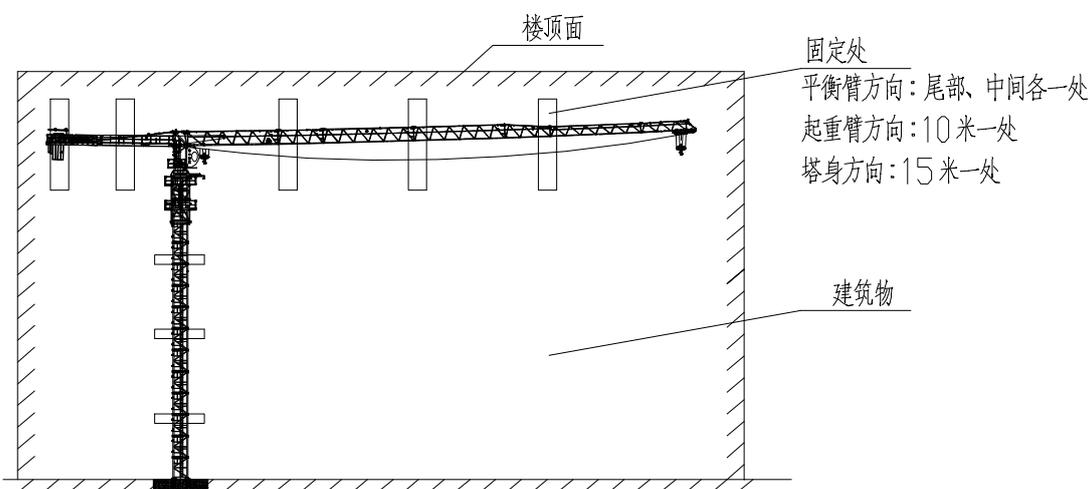


图 1.2-14

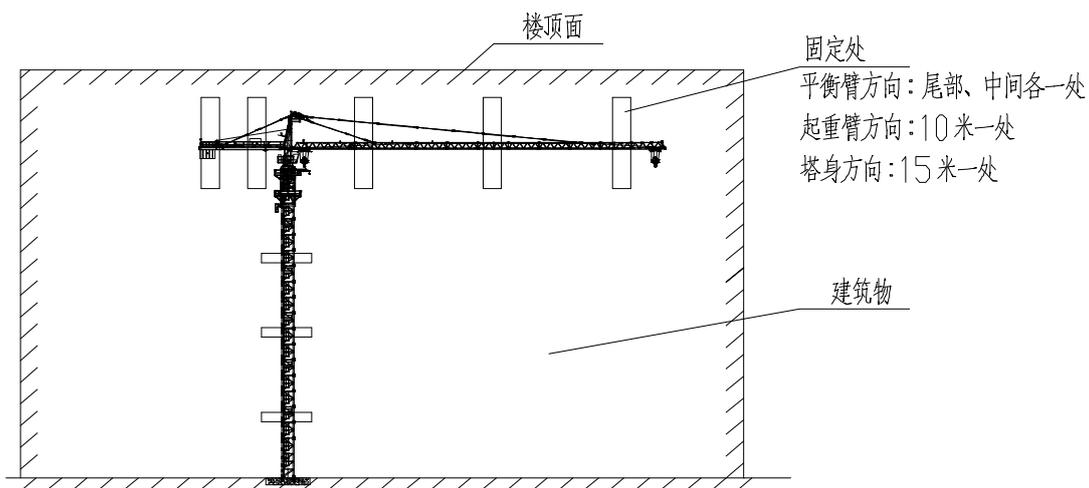


图 1.2-15



3 安全信号

3.1 安全标识

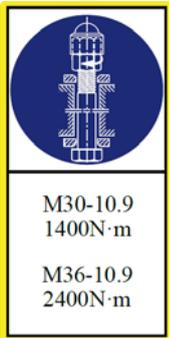
表 1.3-1

序号	代码	图形标志	安装位置	备注
1	TBAQ1-1	 <p>▲ 注意 穿防滑鞋 ▲ CAUTION Wear non-slip footwear</p>  <p>▲ 注意 系安全带 ▲ CAUTION Wear a safety harness</p>  <p>▲ 注意 戴安全帽 ▲ CAUTION Wear head protection</p>  <p>▲ 注意 所有安全保护装置保持使用状态 ▲ CAUTION Keep equality working of all the safety protecting devices.</p>	基础节	
2	TBAQ1-2	 <p>▲ 注意 当心坠落 ▲ CAUTION Beware of falling</p>  <p>▲ 注意 当心落物 ▲ CAUTION Beware of falling objects</p>  <p>▲ 注意 当心吊物 ▲ CAUTION Beware of hanging things</p>  <p>▲ 注意 注意安全 ▲ CAUTION Caution danger</p>	基础节	

序号	代码	图形标志	安装位置	备注
3	TBAQ1-3	 <p>▲ 注意 系安全带 ▲ CAUTION Wear a safety harness</p>  <p>▲ 注意 检查主要金属结构件的变形、焊缝等情况；每周一次 ▲ CAUTION Check the conditions of main metal structure's deformations and weld joints weekly.</p>  <p>▲ 注意 当心坠落 ▲ CAUTION Beware of falling</p>	起重臂第一节	
4	TBAQ1-4	 <p>▲ 注意 严禁触摸带电部位，防止触电 ▲ CAUTION Forbid touching the part of electriferous</p>  <p>▲ 注意 操作前，请阅读使用手册；定期维护保养。 ▲ CAUTION Read the userbook before operation Maintenance on time</p>  <p>▲ 注意 开门前请关闭电源 ▲ CAUTION Turn off the power source before opening the door</p>	电控柜	
5	TBAQ1-5	 <p>▲ 注意 所有安全保护装置保持使用状态 ▲ CAUTION Keep equality working of all the safety protecting devices</p>  <p>▲ 注意 使用机器前，请认真阅读手册。按使用手册和安全事项操作。 ▲ CAUTION Carefully read operator's manual before handling the machine. Observe instructions and safety rules when operating.</p>  <p>▲ 注意 非工作状态时，应打开风标制动。塔式起重机应能自由回转。 ▲ CAUTION When out of service, the wind vane brake should be opened, and the tower crane should be able slow freely.</p>	司机室	

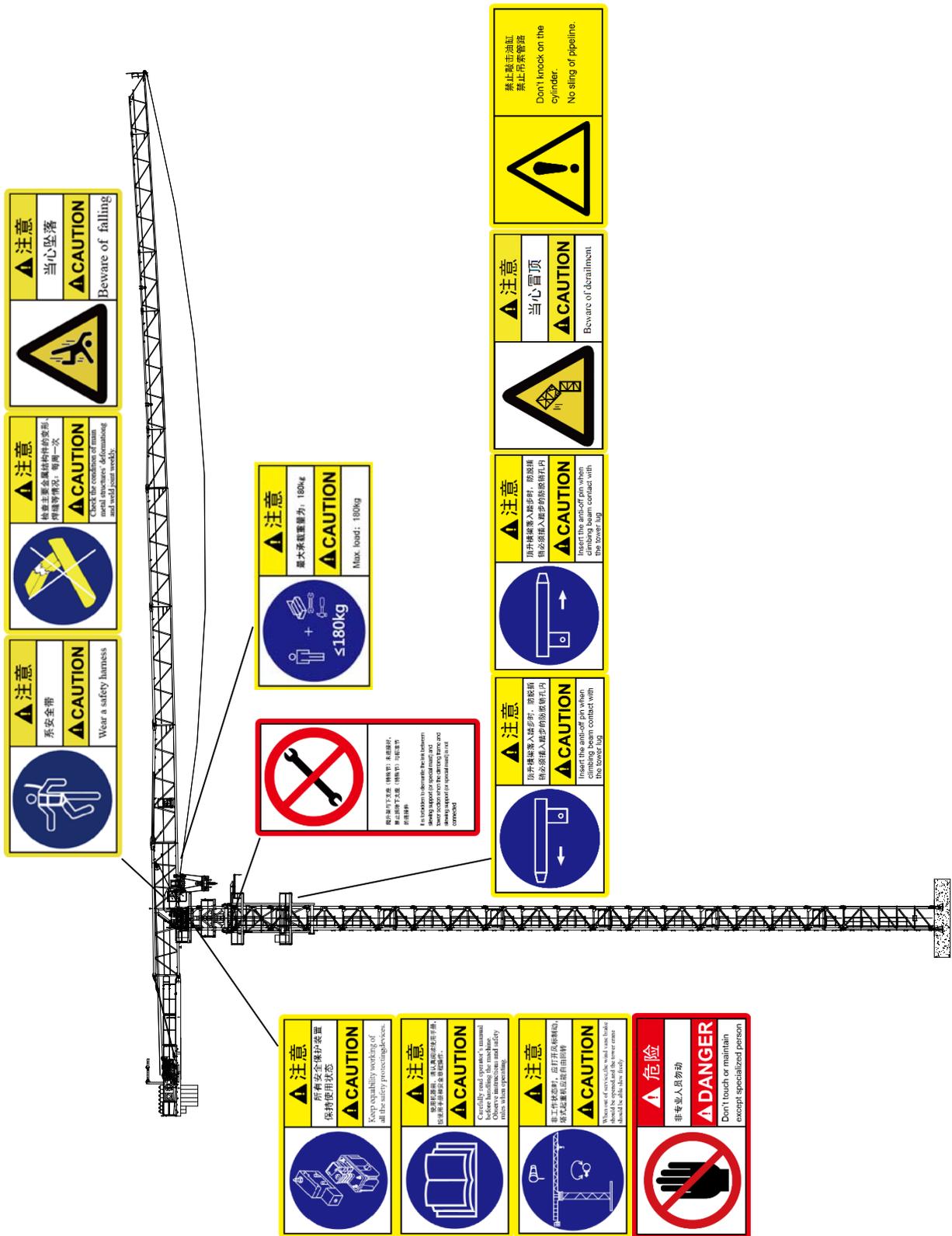
序号	代码	图形标志	安装位置	备注
6	TBAQ1-6		起升机构	
7	TBAQ1-7		基础节	
8	TBAQ1-8		小车吊篮	

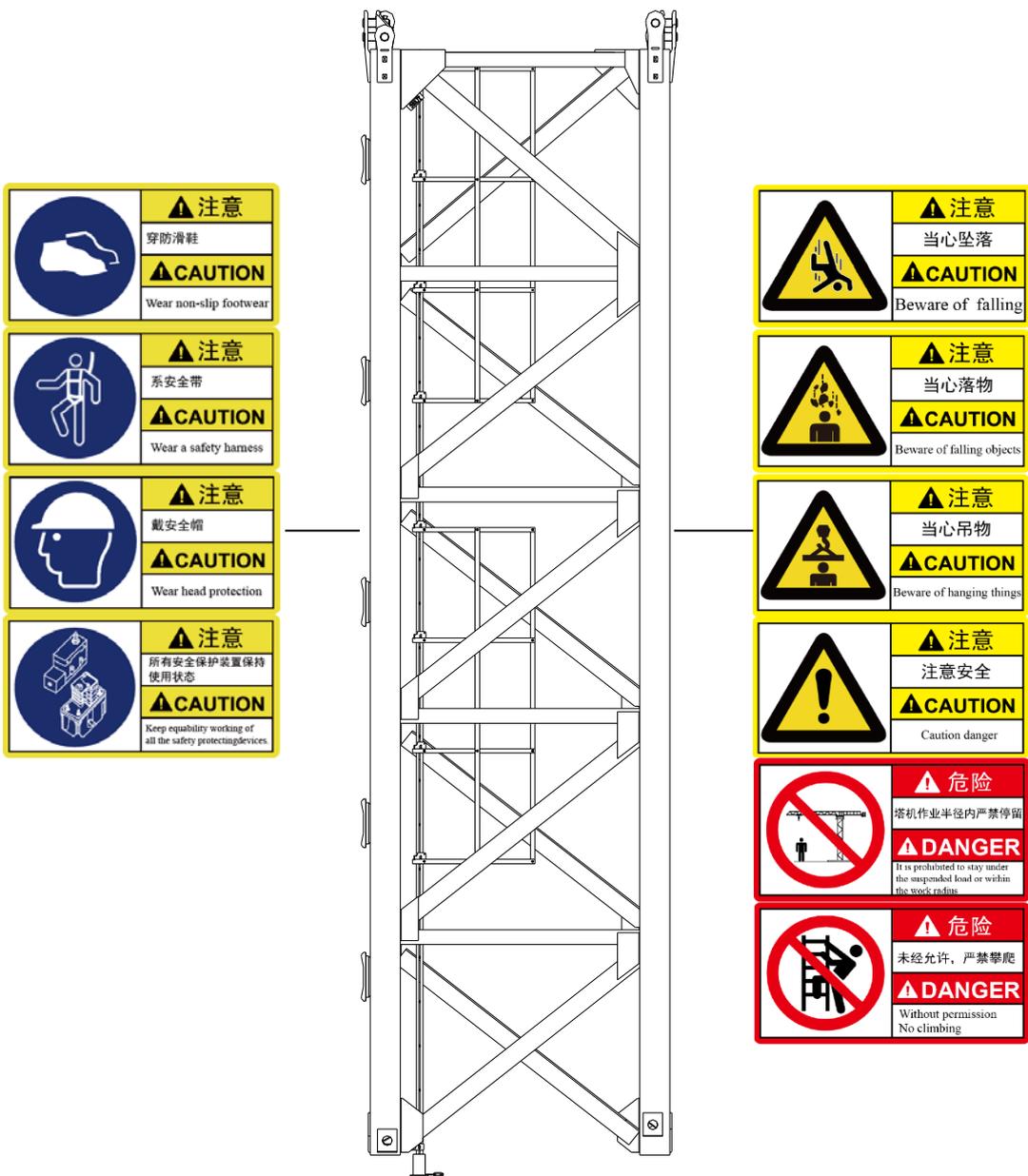
序号	代码	图形标志	安装位置	备注
9	TBAQ1-9	 <p>禁止敲击油缸； 禁止吊索管路。 Don't knock on the cylinder. No sling of pipeline.</p>	油缸	
10	TBAQ1-10	 <p>危险 非专业人员勿动 DANGER Don't touch or maintain except specialized person</p>	电控柜	
11	TBAQ1-11	 <p>注意 当心冒顶 CAUTION Beware of derailment</p>	顶升撑脚	
12	TBAQ1-12	 <p>注意 顶升横梁落入踏步时，防脱插销必须插入踏步的防脱销孔内 CAUTION Insert the anti-off pin when climbing beam contact with the tower lug</p>	顶升撑脚	
13	TBAQ1-13	 <p>注意 顶升横梁落入踏步时，防脱插销必须插入踏步的防脱销孔内 CAUTION Insert the anti-off pin when climbing beam contact with the tower lug</p>	顶升撑脚	
14	TBAQ1-14	 <p>爬升架与特殊节未连接好，禁止拆除特殊节与标准节的连接件 It's forbidden to dismantle the link between special mast and mast when the climbing frame and special mast is not connected</p>	特殊节	

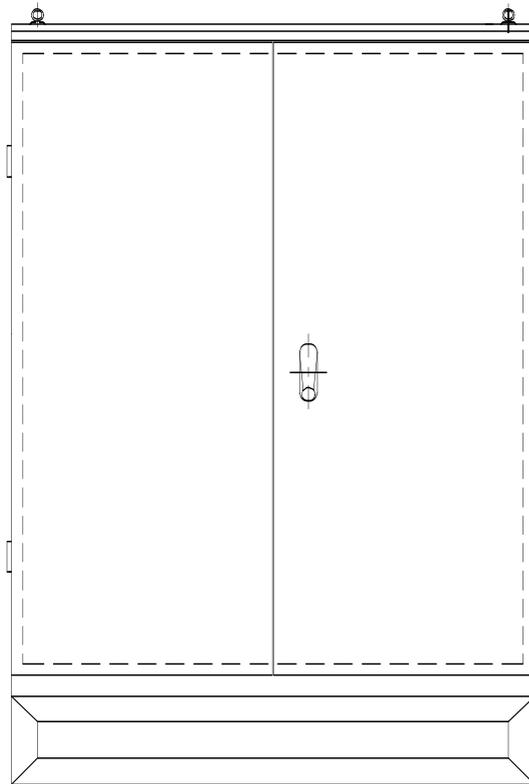
序号	代码	图形标志	安装位置	备注
15	TBAQ1-15		基础节	

3.2 安全标识在塔机上的位置

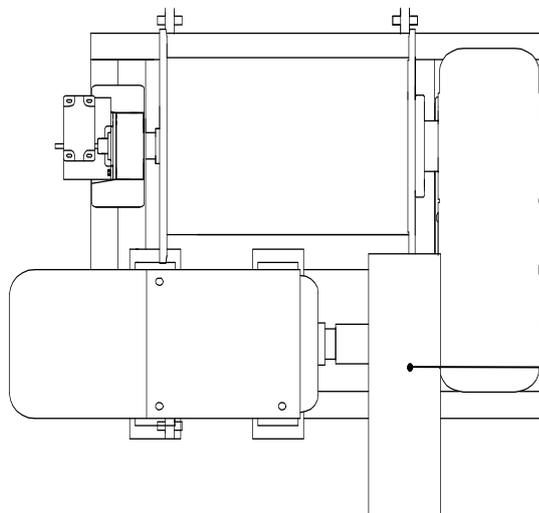
在塔身节、平衡臂、起重臂、塔顶、司机室等重要部位，有各种安全警示标志，指导操作者安全使用，避免造成伤害，车辆的安全标识必须位置准确，完整无损，无外物遮挡。塔机安全标识具体粘贴位置如图下图所示。







	<p>注意</p> <p>严禁触摸带电部位，防止触电</p> <p>CAUTION</p> <p>Forbid touching the part of electriferous</p>
	<p>注意</p> <p>操作前，请阅读使用手册 定期维护保养</p> <p>CAUTION</p> <p>Read the userbook before operation Maintenance on time</p>
	<p>注意</p> <p>开门前请关闭电源</p> <p>CAUTION</p> <p>Shut current source before opening the door</p>
	<p>危险</p> <p>非专业人员勿动</p> <p>DANGER</p> <p>Don't touch or maintain except specialized person</p>



	<p>注意</p> <p>检查钢丝绳磨损情况， 每3个工作日一次</p> <p>CAUTION</p> <p>Check the worn condition of the wire ropes every 3 working days</p>
	<p>注意</p> <p>保持对减速机及各润滑点加油。</p> <p>CAUTION</p> <p>Add oil to the reducers and lubricating locations in time.</p>
	<p>注意</p> <p>1 调整制动力矩 2 制动器补偿行程的调整 3 互锁回路的调整</p> <p>CAUTION</p> <p>1 Adjusting the braking torque 2 Adjusting the compensation stroke 3 Adjusting the clearance of the clasp and SSC</p>
	<p>注意</p> <p>检查制动器的间隙和效能，每10个工作日一次</p> <p>CAUTION</p> <p>Check the performance and clearance of brakes every 10 working days.</p>
	<p>注意</p> <p>当心机械伤人</p> <p>CAUTION</p> <p>Beware mechanical hand injury</p>
	<p>下列情况必须重新调整限位器： 1 更换钢丝绳 2 塔身高度变化 3 起重臂臂长变化</p> <p>Must readjust the limiter switch in this case: 1 changing wire rope 2 tower height change 3 jib length change</p>

提示

1) 以上示意安全标识粘贴位置，不代表结构或部件的形式，结构或部件形式以实物为准。

2) 如需更换标志，您的徐工经销商会提供新的安全标识。除经我公司或经销商授权，禁止擅自篡改或更换现有标志。

3) 更换新标志时，请粘贴在正确的位置。

4 术语

4.1 起重名词说明

1) 最大起重量 Q

塔机在各种安全作业的情况下，所容许的起吊重物的最大质量。最大质量是吊钩以下质量的总和（不含吊钩质量，包括吊具质量）。

2) 幅度 R

塔机回转中心线至吊钩中心线的距离，也称工作幅度。

3) 起升高度 H

塔机运行或固定独立状态时，空载、塔身处于最大高度，吊钩支承面对塔机基准面的最大垂直距离。

4) 最大起重力矩 M

最大额定起重量与其在设计确定的各种组合臂长中所能达到的最大工作幅度的乘积。

5) 安全距离

塔机运动部分与周围障碍物之间的最小距离。

6) 工作状态

塔机处于司机控制之下进行作业的状态。

7) 非工作状态

已经安装架设完毕的塔机，小车处于臂根位置，吊钩处于最上部，不吊载，所有机构停止运动，切断动力电源，并采取防风保护措施的状态。

8) 最大工作压力

正常操作状态下，液压回路或元件中的最大压力。

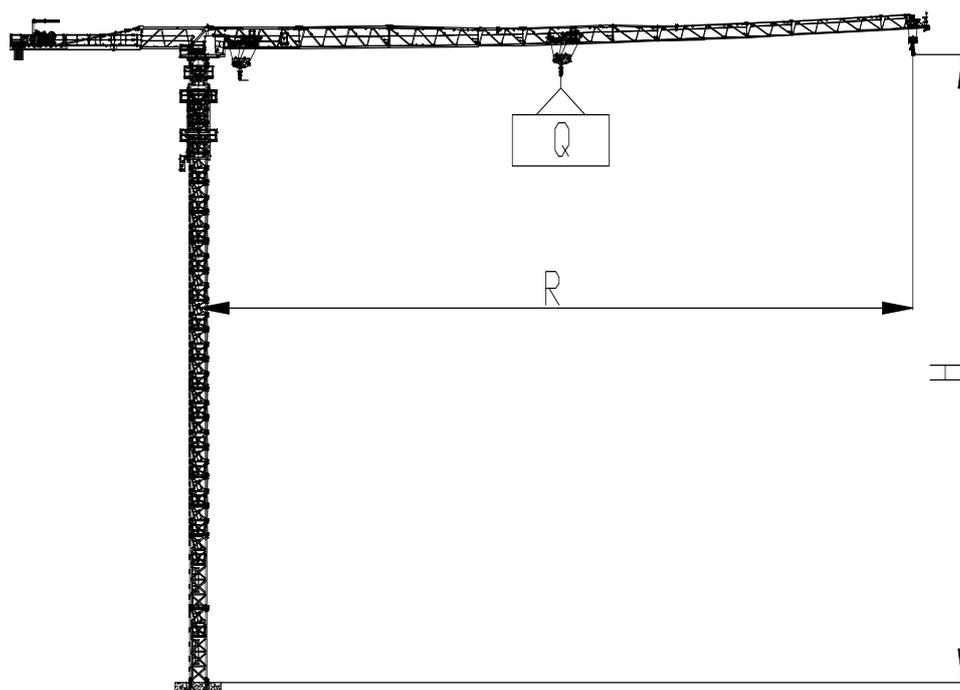


图 1.3-4

4.2 相关数据单位说明

表 1.4-1

序号	类别	单位
1	长度单位	mm
2	重量单位	kg
3	风压单位	Pa
4	风速单位	m/s
5	温度单位	°C

提示

本说明书中未提到单位的数据所采用的单位按照上表中单位为准，若文中数据规定了单位，以具体规定的单位为准。

4.3 起重吊运指令

当执行塔机各种动作时，司机必须时刻关注塔机周围的空间情况。在带载动作时，司机必须注视载荷；在空钩动作时，司机应注意吊钩。为确保起重安全，起重工和司机应熟练掌握各种指挥信号，指挥信号可参考标准 GB5082-2019《起重吊运指挥信号》。由于塔机高度较高，一般采用对讲机进行指挥。



空白页



第二章 产品概述



空白页

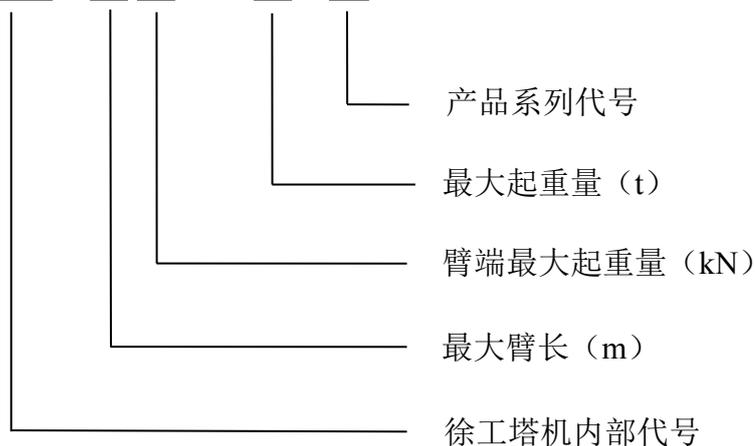
1 产品型号说明

本产品说明书适用于总图图号为：XGT7026-12S1 的机型。在本产品说明书中代号简称为 XGT7026-12S1。

1) 设备型号规格：**XGT7026-12S1 型 260t·m**

塔式起重机型式试验额定起重力矩为 260t·m。

2) 总图图号：**XGT 70 26 - 12 S1**



徐工塔机内部代号为 XGT (XGA 代表徐工塔顶式, XGT 代表徐工平头式, XGL 代表徐工动臂式), 产品最大臂长 70m, 在臂端 70m 幅度处最大起重量为 2.6t, 整机最大起重量为 12t, 产品系列代号为 S1。



2 总体布置

2.1 独立固定式整机外形尺寸及部件组成

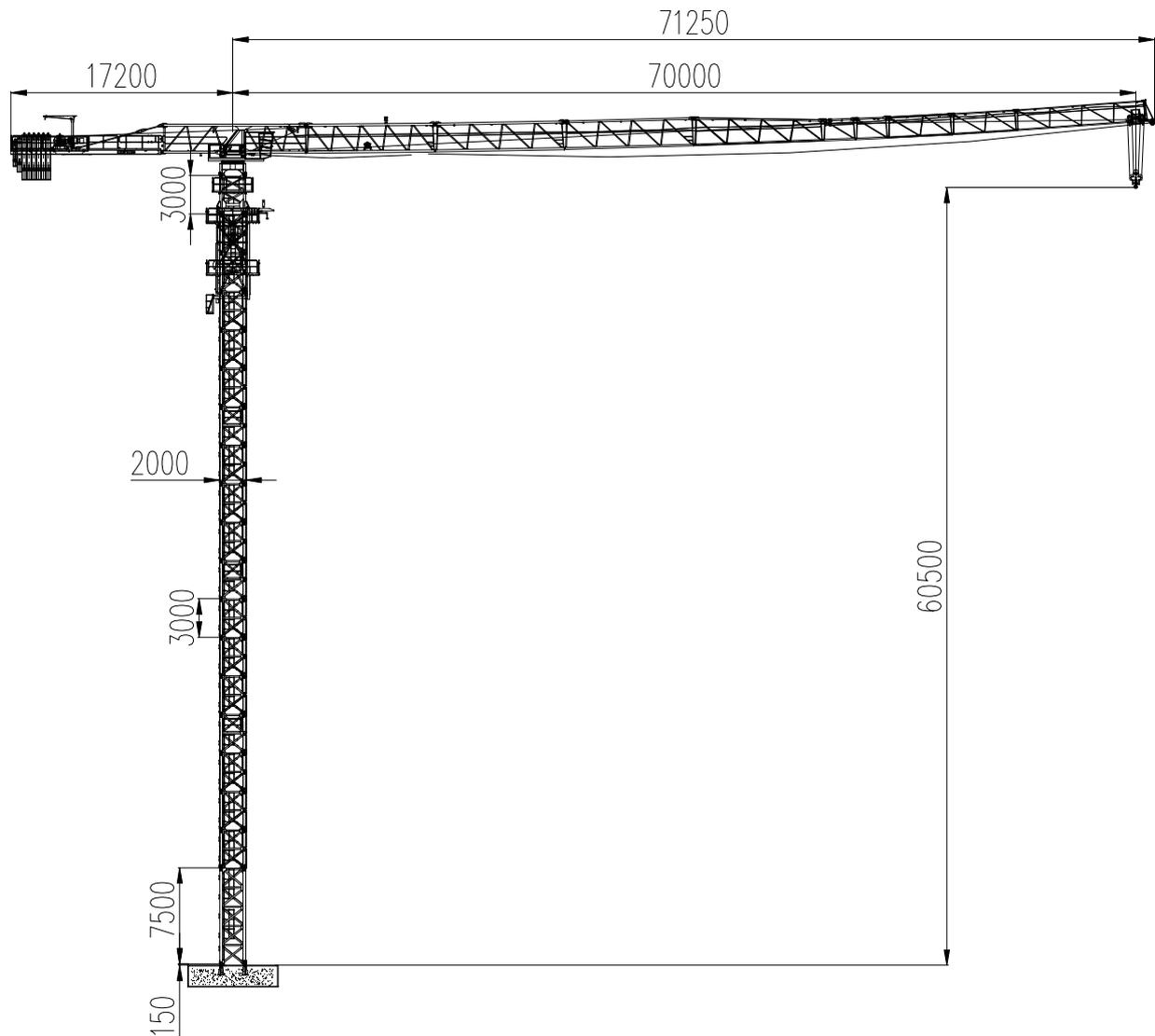


图 2.2-1

2.2 独立固定式塔机部件组成

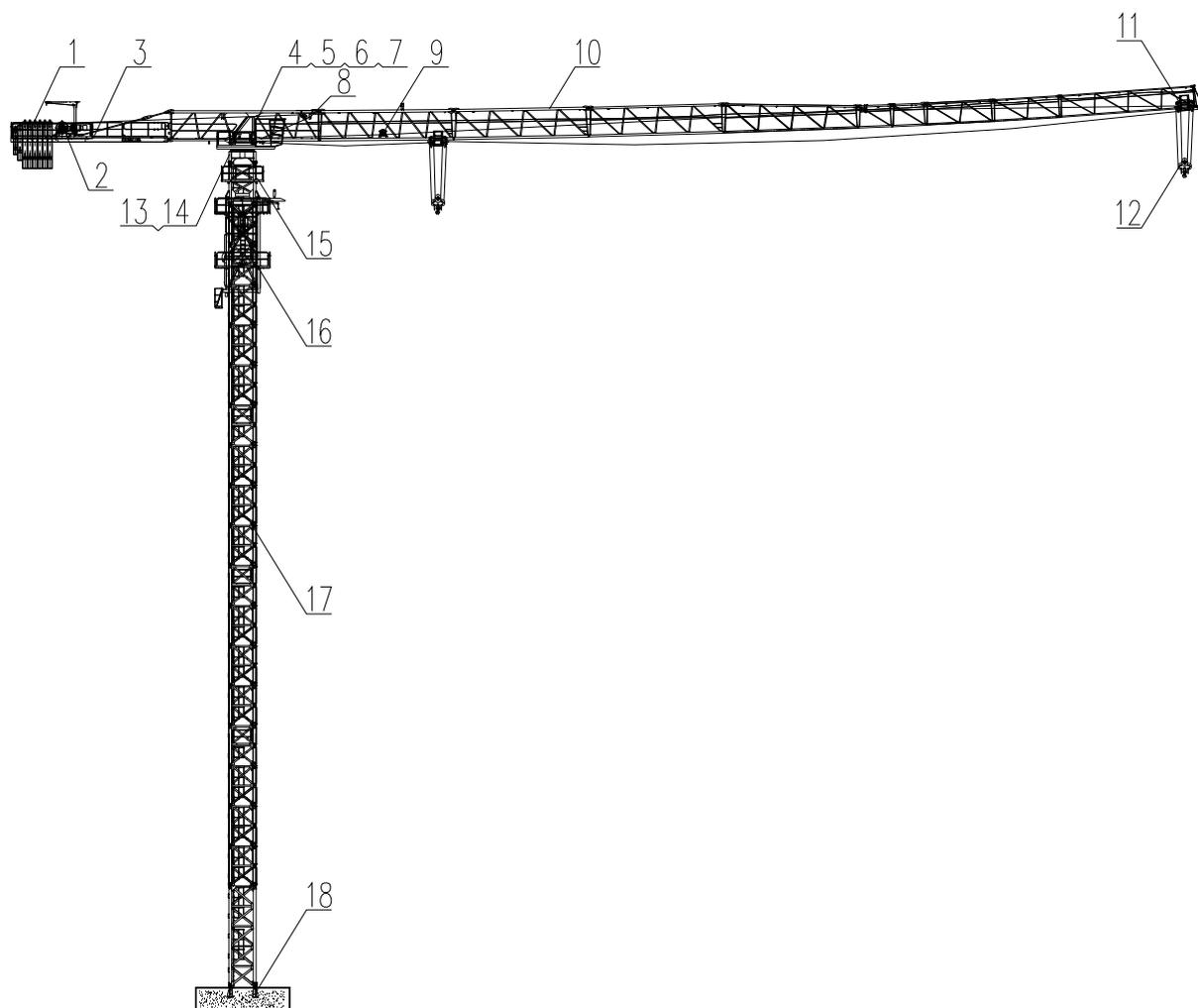


图 2.2-2

图 例					
1	平衡重组	7	回转机构	13	回转总成
2	起升机构	8	起重量限制器	14	回转支承
3	平衡臂总成	9	变幅机构	15	特殊节
4	司机室	10	起重臂总成	16	爬升架
5	电控系统	11	载重小车	17	塔身
6	力矩限制器	12	吊钩	18	固定基础


3 整机性能参数表

表 2.3-1

整机工作级别		A4						
机构 工作级别	起升机构	M4						
	回转机构	M5						
	变幅机构	M3						
起升高度 (m)		独立固定高度				附着式高度		
		60.5				300.5		
额定起重力矩(t·m)		260						
最大起重量(t)		12						
幅度(m)		最大幅度(m)	70					
		最小幅度(m)	2.8					
起升机构	速度	倍率	$\alpha=2$			$\alpha=4$		
		起重量 (t)	6	3	1.5	12	6	3
		速度 (m/min)	40	72	106	20	36	53
	电机型号	YZPE2-225M3-4/30S/380V/38Hz/45kW 或 YZPE2-200L3-4H/B3 45kW						
回转机构		转速	电机型号			功率		
		0.7r/min	YTRVF132M2-4F1/D YTRVF132M2-4F2/D/B3BM1			2×7.5 kW		
变幅机构		速度	电机型号			功率		
		0~75m/min	YTDVF132M2-4			5.5kW		
液压系统		速度	电机型号			功率		
		0.5m/min	YE3-160L-4 B5			15 kW		
		额定工作压力	41MPa					
		溢流阀调定压力	45MPa					
		安全阀调定压力	49MPa					
平衡重		臂长 (m)	重量 (t)	臂长 (m)	重量 (t)			

	70	20.2	47.5	18.9
	67.5	20.2	45	17.4
	65	20.2	42.5	15.3
	62.5	20.2	40	14.6
	60	20.2	37.5	14.6
	57.5	20.2	35	13.3
	55	20.2	32.5	11.2
	52.5	18.9	30	10.5
	50	18.9		
总功率	65.5kW（不含顶升、行走机构）			
塔顶设计风速 (3s 时距平均瞬时风速)	m/s	顶升状态	14	
		工作状态	20	
		非工作状态	离地高度 (m) : 0~20	36
			离地高度 (m) : >20~100	42
			离地高度 (m) : >100	46

4 机构技术性能参数表

4.1 起升机构主要技术性能参数表

表 2.4-1

		项目	单位	参数
起升机构		型号	/	45LVF30F
		单绳公称牵引力	N	30000
	钢丝绳	型号	/	16 NAT 4V×39S+5FC 1870 ZS
		公称直径	mm	16
		最大线速度	m/min	180
	卷筒	容绳量/层数	m/r	640/6
	电机	型号	/	YZPE2-200L3-4H/B3 45kW
		额定功率	kW	45
		基频	Hz	50



		最高运行频率	Hz	100
		额定转速	r/min	1475 (50Hz 时)
	减速机	型号	/	45LVF30A
		减速比	/	39.5
	制动器	型号	/	DDZ-600
		制动力矩	N.m	600

表 2.4-1A

		项目	单位	参数
起 升 机 构		型号	/	45LVF30E
		单绳公称牵引力	N	30000
	钢丝绳	型号	/	16 NAT 4V×39S+5FC 1870 ZS
		公称直径	mm	16
		最大线速度	m/min	212
	卷筒	容绳量/层数	m/r	670/7
	电机	型号	/	YZPE2-225M3-4/30S/380V/38Hz/45kW
		额定功率	kW	45
		基频	Hz	38
		最高运行频率	Hz	100
		额定转速	r/min	1115 (38Hz 时)
	减速机	型号	/	JQ07A
		减速比	/	38.5
	制动器	型号	/	DDZ-600BS-175
制动力矩		N.m	900	

4.2 变幅机构主要性能参数表

表 2.4-2

项目		单位	参数
型号		/	6JXF5
最大牵引力		N	5400
最大变幅范围		m	73
钢丝绳	规格型号	/	7.7 6×19+FC 1670 U ZS
变幅速度		m/min	0~75
电机	型号	/	YVFE3-132S-4H 5.5kW
	额定功率	kW	5.5
	额定频率	Hz	50
	转速	r/min	1460
	最大制动力矩	N.m	80
减速机	型号	/	6JXF5.01
	等效速比	/	35.7

4.3 回转机构主要性能参数表

表 2.4-3

项目		单位	参数
型号		/	JH12CT6
回转电机	型号	/	YTRVF132M2-4F1/D 7.5kW YTRVF132M2-4F2/D/B3BM1 7.5kW
	功率	kW	2×7.5kW
	转速	r/min	1450
减速机	型号	/	JH12CT6
	减速机速比	/	195
输出端齿轮参数	模数	mm	12
	齿数	/	16
	变位系数	/	+0.5



	主机总速比	/	2071
	主机转速	r/min	0.7

4.4 液压系统主要性能参数表

表 2.4-4

		项目	单位	参数
液 压 系 统	电机	型号	/	YE3-160M-4 B5 11kW
		功率	kW	11
		转速	r/min	1450
	液压泵站	流量	L/min	12.6
		工作压力	MPa	36
	顶升油缸	缸/杆直径	mm	180/125
		顶升速度	m/min	0~0.5

5 载荷性能表

表 2.5-1

起重臂 jib	R(m)	α	R _{min} m	R(C _{max}) m	C _{max} kg	幅度 (m) / 起重量 (kg)																						
						20	25	30	32.5	35	37.5	40	42.5	45	47.5	50	52.5	55	57.5	60	62.5	65	67.5	70				
70	↓	2.8	36.29	6000	6000										5769	5339	4960	4624	4324	4055	3811	3590	3389	3205	3035	2879	2734	2600
		2.8	19.68	12000	11778	9113	7361	6692	6121	5627	5197	4818	4482	4182	3913	3369	3448	3247	3063	2893	2737	2592	2458					
67.5	↓	2.8	37.87	6000	6000										5621	5226	4875	4561	4280	4025	3795	3584	3391	3214	3051	2900		
		2.8	20.52	12000	12000	9570	7740	7041	6444	5929	5479	5084	4733	4419	4138	3883	3653	3442	3249	3072	2909	2758						
65	↓	2.8	39.24	6000	6000										5965	5455	5091	4766	4474	4210	3971	3753	3553	3369	3200			
		2.8	21.30	12000	12000	9965	8067	7341	6724	6189	5723	5313	4949	4624	4332	4068	3829	3611	3411	3227	3058							
62.5	↓	2.8	40.40	6000	6000										5648	5273	4939	4638	4366	4120	3895	3689	3500					
		2.8	21.86	12000	12000	10299	8343	7597	6960	6409	5929	5506	5131	4797	4496	4224	3978	3753	3547	3358								
60	↓	2.8	41.34	6000	6000										5806	5422	5079	4771	4493	4241	4011	3800						
		2.8	22.36	12000	12000	10570	8568	7804	7151	6588	6096	5664	5280	4937	4629	4351	4099	3869	3658									
57.5	↓	2.8	42.06	6000	6000										5927	5536	5188	4874	4591	4334	4100							
		2.8	22.75	12000	12000	10779	8741	7964	7299	6726	6225	5785	5394	5046	4732	4449	4192	3958										
55	↓	2.8	43.35	6000	6000										5740	5380	5057	4765	4500									
		2.8	23.43	12000	12000	11150	9049	8247	7562	6971	6455	6000	5598	5238	4915	4623	4358											
52.5	↓	2.8	44.35	6000	6000										5898	5529	5199	4900										
		2.8	23.96	12000	12000	11439	9288	8467	7766	7161	6633	6168	5756	5387	5057	4758												
50	↓	2.8	45.07	6000	6000										5636	5300												
		2.8	24.32	12000	12000	11645	9459	8624	7912	7297	6760	6287	5868	5494	5158													
47.5	↓	2.8	46.16	6000	6000										5800													
		2.8	24.93	12000	12000	11961	9721	8866	8136	7505	6955	6471	6041	5658														
45	↓	2.8	45.00	6000	6000																							
		2.8	24.99	12000	12000	11995	9749	8892	8160	7528	6976	6491	6060															
42.5	↓	2.8	42.50	6000	6000																							
		2.8	24.86	12000	12000	11925	9691	8838	8110	7481	6933	6450																
40	↓	2.8	40.00	6000	6000																							
		2.8	24.61	12000	12000	11791	9580	8736	8015	7393	6850																	
37.5	↓	2.8	37.50	6000	6000																							
		2.8	24.49	12000	12000	11726	9526	8686	7969	7350																		
35	↓	2.8	35.00	6000	6000																							
		2.8	24.18	12000	12000	11557	9386	8557	7850																			
32.5	↓	2.8	32.50	6000	6000																							
		2.8	23.92	12000	12000	11416	9269	8450																				
30	↓	2.8	30.00	6000	6000																							
		2.8	23.66	12000	12000	11272	9150																					

 **注意**

1) 以上各臂长起重性能根据塔机独立固定高度 (60.5m) 计算而得出。当起升高度大于 60.5m 时, 性能曲线中的起重量必须降低。

2) 计算方法为: 计算高度的起重量=性能表中的起重量-每米钢丝绳的重量×(计算高度-60.5)×倍率。(单位, 高度: m; 重量: kg, 其中钢丝绳每米的重量为 1.05kg)

 **警告**

塔机处于非工作工况时, 必须夹好行走液压制动器 (仅行走式塔机), 回转刹车释放, 塔机可自由回转。



6 塔机部件尺寸及重量

6.1 塔机旋转部分

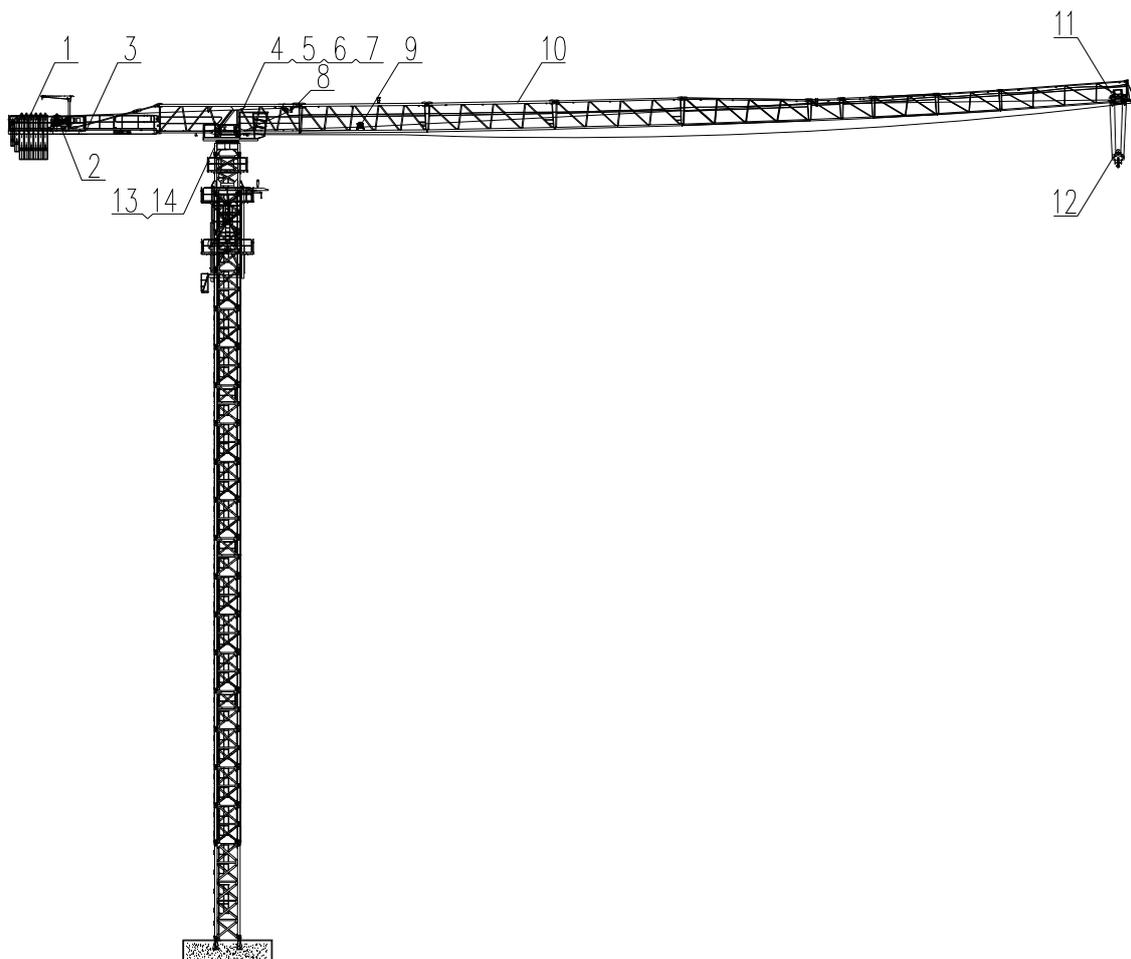
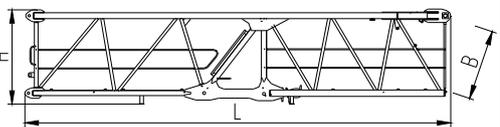
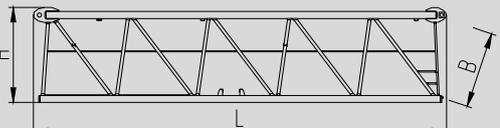
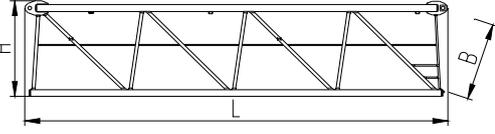
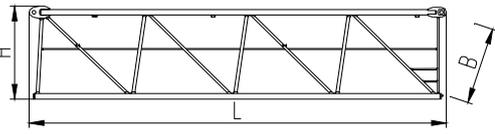
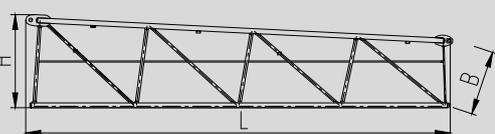
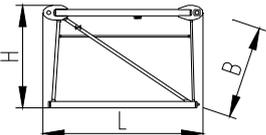
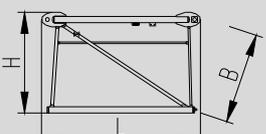
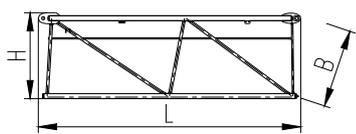
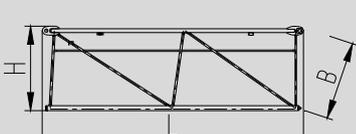
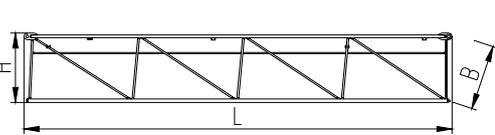


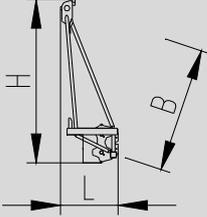
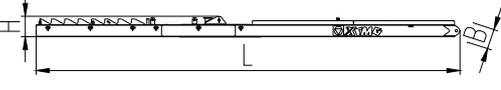
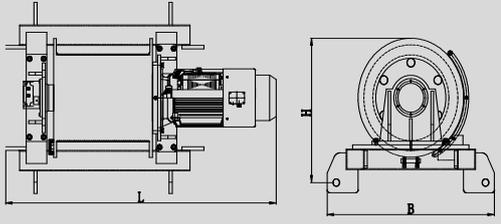
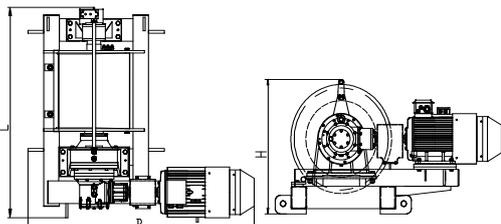
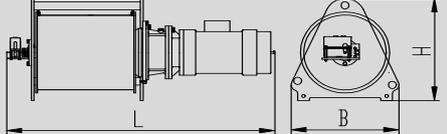
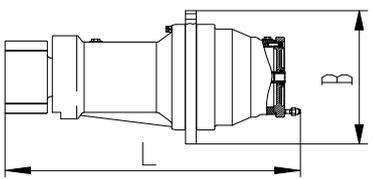
图 2.6-1

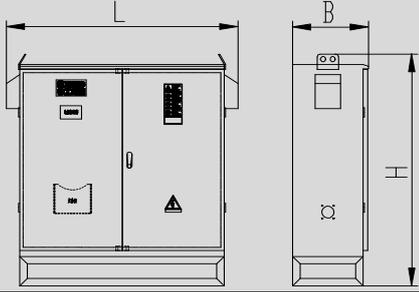
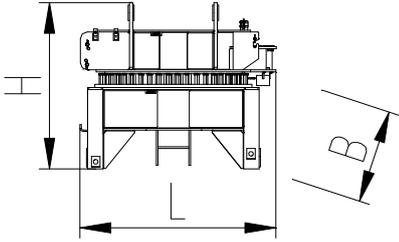
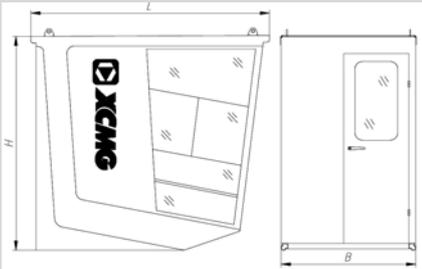
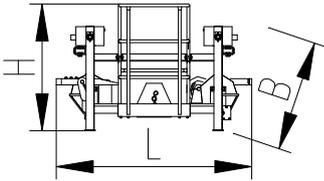
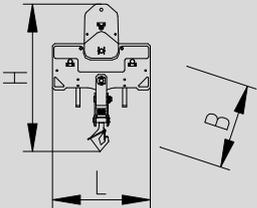
表 2.6-1

部件位置	件数	名称	简图	长 L (m)	宽 B (m)	高 H (m)	单件重量 (kg)
10	1	T1231 起重臂 臂节一		11.39	1.16	2.55	4214
10	1	T1232 臂节二		10.25	1.15	2.36	2208

部件位置	件数	名称	简图	长 L (m)	宽 B (m)	高 H (m)	单件重量 (kg)
10	1	T1233 臂节三		10.22	1.15	2.34	1854
10	1	T1234 臂节四		10.22	1.15	2.29	1514
10	1	T1235 臂节五		10.14	1.15	2.25	1134
10	1	T1236 臂节六		2.69	1.15	1.73	291
10	1	T1237 臂节七		2.69	1.15	1.73	289
10	1	T1238 臂节八		5.16	1.15	1.71	453
10	1	T1239 臂节九		5.15	1.15	1.69	323
10	1	T1240 臂节十		10.14	1.15	1.67	515



部件位置	件数	名称	简图	长 L (m)	宽 B (m)	高 H (m)	单件重量 (kg)
10	1	臂头 T12T2		0.71	1.14	2.04	80
3	1	平衡臂臂节一 PBT12E		11.75	1.39	0.58	2531
5	1	起升机构 45LVF30E		2.13	1.32	1.19	1420
	1	起升机构 45LVF30F		1.9	2.17	1.193	2000
8	1	变幅机构		1.6	0.7	0.7	290
13	2	回转减速机		0.64	0.42	0.42	195

部件位置	件数	名称	简图	长 L (m)	宽 B (m)	高 H (m)	单件重量 (kg)
7	1	电控柜		1.44	0.51	1.5	300
13	1	回转支座		2.59	2.03	1.95	4641
4	1	司机室		2.3	1.3	2.1	850
11	1	载重小车		1.91	1.86	1.24	379
12	1	吊钩		1.26	0.4	1.91	464



部件位置	件数	名称	简图	长 L (m)	宽 B (m)	高 H (m)	单件重量 (kg)
1	6	平衡重 2800		0.9	0.37	3.5	2800
1	1	平衡重 2100		0.9	0.37	2.63	2100
1	1	平衡重 1300		0.9	0.3	2.0	1300
3	2	平衡臂拉杆 杆 I		1.8	0.09	0.2	70
3	2	平衡臂拉杆 杆 II		5.37	0.09	0.2	163

以上图标中的重量为图纸理论数值，考虑焊缝等情况，实际重量误差在±5%左右，机构重量不包含钢丝绳重量。

6.1.1 塔机上回转部分尺寸

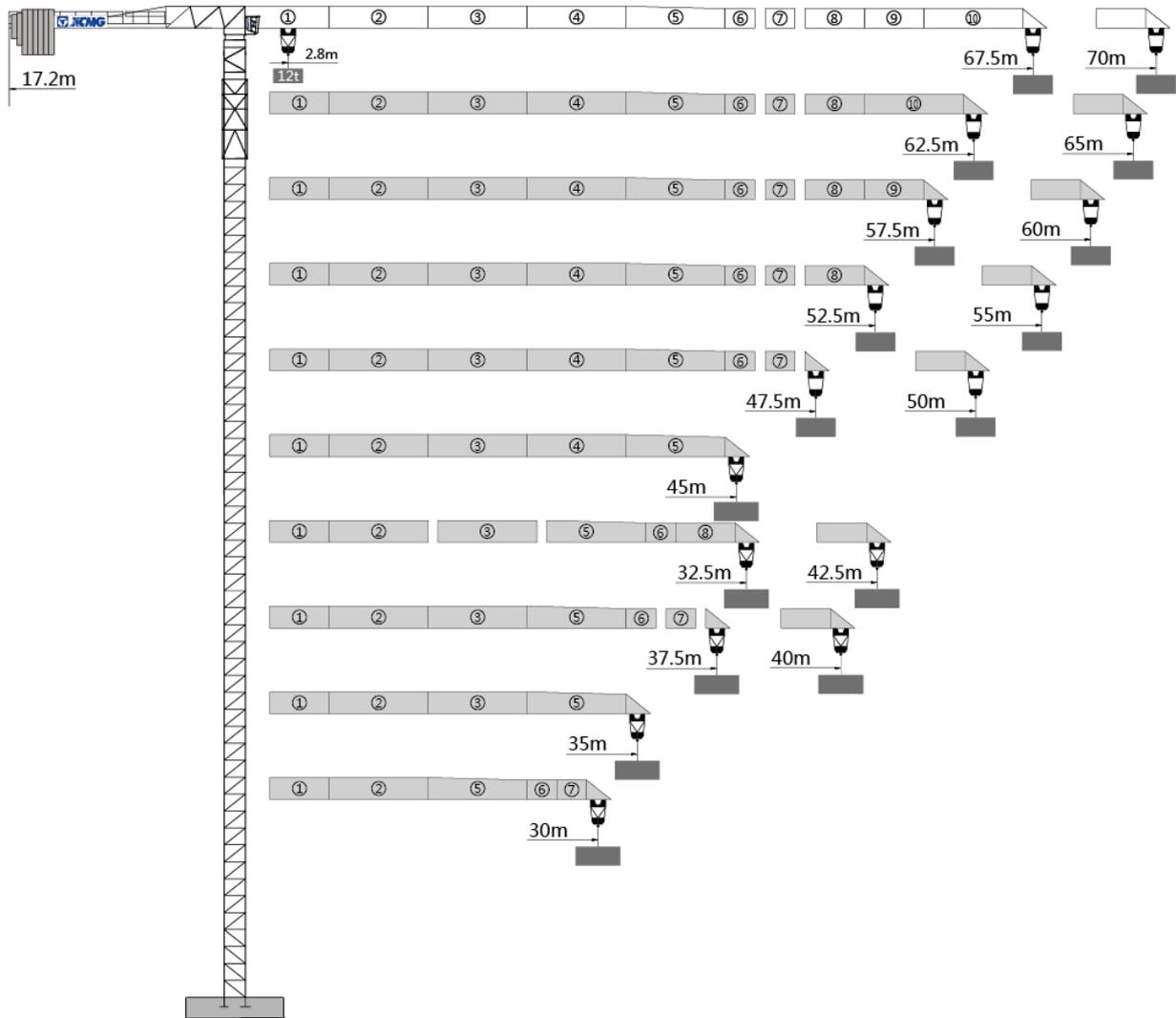


图 2.6-2



6.2 塔身

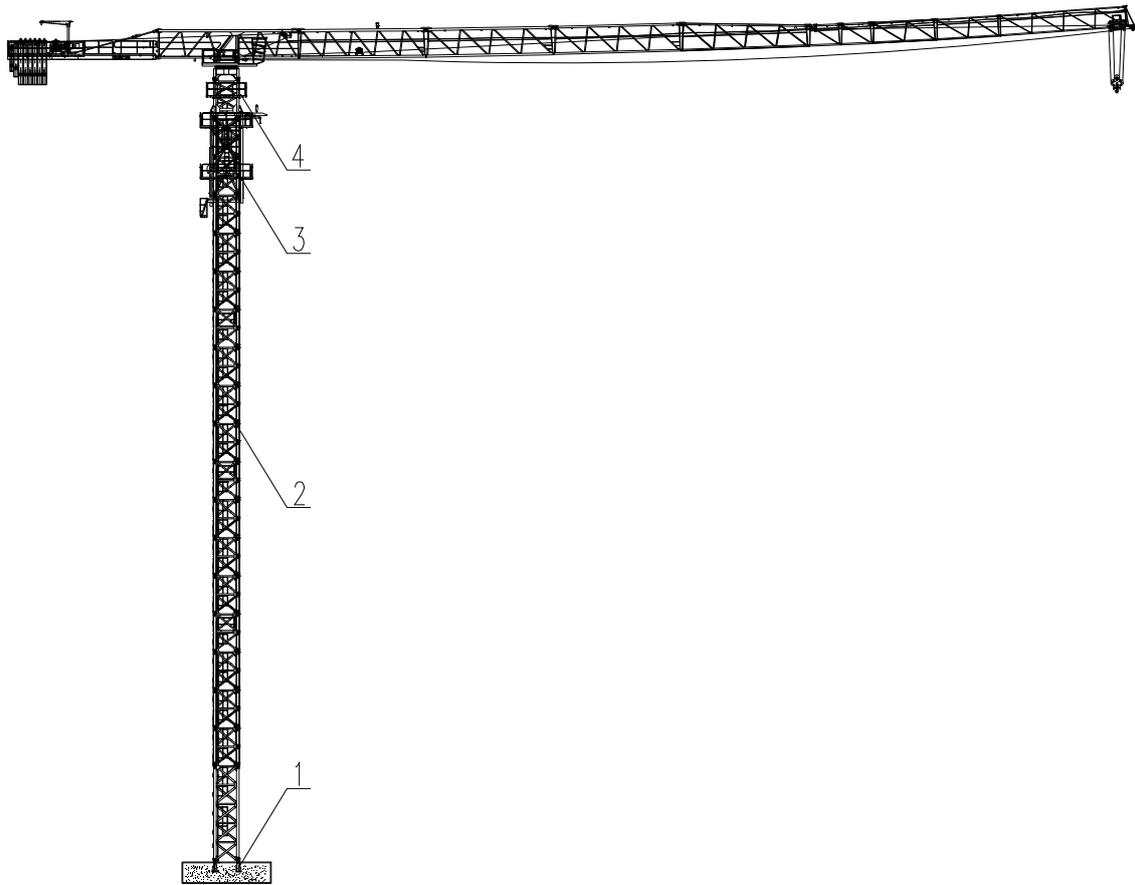
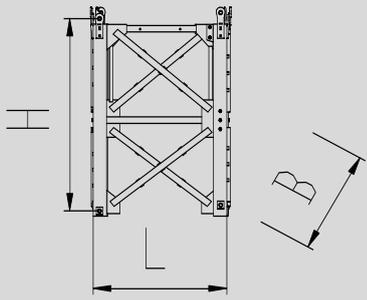
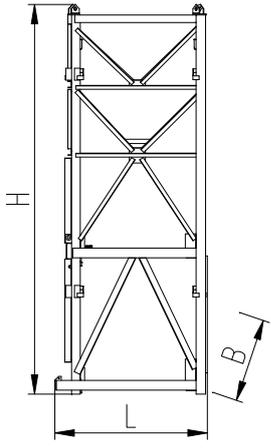
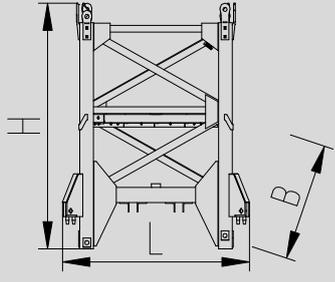
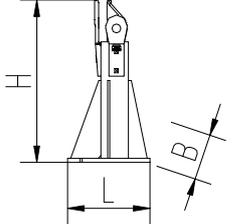
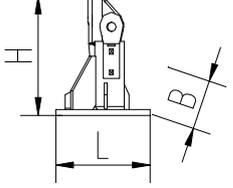


图 2.6-3

表 2.6-3

部件位置	件数	名称	简图	长 L (m)	宽 B (m)	高 H (m)	单件重量 (kg)
2	1	基础节 S68JT		2.0	2.0	7.5	3985

部件位置	件数	名称	简图	长 L (m)	宽 B (m)	高 H (m)	单件重量 (kg)
2	17	标准节 L68B1		2.0	2.0	3.0	1754
3	1	爬升架 PJL68F		2.83	2.61	7.25	3075
4	1	特殊节 TJL66A		2.45	2.45	3.26	1893
1	4	长支腿		0.6	0.6	1.19	240
1	4	小支腿		0.64	-	0.81	215

以上图标中的重量为图纸理论数值, 考虑焊缝等情况, 实际重量误差在 $\pm 5\%$ 左右。



7 部件的介绍与辨别

7.1 辨别塔身节

基础节镂空标识码为 S68JT，截面 2m，高度 7.5m。

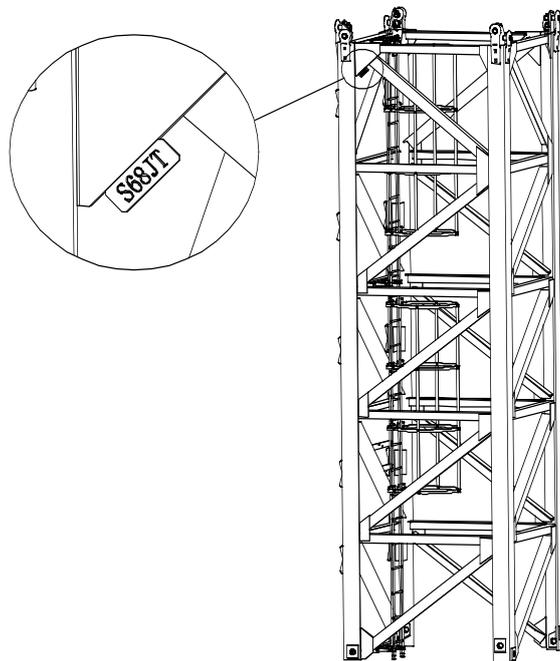


图 2.7-1

标准节镂空标识码为 L68B1，截面 2m，高度 3m。

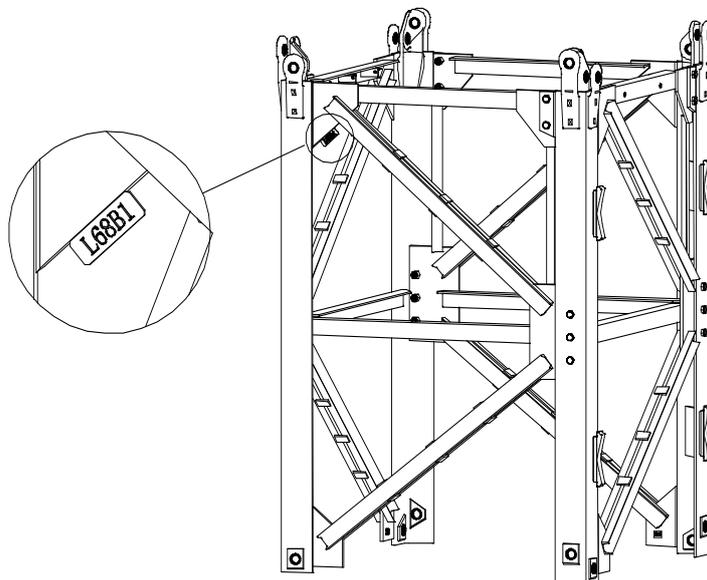


图 2.7-3

7.2 辨别起重臂臂节

在组装起重臂时必须正确辨识各起重臂臂节，按照规定的顺序组装，通过臂节上弦下部镂空标识牌标识起重臂臂节，T1232 代表起重臂第二节。

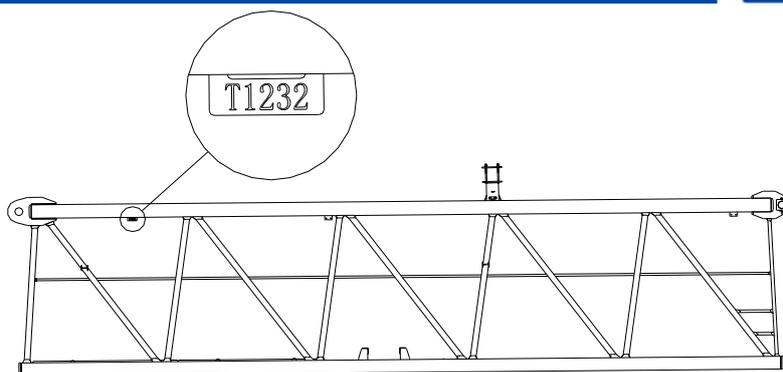


图 2.7-3

7.3 特殊节的识别

标准节镂空标识码为 TJL66A，截面 2m，高度 3m。

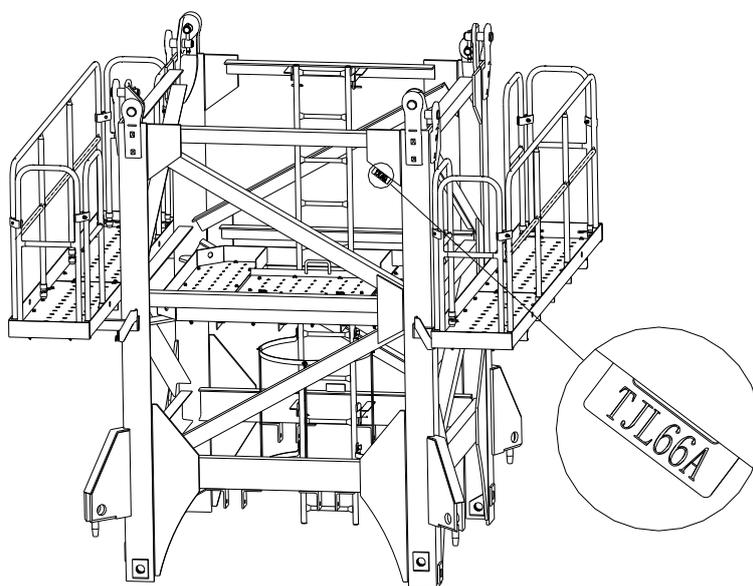


图 2.7-4



空白页



第三章 技术数据



空白页



1 独立固定式塔身组成

独立固定式塔机由 1 节 7.5m 基础节、17 节 3m 标准节和 1 节特殊节组成，独立固定式最大起升高度为 60.5m。塔身各种高度的塔身节配置见下表。



如不按照此顺序执行则可能造成塔机无法顶升、标准节断裂、甚至塔机倾覆，造成人身伤害安全事故！

表 2.1-1

起升高度 (m)	塔身配置		
	基础节 (S68JT)	标准节 (L68B1)	特殊节(TJL66A)
60.5	1	17	1
57.5	1	16	1
54.5	1	15	1
51.5	1	14	1
48.5	1	13	1
45.5	1	12	1
42.5	1	11	1
39.5	1	10	1
36.5	1	9	1
33.5	1	8	1
30.5	1	7	1
27.5	1	6	1
24.5	1	5	1
21.5	1	4	1
18.5	1	3	1
15.5	1	2	1
12.5	1	1	1



独立固定式塔身配置示意图如下。

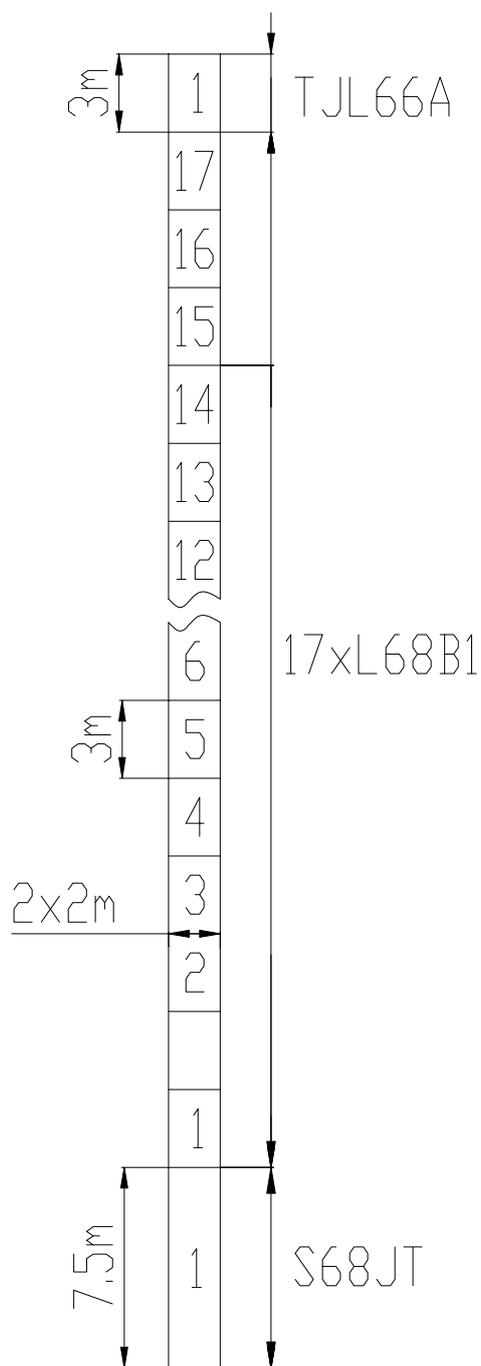


图 2.1-1

2 固定基础

XGT7026-12S1 塔机有预埋支腿式、地脚螺栓式两种固定基础。



固定基础制作不良会造成塔机使用严重事故（基础节无法安装、塔身垂直得不到保证等）。



2.1 固定基础图

2.1.1 预埋支腿式固定基础图

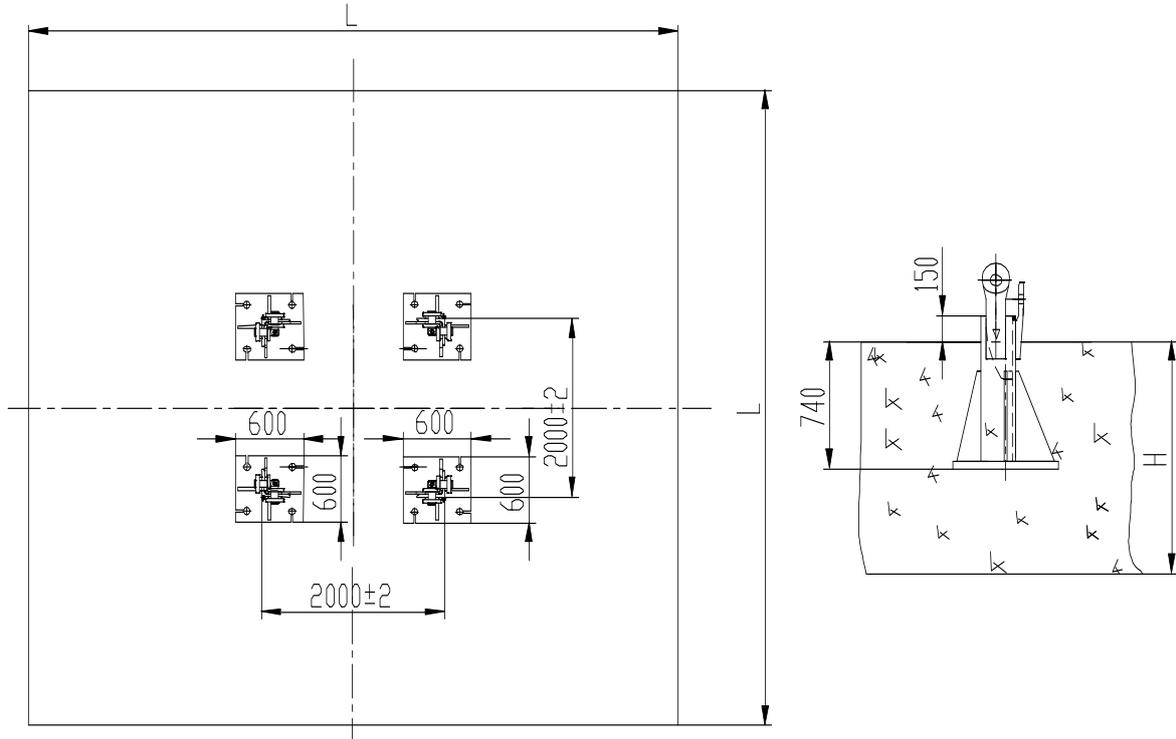


图 3.2-1

2.1.2 地脚螺栓式固定基础图

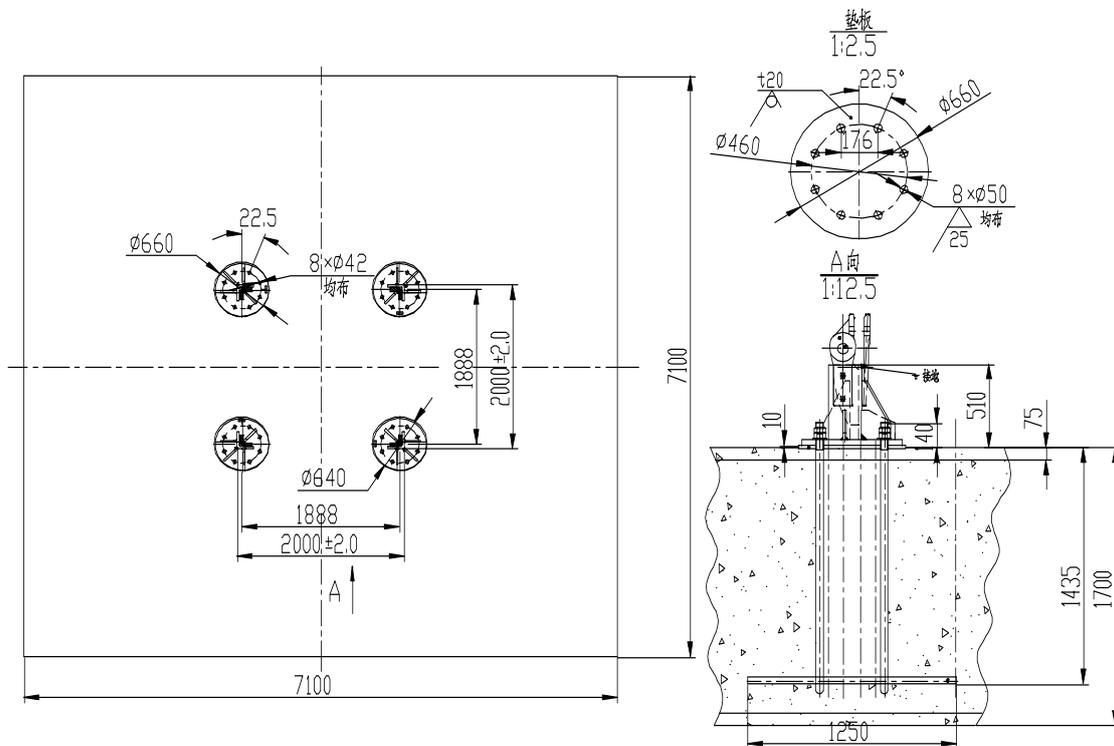


图 3.2-2



2.1.3 基础制作过程

1) 基础开挖至老土找平，基础承载力必须达到各形式要求，当地基承载力 $\leq 0.2\text{Mpa}$ 时，须回填不小于 200mm 厚度的碎石或卵石夯实，周边配模或砌砖后再进行编筋浇注混凝土，基础周围地面低于混凝土表面 100mm 以上以利排水，周边配模，拆模以后回填碎石或卵石。

表 3.2-1

L	H	上、下层筋	地耐力 MPa	混凝土 m ³	重量 t	架立筋数量
7100	1650	纵横向各 44- $\Phi 25$	≥ 0.2	83.2	200	441
7500	1650	纵横向各 44- $\Phi 25$	≥ 0.16	92.8	223	441
7800	1650	纵横向各 44- $\Phi 25$	≥ 0.14	100.4	241	441
8100	1650	纵横向各 44- $\Phi 25$	≥ 0.13	108.3	260	441

2) 按照基础图纸布置钢筋，见下图，根据工地实际情况选择二级螺纹钢或三级螺纹钢，都可以满足使用要求。采用直径 $\Phi 25$ 钢筋，上下排双层双向，上下层钢筋间设直径 $\Phi 16$ 拉结筋，拉结筋平行布置，控制上下保护层，基础的钢筋保护层厚度为 75mm。

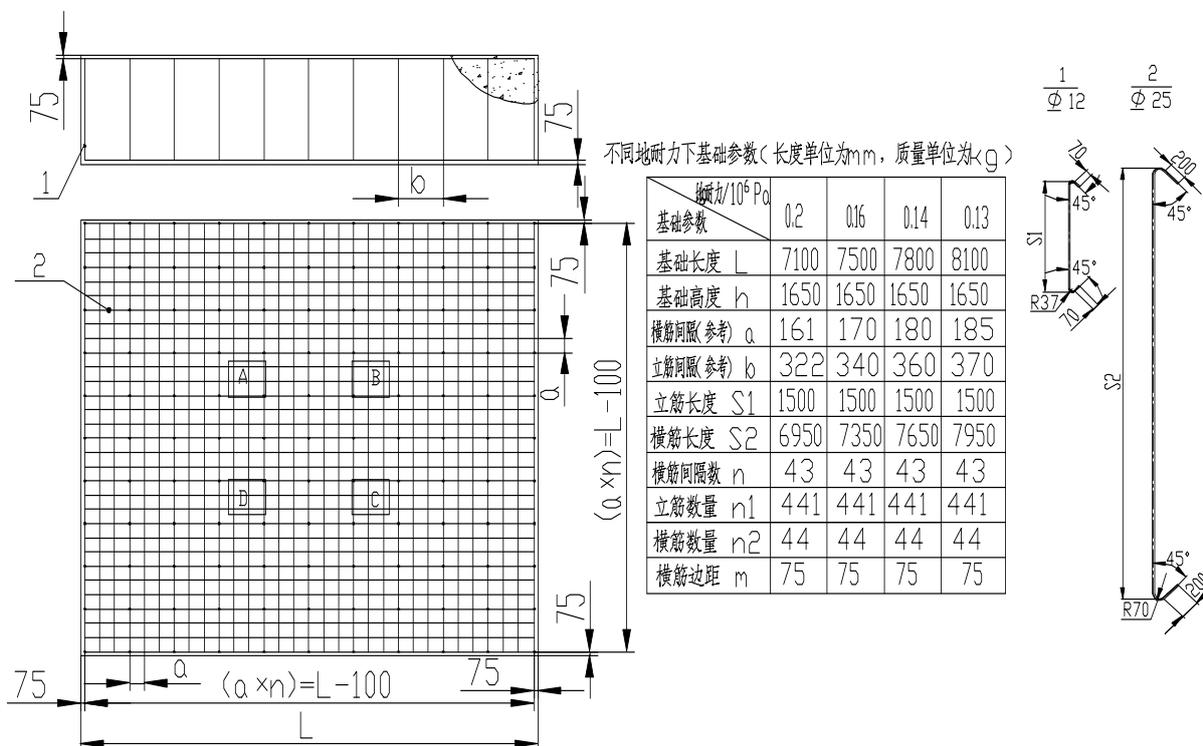


图 3.2-2

**注意**

(1) 此处基础制作介绍为方便用户理解基础制作过程, 在制作基础时必须严格按照《操作维保手册》附录内基础图纸制作。

(2) 若现场地耐力 $<0.1\text{MPa}$, 必须采取桩基础形式; 或者场地尺寸限制等原因, 不能按上述制作块基础, 也可采取桩基础形式。桩基础设计应符合现行行业标准 JGJ_94-2008《建筑桩基技术规范》, 桩基础方案可由客户根据塔机基础载荷自行设计, 也可联系我司提供有偿服务。

3) 地脚螺栓的定位

a. 首先将地脚螺栓与地脚螺栓定位模具装配, 装配时只使用二颗螺母(模具上部和下部各一颗), 螺栓端部刚露出螺母即可。

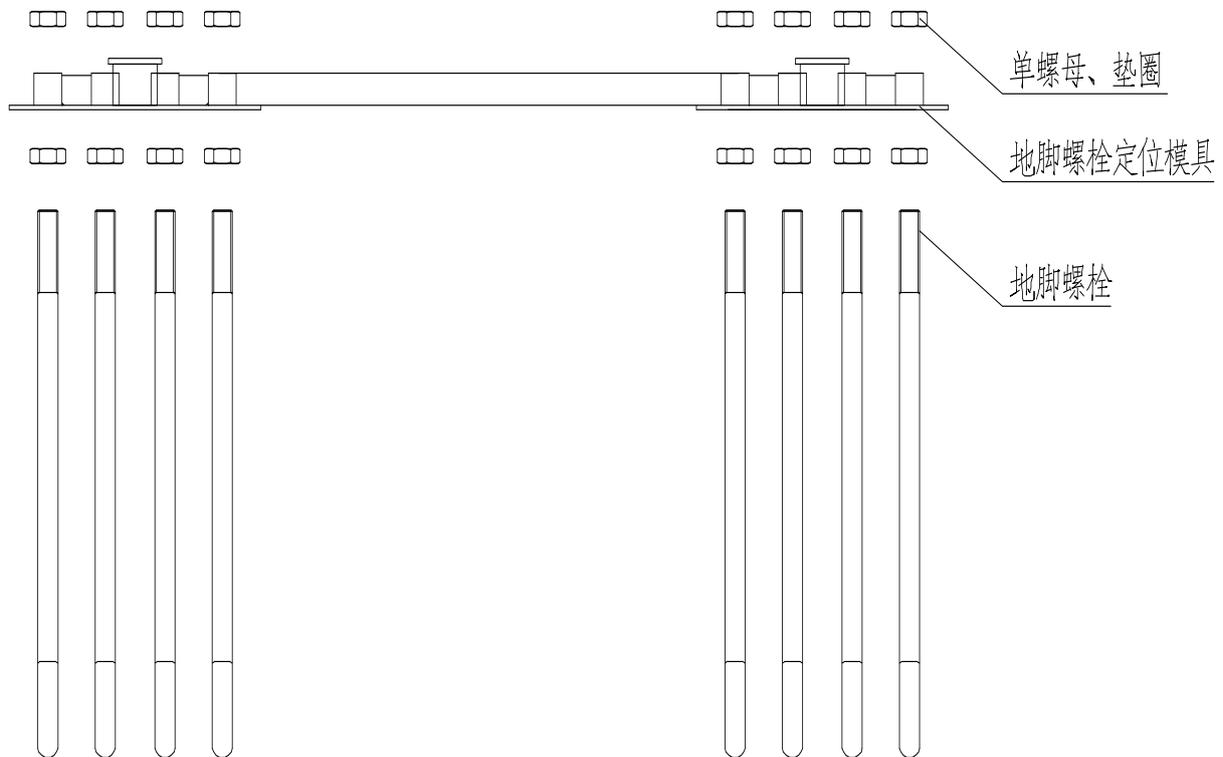


图 3.2-3

b. 钢筋捆扎到一定程度时, 将装配好的地脚螺栓定位工装、地脚螺栓、垫板整体吊入钢筋网内, 通过调整螺母旋进旋出调整地脚螺栓高度, 保证螺栓露出基础面高度符合图纸要求, 注意预留基础保护层的厚度。

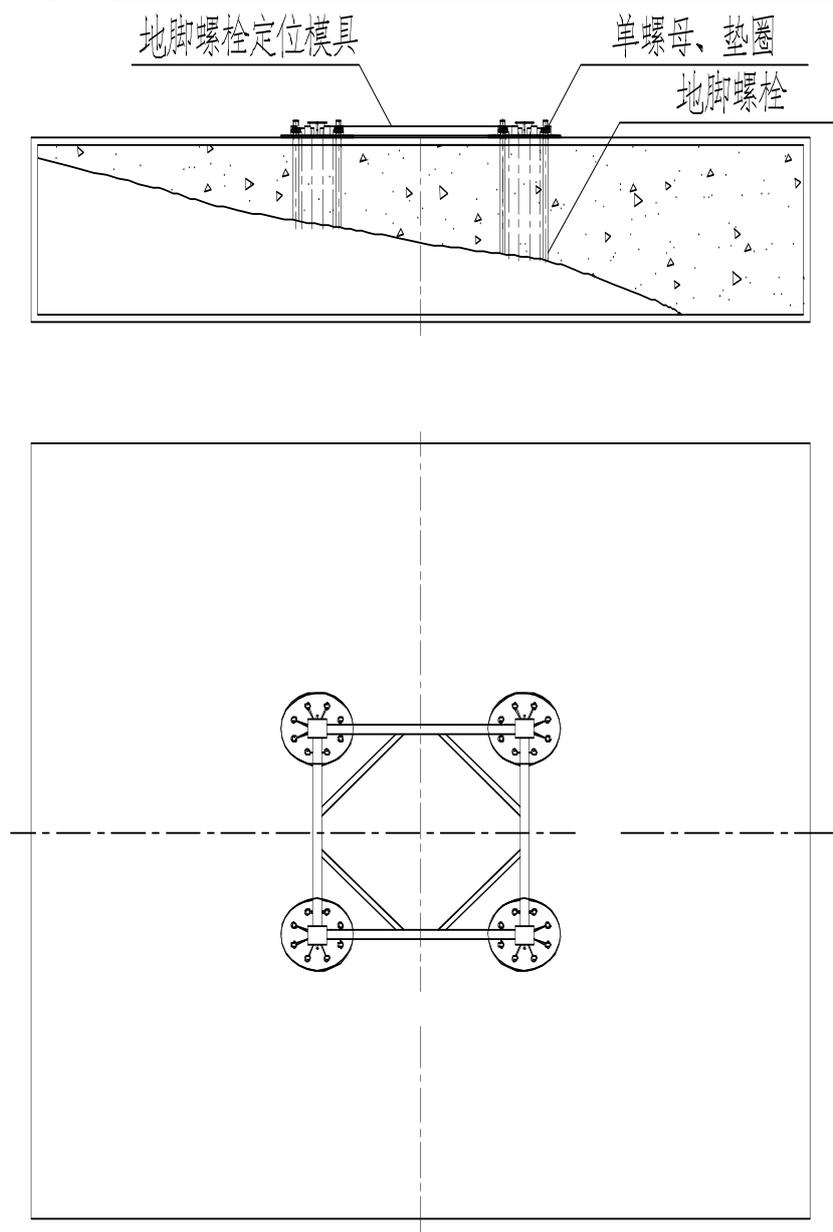


图 3.2-4

c. 检查标准节，由于运输等原因，难免会造成标准节的变形，将标准节组装后，在使用前必须对标准节的关键尺寸进行检查，要求标准节截面尺寸误差、主弦端部平面高度差均不大于 2mm，合格后方可使用。

d. 使用水平仪或经纬仪测量，，保证标准节上平面的水平误差不大于 1/1000。调整地脚螺栓的垂直度，并将地脚螺栓与基础钢筋网捆扎在一起。

4) 浇筑混凝土，四组地脚螺栓相对位置必须准确，组装后必须保证地脚螺栓孔的对角线误差不大于 2mm，浇筑过程中避免对地脚螺栓的扰动。

5) 基础浇筑完成后，应再次测量标准节的垂直度，如出现变动应立即进行调整，保证标

准节垂直度和地脚螺栓上平面的水平度。

6) 安装塔机时基础混凝土应达到 80%以上设计强度, 塔机运行使用时基础混凝土应达到 100%的设计强度。

7) 在安装小支腿时, 允许在小支腿与基础之间加垫片, 垫片面积必须大于支腿底板面积的 90%, 且每个支腿下面最多只能加两块垫片, 确保小支腿的安装后的水平度小于 1/1000。



拧紧地脚螺栓时, 不允许用大锤敲打扳手及地脚螺栓。

8) 塔机接地

为避免雷击, 塔机主体结构、电机机座和所有电气设备的金属外壳、导线的金属保护管均应可靠接地, 其接地电阻应不大于 4Ω 。采用多处重复接地时, 其接地电阻应不大于 10Ω 。

接地体的电阻应很小, 接地体应埋在潮湿的地方。如果土壤导电不良, 有必要在凹处埋入氯化钠, 然后灌水。

接地体的引出铜导体的截面面积 $\geq 25\text{mm}^2$, 常用的接地方式如下:

- a. 接地桩采用正规的接地桩、等边角钢 $L70\times 7$ 长 1.5m、钢管 $\phi 33\times 4.5$ 长 1.5m, 进行立埋。
- b. 接地板采用钢板或其他可延金属板制作, 面积为 1m^2 , 板的宽度 $\geq 150\text{mm}$, 进行立埋。
- c. 埋导线采用截面 $\geq 28\text{mm}^2$ 的铜导体或截面 $\geq 50\text{mm}^2$ 的铁导体埋入地下, 其埋置长度决定于接地电阻的大小。

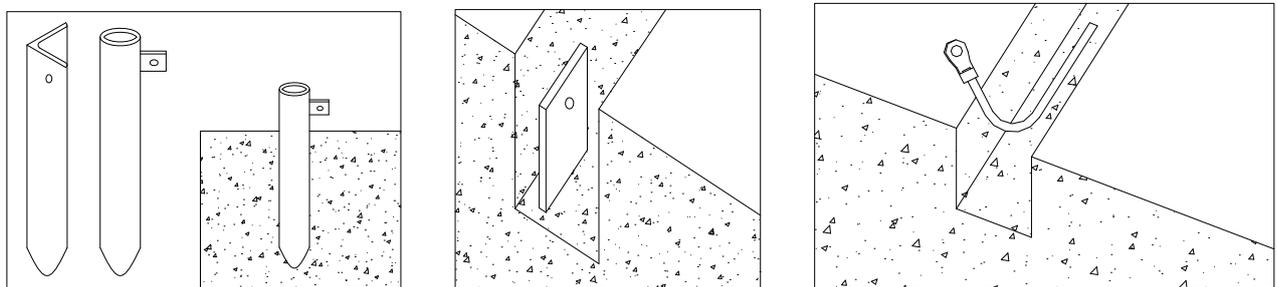


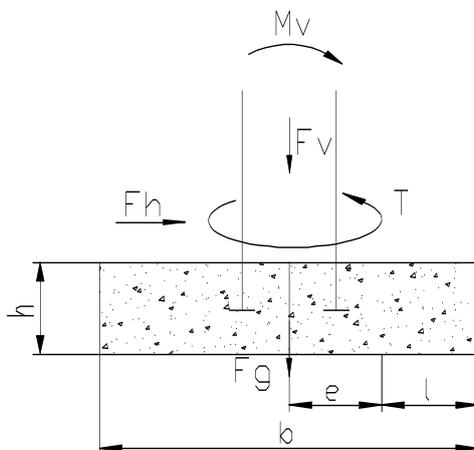
图 3.2-5



2.2 固定基础计算

2.2.1 计算

1) 计算偏心距



塔机的稳定条件为

$$e = \frac{M_V + F_h \cdot h}{F_V + F_g} \leq \frac{b}{3}$$

式中：

M_V ——倾翻力矩 (kN·m)

F_h ——水平力 (kN)

F_V ——基础所受垂直载荷 (kN)

F_g ——基础重量 (kN)

e ——偏心距 (m)

b ——基础宽度尺寸 (m)

2) 地耐力计算

$$P_B = \frac{2(F_V + F_g)}{3bl} \leq [P_B]$$

式中：

P_B ——地耐力 (kN/m²)

$[P_B]$ ——地面许用压应力 (kN/m²)

3) 计算数据：不同高度不同臂长下的基础载荷表

注：下列表中数据均为套架下降到最低位置数据。



a. 70 米臂长基础载荷表。

表 3.2-1

塔身节 数量	工作高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)	弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)
1+4	21.5	2925	24	679	585	1462	89	653	0
1+5	24.5	3000	26	696	585	1500	96	671	0
1+6	27.5	3079	27	714	585	1540	103	689	0
1+7	30.5	3164	29	732	585	1582	110	707	0
1+8	33.5	3254	31	750	585	1627	118	725	0
1+9	36.5	3348	32	768	585	1906	125	742	0
1+10	39.5	3447	34	786	585	2283	132	760	0
1+11	42.5	3551	35	804	585	2683	139	778	0
1+12	45.5	3660	37	822	585	3103	146	796	0
1+13	48.5	3774	39	839	585	3545	153	814	0
1+14	51.5	3893	40	857	585	4008	160	832	0
1+15	54.5	4016	42	875	585	4493	167	850	0
1+16	57.5	4145	44	893	585	4999	174	868	0
1+17	60.5	4278	45	911	585	5526	182	886	0



b. 67.5 米臂长基础载荷表。

表 3.2-2

塔身节 数量	工作高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)	弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)
1+4	21.5	2929	24	679	585	1465	89	650	0
1+5	24.5	3004	26	697	585	1502	96	668	0
1+6	27.5	3084	27	714	585	1542	103	686	0
1+7	30.5	3169	29	732	585	1584	110	704	0
1+8	33.5	3258	31	750	585	1629	118	722	0
1+9	36.5	3352	32	768	585	1737	125	740	0
1+10	39.5	3452	34	786	585	2114	132	758	0
1+11	42.5	3556	35	804	585	2514	139	775	0
1+12	45.5	3665	37	822	585	2934	146	793	0
1+13	48.5	3779	39	840	585	3376	153	811	0
1+14	51.5	3897	40	858	585	3839	160	829	0
1+15	54.5	4021	42	875	585	4324	167	847	0
1+16	57.5	4149	44	893	585	4830	174	865	0
1+17	60.5	4282	45	911	585	5357	182	883	0



c. 65 米臂长基础载荷表。

表 3.2-3

塔身节 数量	工作高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)	弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)
1+4	21.5	3035	24	681	585	1518	89	650	0
1+5	24.5	3110	26	699	585	1555	96	668	0
1+6	27.5	3190	27	717	585	1595	103	685	0
1+7	30.5	3275	29	735	585	1637	110	703	0
1+8	33.5	3364	31	753	585	1682	118	721	0
1+9	36.5	3459	32	771	585	1729	125	739	0
1+10	39.5	3558	34	788	585	2061	132	757	0
1+11	42.5	3662	35	806	585	2460	139	775	0
1+12	45.5	3771	37	824	585	2881	146	793	0
1+13	48.5	3885	39	842	585	3323	153	811	0
1+14	51.5	4003	40	860	585	3786	160	829	0
1+15	54.5	4127	42	878	585	4271	167	846	0
1+16	57.5	4255	44	896	585	4776	174	864	0
1+17	60.5	4388	45	914	585	5304	182	882	0



d. 62.5 米臂长基础载荷表。

表 3.2-4

塔身节 数量	工作高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)	弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)
1+4	21.5	3009	24	681	585	1504	89	647	0
1+5	24.5	3084	26	699	585	1542	96	665	0
1+6	27.5	3163	27	717	585	1582	103	683	0
1+7	30.5	3248	29	735	585	1624	110	701	0
1+8	33.5	3338	31	753	585	1669	118	719	0
1+9	36.5	3432	32	771	585	1716	125	736	0
1+10	39.5	3531	34	789	585	1900	132	754	0
1+11	42.5	3635	35	806	585	2300	139	772	0
1+12	45.5	3744	37	824	585	2720	146	790	0
1+13	48.5	3858	39	842	585	3162	153	808	0
1+14	51.5	3977	40	860	585	3625	160	826	0
1+15	54.5	4100	42	878	585	4110	167	844	0
1+16	57.5	4229	44	896	585	4616	174	862	0
1+17	60.5	4362	45	914	585	5143	182	879	0



e. 60 米臂长基础载荷表。

表 3.2-5

塔身节 数量	工作高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)	弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)
1+4	21.5	3171	24	685	585	1586	89	648	0
1+5	24.5	3246	26	703	585	1623	96	666	0
1+6	27.5	3326	27	721	585	1663	103	684	0
1+7	30.5	3411	29	739	585	1705	110	702	0
1+8	33.5	3501	31	757	585	1750	118	719	0
1+9	36.5	3595	32	775	585	1797	125	737	0
1+10	39.5	3694	34	792	585	1939	132	755	0
1+11	42.5	3798	35	810	585	2338	139	773	0
1+12	45.5	3907	37	828	585	2759	146	791	0
1+13	48.5	4021	39	846	585	3201	153	809	0
1+14	51.5	4140	40	864	585	3664	160	827	0
1+15	54.5	4263	42	882	585	4148	167	845	0
1+16	57.5	4392	44	900	585	4654	174	863	0
1+17	60.5	4525	45	918	585	5182	182	880	0



f. 57.5 米臂长基础载荷表。

表 3.2-6

塔身节 数量	工作高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)	弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)
1+4	21.5	3110	24	685	585	1555	89	645	0
1+5	24.5	3185	26	703	585	1592	96	663	0
1+6	27.5	3265	27	721	585	1632	103	681	0
1+7	30.5	3349	29	739	585	1675	110	699	0
1+8	33.5	3439	31	757	585	1719	118	717	0
1+9	36.5	3533	32	775	585	1767	125	735	0
1+10	39.5	3633	34	793	585	1816	132	753	0
1+11	42.5	3737	35	811	585	2182	139	770	0
1+12	45.5	3846	37	828	585	2602	146	788	0
1+13	48.5	3959	39	846	585	3044	153	806	0
1+14	51.5	4078	40	864	585	3508	160	824	0
1+15	54.5	4202	42	882	585	3992	167	842	0
1+16	57.5	4330	44	900	585	4498	174	860	0
1+17	60.5	4463	45	918	585	5025	182	878	0



g. 55 米臂长基础载荷表。

表 3.2-7

塔身节 数量	工作高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)	弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)
1+4	21.5	3223	24	689	585	1611	89	645	0
1+5	24.5	3298	26	707	585	1649	96	663	0
1+6	27.5	3378	27	724	585	1689	103	680	0
1+7	30.5	3462	29	742	585	1731	110	698	0
1+8	33.5	3552	31	760	585	1776	118	716	0
1+9	36.5	3646	32	778	585	1823	125	734	0
1+10	39.5	3745	34	796	585	1873	132	752	0
1+11	42.5	3850	35	814	585	2141	139	770	0
1+12	45.5	3959	37	832	585	2562	146	788	0
1+13	48.5	4072	39	850	585	3004	153	806	0
1+14	51.5	4191	40	868	585	3467	160	823	0
1+15	54.5	4314	42	885	585	3952	167	841	0
1+16	57.5	4443	44	903	585	4457	174	859	0
1+17	60.5	4576	45	921	585	4985	182	877	0



h. 52.5 米臂长基础载荷表。

表 3.2-8

塔身节 数量	工作高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)	弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)
1+4	21.5	3400	24	677	585	1700	89	629	0
1+5	24.5	3475	26	695	585	1737	96	647	0
1+6	27.5	3555	27	713	585	1777	103	665	0
1+7	30.5	3639	29	731	585	1820	110	683	0
1+8	33.5	3729	31	749	585	1864	118	701	0
1+9	36.5	3823	32	767	585	1912	125	719	0
1+10	39.5	3923	34	784	585	1961	132	736	0
1+11	42.5	4027	35	802	585	2208	139	754	0
1+12	45.5	4136	37	820	585	2628	146	772	0
1+13	48.5	4250	39	838	585	3070	153	790	0
1+14	51.5	4368	40	856	585	3533	160	808	0
1+15	54.5	4492	42	874	585	4018	167	826	0
1+16	57.5	4620	44	892	585	4524	174	844	0
1+17	60.5	4753	45	910	585	5051	182	862	0



i. 50 米臂长基础载荷表。

表 3.2-9

塔身节 数量	工作高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)	弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)
1+4	21.5	3409	24	679	585	1705	89	628	0
1+5	24.5	3484	26	697	585	1742	96	645	0
1+6	27.5	3564	27	715	585	1782	103	663	0
1+7	30.5	3649	29	733	585	1824	110	681	0
1+8	33.5	3738	31	751	585	1869	118	699	0
1+9	36.5	3833	32	769	585	1916	125	717	0
1+10	39.5	3932	34	787	585	1966	132	735	0
1+11	42.5	4036	35	805	585	2119	139	753	0
1+12	45.5	4145	37	823	585	2539	146	771	0
1+13	48.5	4259	39	840	585	2981	153	788	0
1+14	51.5	4378	40	858	585	3445	160	806	0
1+15	54.5	4501	42	876	585	3929	167	824	0
1+16	57.5	4629	44	894	585	4435	174	842	0
1+17	60.5	4763	45	912	585	4962	182	860	0



j. 47.5 米臂长基础载荷表。

表 3.2-10

塔身节 数量	工作高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)	弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)
1+4	21.5	3404	24	682	585	1702	89	625	0
1+5	24.5	3479	26	700	585	1740	96	643	0
1+6	27.5	3559	27	717	585	1780	103	661	0
1+7	30.5	3644	29	735	585	1822	110	678	0
1+8	33.5	3733	31	753	585	1867	118	696	0
1+9	36.5	3828	32	771	585	1914	125	714	0
1+10	39.5	3927	34	789	585	1964	132	732	0
1+11	42.5	4031	35	807	585	2016	139	750	0
1+12	45.5	4140	37	825	585	2402	146	768	0
1+13	48.5	4254	39	843	585	2844	153	786	0
1+14	51.5	4373	40	860	585	3308	160	804	0
1+15	54.5	4496	42	878	585	3792	167	822	0
1+16	57.5	4624	44	896	585	4298	174	839	0
1+17	60.5	4758	45	914	585	4825	182	857	0



k. 45 米臂长基础载荷表。

表 3.2-11

塔身节 数量	工作高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)	弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)
1+4	21.5	3459	24	667	585	1729	89	607	0
1+5	24.5	3534	26	685	585	1767	96	625	0
1+6	27.5	3614	27	703	585	1807	103	643	0
1+7	30.5	3698	29	720	585	1849	110	661	0
1+8	33.5	3788	31	738	585	1894	118	679	0
1+9	36.5	3882	32	756	585	1941	125	697	0
1+10	39.5	3981	34	774	585	1991	132	715	0
1+11	42.5	4086	35	792	585	2092	139	733	0
1+12	45.5	4194	37	810	585	2512	146	750	0
1+13	48.5	4308	39	828	585	2954	153	768	0
1+14	51.5	4427	40	846	585	3417	160	786	0
1+15	54.5	4550	42	863	585	3902	167	804	0
1+16	57.5	4679	44	881	585	4408	174	822	0
1+17	60.5	4812	45	899	585	4935	182	840	0



1. 42.5 米臂长基础载荷表。

表 3.2-12

塔身节 数量	工作高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)	弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)
1+4	21.5	3478	24	642	585	1739	89	579	0
1+5	24.5	3553	26	660	585	1776	96	597	0
1+6	27.5	3633	27	678	585	1816	103	614	0
1+7	30.5	3717	29	696	585	1859	110	632	0
1+8	33.5	3807	31	713	585	1903	118	650	0
1+9	36.5	3901	32	731	585	1951	125	668	0
1+10	39.5	4000	34	749	585	2000	132	686	0
1+11	42.5	4105	35	767	585	2124	139	704	0
1+12	45.5	4213	37	785	585	2545	146	722	0
1+13	48.5	4327	39	803	585	2986	153	740	0
1+14	51.5	4446	40	821	585	3450	160	758	0
1+15	54.5	4569	42	839	585	3934	167	775	0
1+16	57.5	4698	44	857	585	4440	174	793	0
1+17	60.5	4831	45	874	585	4967	182	811	0



m. 40 米臂长基础载荷表。

表 3.2-13

塔身节 数量	工作高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)	弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)
1+4	21.5	3503	24	637	585	1751	89	570	0
1+5	24.5	3578	26	655	585	1789	96	588	0
1+6	27.5	3658	27	673	585	1829	103	606	0
1+7	30.5	3742	29	691	585	1871	110	624	0
1+8	33.5	3832	31	709	585	1916	118	642	0
1+9	36.5	3926	32	727	585	1963	125	660	0
1+10	39.5	4025	34	745	585	2013	132	678	0
1+11	42.5	4130	35	763	585	2160	139	695	0
1+12	45.5	4239	37	780	585	2580	146	713	0
1+13	48.5	4352	39	798	585	3022	153	731	0
1+14	51.5	4471	40	816	585	3485	160	749	0
1+15	54.5	4594	42	834	585	3970	167	767	0
1+16	57.5	4723	44	852	585	4476	174	785	0
1+17	60.5	4856	45	870	585	5003	182	803	0



n. 37.5 米臂长基础载荷表。

表 3.2-14

塔身节 数量	工作高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)	弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)
1+4	21.5	3409	24	640	585	1704	89	567	0
1+5	24.5	3484	26	657	585	1742	96	585	0
1+6	27.5	3564	27	675	585	1782	103	603	0
1+7	30.5	3648	29	693	585	1824	110	621	0
1+8	33.5	3738	31	711	585	1869	118	639	0
1+9	36.5	3832	32	729	585	1916	125	657	0
1+10	39.5	3932	34	747	585	1966	132	675	0
1+11	42.5	4036	35	765	585	2050	139	693	0
1+12	45.5	4145	37	783	585	2470	146	711	0
1+13	48.5	4258	39	800	585	2912	153	728	0
1+14	51.5	4377	40	818	585	3376	160	746	0
1+15	54.5	4501	42	836	585	3860	167	764	0
1+16	57.5	4629	44	854	585	4366	174	782	0
1+17	60.5	4762	45	872	585	4893	182	800	0



o. 35 米臂长基础载荷表。

表 3.2-15

塔身节 数量	工作高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)	弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)
1+4	21.5	3484	24	629	585	1742	89	552	0
1+5	24.5	3559	26	647	585	1779	96	570	0
1+6	27.5	3639	27	665	585	1819	103	588	0
1+7	30.5	3723	29	683	585	1862	110	606	0
1+8	33.5	3813	31	700	585	1906	118	624	0
1+9	36.5	3907	32	718	585	1954	125	641	0
1+10	39.5	4007	34	736	585	2003	132	659	0
1+11	42.5	4111	35	754	585	2152	139	677	0
1+12	45.5	4220	37	772	585	2572	146	695	0
1+13	48.5	4333	39	790	585	3014	153	713	0
1+14	51.5	4452	40	808	585	3477	160	731	0
1+15	54.5	4576	42	826	585	3962	167	749	0
1+16	57.5	4704	44	844	585	4468	174	767	0
1+17	60.5	4837	45	861	585	4995	182	785	0



p. 32.5 米臂长基础载荷表。

表 3.2-16

塔身节 数量	工作高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)	弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)
1+4	21.5	3487	24	603	585	1743	89	520	0
1+5	24.5	3562	26	621	585	1781	96	538	0
1+6	27.5	3641	27	639	585	1821	103	556	0
1+7	30.5	3726	29	657	585	1863	110	574	0
1+8	33.5	3816	31	675	585	1908	118	592	0
1+9	36.5	3910	32	692	585	1955	125	610	0
1+10	39.5	4009	34	710	585	2005	132	627	0
1+11	42.5	4113	35	728	585	2187	139	645	0
1+12	45.5	4222	37	746	585	2607	146	663	0
1+13	48.5	4336	39	764	585	3049	153	681	0
1+14	51.5	4455	40	782	585	3512	160	699	0
1+15	54.5	4578	42	800	585	3997	167	717	0
1+16	57.5	4707	44	818	585	4503	174	735	0
1+17	60.5	4840	45	835	585	5030	182	753	0



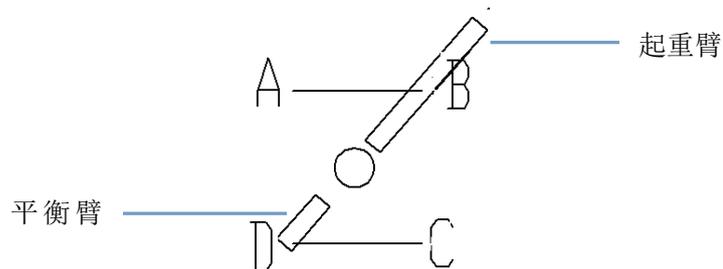
q. 30 米臂长基础载荷表。

表 3.2-17

塔身节 数量	工作高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)	弯矩 Mv(kN.m)	水平力 Fh(kN)	垂直力 Fv(kN)	扭矩 T(kN)
1+4	21.5	3526	24	601	585	1763	89	512	0
1+5	24.5	3601	26	619	585	1801	96	530	0
1+6	27.5	3681	27	637	585	1841	103	547	0
1+7	30.5	3766	29	655	585	1883	110	565	0
1+8	33.5	3855	31	673	585	1928	118	583	0
1+9	36.5	3950	32	691	585	1975	125	601	0
1+10	39.5	4049	34	709	585	2025	132	619	0
1+11	42.5	4153	35	727	585	2236	139	637	0
1+12	45.5	4262	37	744	585	2657	146	655	0
1+13	48.5	4376	39	762	585	3099	153	673	0
1+14	51.5	4495	40	780	585	3562	160	691	0
1+15	54.5	4618	42	798	585	4046	167	708	0
1+16	57.5	4746	44	816	585	4552	174	726	0
1+17	60.5	4880	45	834	585	5080	182	744	0

2.3 支腿反力

不同高度不同臂长下的工作状态及非工作状态支腿反力表。





a. 70 米臂长支腿反力表。

表 3.2-18

塔身节 数量	工作 高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		RA	RB	RA	RB	RA	RB	RA	RB
		RD	RC	RD	RC	RD	RC	RD	RC
1+4	21.5	607	-946	-170	-1268	225	-552	-163	-712
		607	-946	929	-170	225	-552	386	-163
1+5	24.5	623	-971	-174	-1301	231	-566	-168	-731
		623	-971	953	-174	231	-566	396	-168
1+6	27.5	639	-996	-179	-1335	237	-581	-172	-751
		639	-996	978	-179	237	-581	406	-172
1+7	30.5	657	-1023	-183	-1371	243	-597	-177	-771
		657	-1023	1005	-183	243	-597	418	-177
1+8	33.5	677	-1052	-188	-1410	251	-613	-181	-792
		677	-1052	1035	-188	251	-613	430	-181
1+9	36.5	697	-1081	-192	-1449	320	-692	-186	-901
		697	-1081	1066	-192	320	-692	530	-186
1+10	39.5	719	-1112	-196	-1491	416	-797	-190	-1048
		719	-1112	1098	-196	416	-797	668	-190
1+11	42.5	742	-1144	-201	-1535	518	-907	-195	-1202
		742	-1144	1133	-201	518	-907	813	-195
1+12	45.5	767	-1178	-205	-1580	625	-1023	-199	-1365
		767	-1178	1169	-205	625	-1023	967	-199
1+13	48.5	792	-1212	-210	-1627	738	-1145	-203	-1535
		792	-1212	1208	-210	738	-1145	1128	-203
1+14	51.5	820	-1248	-214	-1676	857	-1273	-208	-1713
		820	-1248	1248	-214	857	-1273	1298	-208
1+15	54.5	848	-1285	-219	-1727	981	-1406	-212	-1900
		848	-1285	1290	-219	981	-1406	1475	-212
1+16	57.5	877	-1324	-223	-1780	1111	-1545	-217	-2094
		877	-1324	1333	-223	1111	-1545	1661	-217
1+17	60.5	908	-1364	-228	-1835	1246	-1689	-221	-2297
		908	-1364	1379	-228	1246	-1689	1854	-221



b. 67.5 米臂长支腿反力表。

表 3.2-19

塔身节 数量	工作 高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		RA	RB	RA	RB	RA	RB	RA	RB
		RD	RC	RD	RC	RD	RC	RD	RC
1+4	21.5	608	-948	-170	-1270	226	-552	-163	-713
		608	-948	930	-170	226	-552	387	-163
1+5	24.5	624	-972	-174	-1302	232	-566	-167	-731
		624	-972	954	-174	232	-566	397	-167
1+6	27.5	640	-998	-179	-1337	238	-581	-172	-751
		640	-998	980	-179	238	-581	408	-172
1+7	30.5	658	-1025	-183	-1373	245	-597	-176	-771
		658	-1025	1007	-183	245	-597	419	-176
1+8	33.5	678	-1053	-188	-1411	252	-613	-180	-792
		678	-1053	1036	-188	252	-613	431	-180
1+9	36.5	698	-1082	-192	-1451	276	-646	-185	-837
		698	-1082	1067	-192	276	-646	467	-185
1+10	39.5	720	-1113	-197	-1493	372	-751	-189	-984
		720	-1113	1100	-197	372	-751	605	-189
1+11	42.5	743	-1145	-201	-1537	474	-861	-194	-1138
		743	-1145	1135	-201	474	-861	750	-194
1+12	45.5	768	-1179	-205	-1582	581	-978	-198	-1300
		768	-1179	1171	-205	581	-978	904	-198
1+13	48.5	794	-1213	-210	-1629	694	-1099	-203	-1471
		794	-1213	1209	-210	694	-1099	1065	-203
1+14	51.5	821	-1249	-214	-1678	812	-1227	-207	-1649
		821	-1249	1249	-214	812	-1227	1235	-207
1+15	54.5	849	-1287	-219	-1729	937	-1360	-212	-1836
		849	-1287	1291	-219	937	-1360	1412	-212
1+16	57.5	879	-1325	-223	-1782	1067	-1499	-216	-2030
		879	-1325	1335	-223	1067	-1499	1598	-216
1+17	60.5	910	-1365	-228	-1836	1202	-1643	-221	-2233
		910	-1365	1381	-228	1202	-1643	1791	-221



c. 65 米臂长支腿反力表。

表 3.2-20

塔身节 数量	工作 高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		RA	RB	RA	RB	RA	RB	RA	RB
		RD	RC	RD	RC	RD	RC	RD	RC
1+4	21.5	636	-976	-170	-1310	241	-565	-162	-732
		636	-976	970	-170	241	-565	408	-162
1+5	24.5	651	-1001	-175	-1343	246	-580	-167	-751
		651	-1001	993	-175	246	-580	417	-167
1+6	27.5	668	-1026	-179	-1377	252	-595	-171	-770
		668	-1026	1019	-179	252	-595	428	-171
1+7	30.5	686	-1053	-184	-1414	259	-611	-176	-791
		686	-1053	1046	-184	259	-611	439	-176
1+8	33.5	705	-1082	-188	-1452	266	-627	-180	-812
		705	-1082	1075	-188	266	-627	451	-180
1+9	36.5	726	-1111	-193	-1492	274	-644	-185	-834
		726	-1111	1106	-193	274	-644	465	-185
1+10	39.5	748	-1142	-197	-1533	358	-737	-189	-963
		748	-1142	1139	-197	358	-737	585	-189
1+11	42.5	771	-1174	-202	-1577	460	-847	-194	-1118
		771	-1174	1174	-202	460	-847	730	-194
1+12	45.5	795	-1208	-206	-1622	567	-963	-198	-1280
		795	-1208	1210	-206	567	-963	884	-198
1+13	48.5	821	-1242	-211	-1670	680	-1085	-203	-1451
		821	-1242	1249	-211	680	-1085	1045	-203
1+14	51.5	848	-1278	-215	-1719	798	-1213	-207	-1629
		848	-1278	1289	-215	798	-1213	1215	-207
1+15	54.5	877	-1315	-219	-1769	923	-1346	-212	-1816
		877	-1315	1331	-219	923	-1346	1392	-212
1+16	57.5	906	-1354	-224	-1822	1052	-1485	-216	-2010
		906	-1354	1374	-224	1052	-1485	1578	-216
1+17	60.5	937	-1394	-228	-1877	1188	-1629	-221	-2213
		937	-1394	1420	-228	1188	-1629	1772	-221



d. 62.5 米臂长支腿反力表。

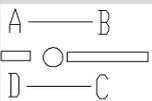
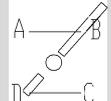
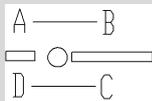
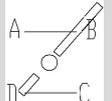
表 3.2-21

塔身节 数量	工作 高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		RA	RB	RA	RB	RA	RB	RA	RB
		RD	RC	RD	RC	RD	RC	RD	RC
1+4	21.5	629	-969	-170	-1300	238	-561	-162	-727
		629	-969	960	-170	238	-561	403	-162
1+5	24.5	644	-994	-175	-1333	243	-576	-166	-745
		644	-994	983	-175	243	-576	413	-166
1+6	27.5	661	-1019	-179	-1367	249	-591	-171	-765
		661	-1019	1009	-179	249	-591	423	-171
1+7	30.5	679	-1046	-184	-1404	256	-606	-175	-785
		679	-1046	1036	-184	256	-606	435	-175
1+8	33.5	698	-1075	-188	-1442	264	-623	-180	-806
		698	-1075	1065	-188	264	-623	447	-180
1+9	36.5	719	-1104	-193	-1482	272	-640	-184	-829
		719	-1104	1096	-193	272	-640	460	-184
1+10	39.5	741	-1135	-197	-1523	316	-693	-189	-902
		741	-1135	1129	-197	316	-693	525	-189
1+11	42.5	764	-1167	-202	-1567	418	-804	-193	-1057
		764	-1167	1164	-202	418	-804	671	-193
1+12	45.5	788	-1201	-206	-1612	525	-920	-198	-1219
		788	-1201	1200	-206	525	-920	824	-198
1+13	48.5	814	-1235	-211	-1660	638	-1042	-202	-1390
		814	-1235	1239	-211	638	-1042	986	-202
1+14	51.5	841	-1271	-215	-1709	756	-1169	-206	-1568
		841	-1271	1279	-215	756	-1169	1155	-206
1+15	54.5	869	-1308	-220	-1760	881	-1302	-211	-1755
		869	-1308	1321	-220	881	-1302	1333	-211
1+16	57.5	899	-1347	-224	-1812	1010	-1441	-215	-1949
		899	-1347	1364	-224	1010	-1441	1518	-215
1+17	60.5	930	-1387	-228	-1867	1146	-1586	-220	-2152
		930	-1387	1410	-228	1146	-1586	1712	-220



e. 60 米臂长支腿反力表。

表 3.2-22

塔身节 数量	工作 高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
									
		RA	RB	RA	RB	RA	RB	RA	RB
1+4	21.5	671	-1014	-171	-1362	259	-583	-162	-758
		671	-1014	1020	-171	259	-583	434	-162
1+5	24.5	686	-1038	-176	-1395	265	-598	-166	-776
		686	-1038	1044	-176	265	-598	443	-166
1+6	27.5	703	-1064	-180	-1430	271	-613	-171	-796
		703	-1064	1069	-180	271	-613	454	-171
1+7	30.5	721	-1091	-185	-1466	278	-628	-175	-816
		721	-1091	1096	-185	278	-628	465	-175
1+8	33.5	741	-1119	-189	-1504	285	-645	-180	-837
		741	-1119	1126	-189	285	-645	478	-180
1+9	36.5	761	-1148	-194	-1544	293	-662	-184	-859
		761	-1148	1157	-194	293	-662	491	-184
1+10	39.5	783	-1179	-198	-1586	326	-704	-189	-917
		783	-1179	1189	-198	326	-704	539	-189
1+11	42.5	806	-1211	-203	-1629	428	-814	-193	-1071
		806	-1211	1224	-203	428	-814	685	-193
1+12	45.5	831	-1245	-207	-1675	535	-930	-198	-1234
		831	-1245	1260	-207	535	-930	838	-198
1+13	48.5	856	-1279	-212	-1722	648	-1052	-202	-1404
		856	-1279	1299	-212	648	-1052	1000	-202
1+14	51.5	883	-1315	-216	-1771	766	-1180	-207	-1583
		883	-1315	1339	-216	766	-1180	1169	-207
1+15	54.5	912	-1353	-220	-1822	891	-1313	-211	-1769
		912	-1353	1381	-220	891	-1313	1347	-211
1+16	57.5	941	-1391	-225	-1874	1021	-1452	-216	-1964
		941	-1391	1425	-225	1021	-1452	1533	-216
1+17	60.5	972	-1431	-229	-1929	1156	-1596	-220	-2166
		972	-1431	1470	-229	1156	-1596	1726	-220



f. 57.5 米臂长支腿反力表。

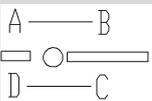
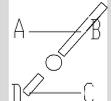
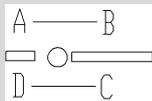
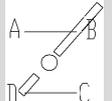
表 3.2-23

塔身节 数量	工作 高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		RA	RB	RA	RB	RA	RB	RA	RB
		RD	RC	RD	RC	RD	RC	RD	RC
1+4	21.5	655	-997	-171	-1339	252	-574	-161	-745
		655	-997	997	-171	252	-574	423	-161
1+5	24.5	670	-1022	-176	-1372	257	-589	-166	-764
		670	-1022	1020	-176	257	-589	432	-166
1+6	27.5	687	-1047	-180	-1407	263	-604	-170	-783
		687	-1047	1046	-180	263	-604	443	-170
1+7	30.5	705	-1074	-185	-1443	270	-620	-175	-804
		705	-1074	1073	-185	270	-620	454	-175
1+8	33.5	724	-1103	-189	-1481	277	-636	-179	-825
		724	-1103	1102	-189	277	-636	467	-179
1+9	36.5	745	-1132	-194	-1521	286	-653	-184	-847
		745	-1132	1133	-194	286	-653	480	-184
1+10	39.5	767	-1163	-198	-1563	294	-671	-188	-870
		767	-1163	1166	-198	294	-671	494	-188
1+11	42.5	790	-1195	-203	-1606	387	-772	-193	-1012
		790	-1195	1201	-203	387	-772	627	-193
1+12	45.5	814	-1228	-207	-1652	494	-888	-197	-1175
		814	-1228	1237	-207	494	-888	780	-197
1+13	48.5	840	-1263	-212	-1699	607	-1010	-202	-1345
		840	-1263	1276	-212	607	-1010	942	-202
1+14	51.5	867	-1299	-216	-1748	726	-1138	-206	-1523
		867	-1299	1316	-216	726	-1138	1111	-206
1+15	54.5	895	-1336	-221	-1799	850	-1271	-210	-1710
		895	-1336	1358	-221	850	-1271	1289	-210
1+16	57.5	925	-1375	-225	-1851	980	-1410	-215	-1904
		925	-1375	1401	-225	980	-1410	1475	-215
1+17	60.5	956	-1415	-229	-1906	1115	-1554	-219	-2107
		956	-1415	1447	-229	1115	-1554	1668	-219



g. 55 米臂长支腿反力表。

表 3.2-24

塔身节 数量	工作 高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
									
		RA	RB	RA	RB	RA	RB	RA	RB
		RD	RC	RD	RC	RD	RC	RD	RC
1+4	21.5	684	-1028	-172	-1383	267	-589	-161	-766
		684	-1028	1038	-172	267	-589	444	-161
1+5	24.5	699	-1052	-177	-1415	272	-604	-166	-785
		699	-1052	1062	-177	272	-604	454	-166
1+6	27.5	716	-1078	-181	-1450	278	-619	-170	-804
		716	-1078	1087	-181	278	-619	464	-170
1+7	30.5	734	-1105	-186	-1486	285	-634	-175	-825
		734	-1105	1115	-186	285	-634	476	-175
1+8	33.5	753	-1133	-190	-1524	293	-651	-179	-846
		753	-1133	1144	-190	293	-651	488	-179
1+9	36.5	774	-1163	-195	-1564	301	-668	-184	-868
		774	-1163	1175	-195	301	-668	501	-184
1+10	39.5	796	-1194	-199	-1606	309	-685	-188	-891
		796	-1194	1208	-199	309	-685	515	-188
1+11	42.5	819	-1226	-203	-1649	376	-761	-192	-997
		819	-1226	1242	-203	376	-761	612	-192
1+12	45.5	843	-1259	-208	-1695	483	-877	-197	-1159
		843	-1259	1279	-208	483	-877	765	-197
1+13	48.5	869	-1294	-212	-1742	596	-999	-201	-1330
		869	-1294	1317	-212	596	-999	927	-201
1+14	51.5	896	-1330	-217	-1791	715	-1127	-206	-1508
		896	-1330	1357	-217	715	-1127	1096	-206
1+15	54.5	925	-1367	-221	-1842	839	-1260	-210	-1695
		925	-1367	1399	-221	839	-1260	1274	-210
1+16	57.5	954	-1406	-226	-1895	969	-1399	-215	-1889
		954	-1406	1443	-226	969	-1399	1459	-215
1+17	60.5	985	-1446	-230	-1949	1105	-1543	-219	-2092
		985	-1446	1488	-230	1105	-1543	1653	-219



h. 52.5 米臂长支腿反力表。

表 3.2-25

塔身节 数量	工作 高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		RA	RB	RA	RB	RA	RB	RA	RB
		RD	RC	RD	RC	RD	RC	RD	RC
1+4	21.5	734	-1072	-169	-1446	294	-609	-157	-796
		734	-1072	1108	-169	294	-609	481	-157
1+5	24.5	749	-1097	-174	-1479	300	-623	-162	-814
		749	-1097	1131	-174	300	-623	491	-162
1+6	27.5	766	-1122	-178	-1513	306	-638	-166	-834
		766	-1122	1157	-178	306	-638	501	-166
1+7	30.5	784	-1149	-183	-1550	313	-654	-171	-854
		784	-1149	1184	-183	313	-654	513	-171
1+8	33.5	803	-1178	-187	-1588	320	-670	-175	-875
		803	-1178	1213	-187	320	-670	525	-175
1+9	36.5	824	-1207	-192	-1628	328	-687	-180	-898
		824	-1207	1244	-192	328	-687	538	-180
1+10	39.5	846	-1238	-196	-1669	337	-705	-184	-921
		846	-1238	1277	-196	337	-705	553	-184
1+11	42.5	869	-1270	-201	-1713	398	-775	-189	-1018
		869	-1270	1312	-201	398	-775	641	-189
1+12	45.5	893	-1303	-205	-1758	505	-891	-193	-1180
		893	-1303	1348	-205	505	-891	794	-193
1+13	48.5	919	-1338	-210	-1806	618	-1013	-198	-1351
		919	-1338	1387	-210	618	-1013	956	-198
1+14	51.5	946	-1374	-214	-1855	736	-1140	-202	-1529
		946	-1374	1427	-214	736	-1140	1125	-202
1+15	54.5	974	-1411	-218	-1906	861	-1274	-206	-1716
		974	-1411	1469	-218	861	-1274	1303	-206
1+16	57.5	1004	-1450	-223	-1958	991	-1412	-211	-1910
		1004	-1450	1512	-223	991	-1412	1488	-211
1+17	60.5	1035	-1490	-227	-2013	1126	-1557	-215	-2113
		1035	-1490	1558	-227	1126	-1557	1682	-215



i. 50 米臂长支腿反力表。

表 3.2-26

塔身节 数量	工作 高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		RA	RB	RA	RB	RA	RB	RA	RB
		RD	RC	RD	RC	RD	RC	RD	RC
1+4	21.5	736	-1075	-170	-1450	296	-610	-157	-797
		736	-1075	1111	-170	296	-610	483	-157
1+5	24.5	751	-1100	-174	-1483	301	-624	-161	-816
		751	-1100	1134	-174	301	-624	493	-161
1+6	27.5	768	-1125	-179	-1518	307	-639	-166	-835
		768	-1125	1160	-179	307	-639	504	-166
1+7	30.5	786	-1152	-183	-1554	314	-655	-170	-856
		786	-1152	1187	-183	314	-655	515	-170
1+8	33.5	805	-1181	-188	-1592	322	-671	-175	-877
		805	-1181	1216	-188	322	-671	527	-175
1+9	36.5	826	-1210	-192	-1632	330	-688	-179	-899
		826	-1210	1247	-192	330	-688	541	-179
1+10	39.5	848	-1241	-197	-1674	338	-706	-184	-922
		848	-1241	1280	-197	338	-706	555	-184
1+11	42.5	871	-1273	-201	-1717	375	-751	-188	-984
		871	-1273	1315	-201	375	-751	608	-188
1+12	45.5	895	-1307	-206	-1763	482	-867	-193	-1146
		895	-1307	1351	-206	482	-867	761	-193
1+13	48.5	921	-1341	-210	-1810	595	-989	-197	-1317
		921	-1341	1390	-210	595	-989	923	-197
1+14	51.5	948	-1377	-215	-1859	713	-1116	-202	-1495
		948	-1377	1430	-215	713	-1116	1092	-202
1+15	54.5	976	-1414	-219	-1910	837	-1250	-206	-1682
		976	-1414	1472	-219	837	-1250	1270	-206
1+16	57.5	1006	-1453	-224	-1962	967	-1388	-211	-1876
		1006	-1453	1515	-224	967	-1388	1455	-211
1+17	60.5	1037	-1493	-228	-2017	1103	-1533	-215	-2079
		1037	-1493	1561	-228	1103	-1533	1649	-215



j. 47.5 米臂长支腿反力表。

表 3.2-27

塔身节 数量	工作 高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		RA	RB	RA	RB	RA	RB	RA	RB
		RD	RC	RD	RC	RD	RC	RD	RC
1+4	21.5	734	-1075	-170	-1449	296	-608	-156	-796
		734	-1075	1108	-170	296	-608	483	-156
1+5	24.5	749	-1099	-175	-1482	301	-623	-161	-814
		749	-1099	1132	-175	301	-623	493	-161
1+6	27.5	766	-1125	-179	-1516	307	-638	-165	-834
		766	-1125	1157	-179	307	-638	503	-165
1+7	30.5	784	-1152	-184	-1552	314	-653	-170	-854
		784	-1152	1185	-184	314	-653	515	-170
1+8	33.5	803	-1180	-188	-1591	322	-670	-174	-875
		803	-1180	1214	-188	322	-670	527	-174
1+9	36.5	824	-1209	-193	-1630	330	-687	-179	-897
		824	-1209	1245	-193	330	-687	540	-179
1+10	39.5	846	-1240	-197	-1672	338	-705	-183	-921
		846	-1240	1278	-197	338	-705	554	-183
1+11	42.5	869	-1272	-202	-1716	348	-723	-187	-945
		869	-1272	1312	-202	348	-723	570	-187
1+12	45.5	893	-1306	-206	-1761	446	-830	-192	-1094
		893	-1306	1349	-206	446	-830	710	-192
1+13	48.5	919	-1340	-211	-1808	559	-952	-196	-1265
		919	-1340	1387	-211	559	-952	872	-196
1+14	51.5	946	-1376	-215	-1857	678	-1079	-201	-1443
		946	-1376	1427	-215	678	-1079	1041	-201
1+15	54.5	975	-1414	-220	-1908	802	-1213	-205	-1630
		975	-1414	1469	-220	802	-1213	1219	-205
1+16	57.5	1004	-1452	-224	-1961	932	-1351	-210	-1824
		1004	-1452	1513	-224	932	-1351	1404	-210
1+17	60.5	1035	-1492	-229	-2016	1067	-1496	-214	-2027
		1035	-1492	1558	-229	1067	-1496	1598	-214



k. 45 米臂长支腿反力表。

表 3.2-28

塔身节 数量	工作 高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		RA	RB	RA	RB	RA	RB	RA	RB
		RD	RC	RD	RC	RD	RC	RD	RC
1+4	21.5	752	-1085	-167	-1466	307	-611	-152	-801
		752	-1085	1132	-167	307	-611	498	-152
1+5	24.5	767	-1110	-171	-1498	313	-626	-156	-820
		767	-1110	1156	-171	313	-626	507	-156
1+6	27.5	784	-1135	-176	-1533	319	-641	-161	-839
		784	-1135	1182	-176	319	-641	518	-161
1+7	30.5	802	-1162	-180	-1569	326	-656	-165	-860
		802	-1162	1209	-180	326	-656	529	-165
1+8	33.5	821	-1191	-185	-1607	333	-673	-170	-881
		821	-1191	1238	-185	333	-673	542	-170
1+9	36.5	842	-1220	-189	-1647	341	-690	-174	-903
		842	-1220	1269	-189	341	-690	555	-174
1+10	39.5	864	-1251	-194	-1689	350	-707	-179	-926
		864	-1251	1302	-194	350	-707	569	-179
1+11	42.5	887	-1283	-198	-1733	372	-739	-183	-969
		887	-1283	1337	-198	372	-739	603	-183
1+12	45.5	912	-1316	-202	-1778	480	-855	-188	-1131
		912	-1316	1373	-202	480	-855	756	-188
1+13	48.5	937	-1351	-207	-1825	593	-977	-192	-1302
		937	-1351	1411	-207	593	-977	918	-192
1+14	51.5	964	-1387	-211	-1874	711	-1104	-197	-1480
		964	-1387	1451	-211	711	-1104	1087	-197
1+15	54.5	993	-1424	-216	-1925	835	-1237	-201	-1667
		993	-1424	1493	-216	835	-1237	1265	-201
1+16	57.5	1022	-1463	-220	-1978	965	-1376	-205	-1861
		1022	-1463	1537	-220	965	-1376	1450	-205
1+17	60.5	1053	-1503	-225	-2032	1101	-1521	-210	-2064
		1053	-1503	1583	-225	1101	-1521	1644	-210



1. 42.5 米臂长支腿反力表。

表 3.2-29

塔身节 数量	工作 高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		RA	RB	RA	RB	RA	RB	RA	RB
		RD	RC	RD	RC	RD	RC	RD	RC
1+4	21.5	763	-1084	-160	-1467	317	-607	-145	-798
		763	-1084	1146	-160	317	-607	508	-145
1+5	24.5	779	-1109	-165	-1499	323	-621	-149	-816
		779	-1109	1169	-165	323	-621	518	-149
1+6	27.5	795	-1134	-169	-1534	329	-636	-154	-836
		795	-1134	1195	-169	329	-636	529	-154
1+7	30.5	813	-1161	-174	-1570	336	-652	-158	-856
		813	-1161	1222	-174	336	-652	540	-158
1+8	33.5	833	-1189	-178	-1608	343	-668	-163	-877
		833	-1189	1251	-178	343	-668	552	-163
1+9	36.5	853	-1219	-183	-1648	351	-685	-167	-900
		853	-1219	1282	-183	351	-685	566	-167
1+10	39.5	875	-1250	-187	-1690	360	-703	-172	-923
		875	-1250	1315	-187	360	-703	580	-172
1+11	42.5	898	-1282	-192	-1733	388	-740	-176	-974
		898	-1282	1350	-192	388	-740	622	-176
1+12	45.5	923	-1315	-196	-1779	495	-856	-180	-1136
		923	-1315	1386	-196	495	-856	775	-180
1+13	48.5	949	-1350	-201	-1826	608	-978	-185	-1307
		949	-1350	1425	-201	608	-978	937	-185
1+14	51.5	976	-1386	-205	-1875	727	-1106	-189	-1485
		976	-1386	1465	-205	727	-1106	1106	-189
1+15	54.5	1004	-1423	-210	-1926	851	-1239	-194	-1672
		1004	-1423	1507	-210	851	-1239	1284	-194
1+16	57.5	1034	-1462	-214	-1979	981	-1378	-198	-1866
		1034	-1462	1550	-214	981	-1378	1469	-198
1+17	60.5	1064	-1502	-219	-2033	1117	-1522	-203	-2069
		1064	-1502	1596	-219	1117	-1522	1663	-203



m. 40 米臂长支腿反力表。

表 3.2-30

塔身节 数量	工作 高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		RA	RB	RA	RB	RA	RB	RA	RB
		RD	RC	RD	RC	RD	RC	RD	RC
1+4	21.5	771	-1090	-159	-1475	323	-608	-143	-800
		771	-1090	1156	-159	323	-608	515	-143
1+5	24.5	786	-1114	-164	-1508	328	-622	-147	-819
		786	-1114	1180	-164	328	-622	525	-147
1+6	27.5	803	-1140	-168	-1542	334	-637	-151	-838
		803	-1140	1206	-168	334	-637	535	-151
1+7	30.5	821	-1167	-173	-1578	341	-653	-156	-859
		821	-1167	1233	-173	341	-653	547	-156
1+8	33.5	840	-1195	-177	-1616	348	-669	-160	-880
		840	-1195	1262	-177	348	-669	559	-160
1+9	36.5	861	-1224	-182	-1656	356	-686	-165	-902
		861	-1224	1293	-182	356	-686	572	-165
1+10	39.5	883	-1255	-186	-1698	365	-704	-169	-925
		883	-1255	1326	-186	365	-704	587	-169
1+11	42.5	906	-1287	-191	-1742	400	-747	-174	-985
		906	-1287	1360	-191	400	-747	637	-174
1+12	45.5	931	-1321	-195	-1787	507	-864	-178	-1147
		931	-1321	1397	-195	507	-864	791	-178
1+13	48.5	956	-1356	-200	-1834	620	-985	-183	-1318
		956	-1356	1435	-200	620	-985	952	-183
1+14	51.5	983	-1391	-204	-1883	738	-1113	-187	-1496
		983	-1391	1475	-204	738	-1113	1122	-187
1+15	54.5	1012	-1429	-209	-1934	863	-1246	-192	-1683
		1012	-1429	1517	-209	863	-1246	1299	-192
1+16	57.5	1041	-1467	-213	-1987	993	-1385	-196	-1877
		1041	-1467	1561	-213	993	-1385	1485	-196
1+17	60.5	1072	-1507	-217	-2041	1128	-1529	-201	-2080
		1072	-1507	1606	-217	1128	-1529	1679	-201



n. 37.5 米臂长支腿反力表。

表 3.2-31

塔身节 数量	工作 高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		RA	RB	RA	RB	RA	RB	RA	RB
		RD	RC	RD	RC	RD	RC	RD	RC
1+4	21.5	745	-1065	-160	-1440	311	-595	-142	-782
		745	-1065	1121	-160	311	-595	498	-142
1+5	24.5	761	-1090	-164	-1473	316	-609	-146	-801
		761	-1090	1144	-164	316	-609	508	-146
1+6	27.5	778	-1115	-169	-1507	322	-624	-151	-820
		778	-1115	1170	-169	322	-624	518	-151
1+7	30.5	796	-1142	-173	-1544	329	-640	-155	-840
		796	-1142	1197	-173	329	-640	530	-155
1+8	33.5	815	-1171	-178	-1582	337	-656	-160	-862
		815	-1171	1226	-178	337	-656	542	-160
1+9	36.5	836	-1200	-182	-1622	345	-673	-164	-884
		836	-1200	1257	-182	345	-673	555	-164
1+10	39.5	857	-1231	-187	-1663	353	-691	-169	-907
		857	-1231	1290	-187	353	-691	570	-169
1+11	42.5	881	-1263	-191	-1707	371	-718	-173	-943
		881	-1263	1325	-191	371	-718	597	-173
1+12	45.5	905	-1296	-196	-1752	478	-834	-178	-1106
		905	-1296	1361	-196	478	-834	750	-178
1+13	48.5	931	-1331	-200	-1800	591	-956	-182	-1276
		931	-1331	1399	-200	591	-956	912	-182
1+14	51.5	958	-1367	-205	-1849	710	-1083	-187	-1454
		958	-1367	1439	-205	710	-1083	1081	-187
1+15	54.5	986	-1404	-209	-1900	834	-1216	-191	-1641
		986	-1404	1481	-209	834	-1216	1259	-191
1+16	57.5	1016	-1443	-214	-1952	964	-1355	-196	-1835
		1016	-1443	1525	-214	964	-1355	1444	-196
1+17	60.5	1047	-1483	-218	-2007	1100	-1500	-200	-2038
		1047	-1483	1571	-218	1100	-1500	1638	-200



o. 35 米臂长支腿反力表。

表 3.2-32

塔身节 数量	工作 高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		RA	RB	RA	RB	RA	RB	RA	RB
		RD	RC	RD	RC	RD	RC	RD	RC
1+4	21.5	768	-1083	-157	-1466	325	-601	-138	-792
		768	-1083	1151	-157	325	-601	516	-138
1+5	24.5	783	-1107	-162	-1498	330	-615	-142	-811
		783	-1107	1175	-162	330	-615	526	-142
1+6	27.5	800	-1133	-166	-1533	336	-630	-147	-830
		800	-1133	1200	-166	336	-630	536	-147
1+7	30.5	818	-1160	-171	-1569	343	-646	-151	-851
		818	-1160	1228	-171	343	-646	548	-151
1+8	33.5	838	-1188	-175	-1607	350	-662	-156	-872
		838	-1188	1257	-175	350	-662	560	-156
1+9	36.5	858	-1217	-180	-1647	359	-679	-160	-894
		858	-1217	1288	-180	359	-679	573	-160
1+10	39.5	880	-1248	-184	-1689	367	-697	-165	-917
		880	-1248	1321	-184	367	-697	588	-165
1+11	42.5	903	-1280	-189	-1732	402	-741	-169	-977
		903	-1280	1355	-189	402	-741	639	-169
1+12	45.5	928	-1314	-193	-1778	509	-857	-174	-1140
		928	-1314	1392	-193	509	-857	792	-174
1+13	48.5	953	-1348	-197	-1825	622	-979	-178	-1310
		953	-1348	1430	-197	622	-979	954	-178
1+14	51.5	980	-1384	-202	-1874	741	-1106	-183	-1489
		980	-1384	1470	-202	741	-1106	1123	-183
1+15	54.5	1009	-1422	-206	-1925	865	-1239	-187	-1675
		1009	-1422	1512	-206	865	-1239	1301	-187
1+16	57.5	1038	-1460	-211	-1978	995	-1378	-192	-1870
		1038	-1460	1556	-211	995	-1378	1486	-192
1+17	60.5	1069	-1500	-215	-2032	1131	-1523	-196	-2072
		1069	-1500	1601	-215	1131	-1523	1680	-196



p. 32.5 米臂长支腿反力表。

表 3.2-33

塔身节 数量	工作 高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		RA	RB	RA	RB	RA	RB	RA	RB
		RD	RC	RD	RC	RD	RC	RD	RC
1+4	21.5	775	-1077	-151	-1460	333	-593	-130	-785
		775	-1077	1159	-151	333	-593	525	-130
1+5	24.5	791	-1101	-155	-1493	338	-607	-135	-803
		791	-1101	1182	-155	338	-607	534	-135
1+6	27.5	807	-1127	-160	-1527	345	-623	-139	-823
		807	-1127	1208	-160	345	-623	545	-139
1+7	30.5	825	-1154	-164	-1564	351	-638	-143	-843
		825	-1154	1235	-164	351	-638	556	-143
1+8	33.5	845	-1182	-169	-1602	359	-655	-148	-864
		845	-1182	1265	-169	359	-655	569	-148
1+9	36.5	865	-1212	-173	-1642	367	-672	-152	-887
		865	-1212	1295	-173	367	-672	582	-152
1+10	39.5	887	-1242	-178	-1683	376	-689	-157	-910
		887	-1242	1328	-178	376	-689	596	-157
1+11	42.5	910	-1275	-182	-1727	419	-742	-161	-983
		910	-1275	1363	-182	419	-742	660	-161
1+12	45.5	935	-1308	-187	-1772	527	-858	-166	-1145
		935	-1308	1399	-187	527	-858	813	-166
1+13	48.5	961	-1343	-191	-1820	640	-980	-170	-1316
		961	-1343	1438	-191	640	-980	975	-170
1+14	51.5	988	-1379	-195	-1869	758	-1108	-175	-1494
		988	-1379	1478	-195	758	-1108	1145	-175
1+15	54.5	1016	-1416	-200	-1920	882	-1241	-179	-1680
		1016	-1416	1520	-200	882	-1241	1322	-179
1+16	57.5	1046	-1454	-204	-1972	1012	-1380	-184	-1875
		1046	-1454	1563	-204	1012	-1380	1508	-184
1+17	60.5	1077	-1494	-209	-2027	1148	-1524	-188	-2078
		1077	-1494	1609	-209	1148	-1524	1701	-188



q. 30 米臂长支腿反力表。

表 3.2-34

塔身节 数量	工作 高度 H(m)	工作状态				非工作状态			
		RA	RB	RA	RB	RA	RB	RA	RB
		RD	RC	RD	RC	RD	RC	RD	RC
1+4	21.5	786	-1087	-150	-1475	340	-596	-128	-790
		786	-1087	1174	-150	340	-596	534	-128
1+5	24.5	802	-1111	-155	-1507	346	-611	-132	-809
		802	-1111	1198	-155	346	-611	544	-132
1+6	27.5	818	-1137	-159	-1542	352	-626	-137	-828
		818	-1137	1223	-159	352	-626	554	-137
1+7	30.5	836	-1164	-164	-1578	359	-641	-141	-849
		836	-1164	1251	-164	359	-641	566	-141
1+8	33.5	856	-1192	-168	-1616	366	-658	-146	-870
		856	-1192	1280	-168	366	-658	578	-146
1+9	36.5	876	-1222	-173	-1656	374	-675	-150	-892
		876	-1222	1311	-173	374	-675	591	-150
1+10	39.5	898	-1253	-177	-1698	383	-692	-155	-915
		898	-1253	1344	-177	383	-692	606	-155
1+11	42.5	921	-1285	-182	-1742	435	-753	-159	-999
		921	-1285	1378	-182	435	-753	681	-159
1+12	45.5	946	-1318	-186	-1787	542	-869	-164	-1162
		946	-1318	1415	-186	542	-869	834	-164
1+13	48.5	972	-1353	-191	-1834	655	-991	-168	-1332
		972	-1353	1453	-191	655	-991	996	-168
1+14	51.5	999	-1389	-195	-1883	773	-1119	-173	-1510
		999	-1389	1493	-195	773	-1119	1165	-173
1+15	54.5	1027	-1426	-200	-1934	898	-1252	-177	-1697
		1027	-1426	1535	-200	898	-1252	1343	-177
1+16	57.5	1057	-1465	-204	-1987	1028	-1391	-182	-1891
		1057	-1465	1579	-204	1028	-1391	1528	-182
1+17	60.5	1088	-1504	-208	-2041	1163	-1535	-186	-2094
		1088	-1504	1624	-208	1163	-1535	1722	-186

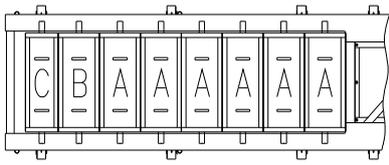
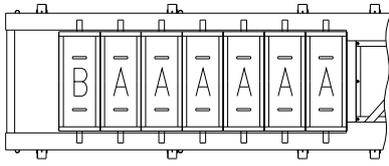
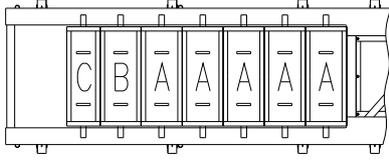
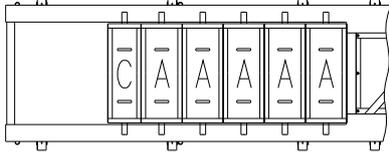
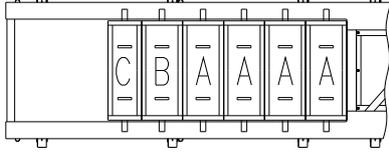
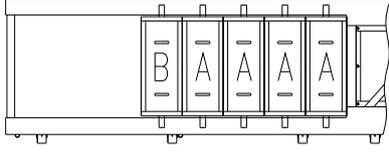
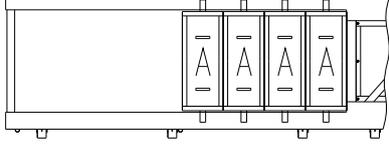


3 平衡重

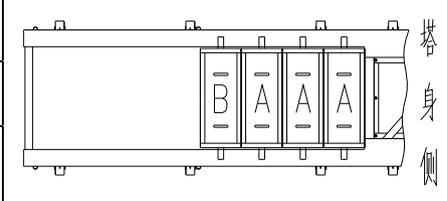
平衡重组由几块特制的钢筋混凝土块组成，通过不同的组合可以达到所需的不同重量，以适应不同起重臂臂长。

3.1 各臂长平衡重安装位置

表 3.3-1

70m、67.5m、65m、62.5m、60m、57.5m、55m 起重臂平衡重配置 (t)								 塔身侧
C	B	A	A	A	A	A	A	
1.3	2.1	2.8	2.8	2.8	2.8	2.8	2.8	
52.5m、50m、47.5m 起重臂平衡重配置 (t)								 塔身侧
	B	A	A	A	A	A	A	
	2.1	2.8	2.8	2.8	2.8	2.8	2.8	
45m 起重臂平衡重配置 (t)								 塔身侧
	C	B	A	A	A	A	A	
	1.3	2.1	2.8	2.8	2.8	2.8	2.8	
42.5m 起重臂平衡重配置 (t)								 塔身侧
		C	A	A	A	A	A	
		1.3	2.8	2.8	2.8	2.8	2.8	
40m、37.5m 起重臂平衡重配置 (t)								 塔身侧
		C	B	A	A	A	A	
		1.3	2.1	2.8	2.8	2.8	2.8	
35m 起重臂平衡重配置 (t)								 塔身侧
			B	A	A	A	A	
			2.1	2.8	2.8	2.8	2.8	
32.5m 起重臂平衡重配置 (t)								 塔身侧
				A	A	A	A	
				2.8	2.8	2.8	2.8	

30m 起重臂平衡重配置 (t)							
				B	A	A	A
				2.1	2.8	2.8	2.8

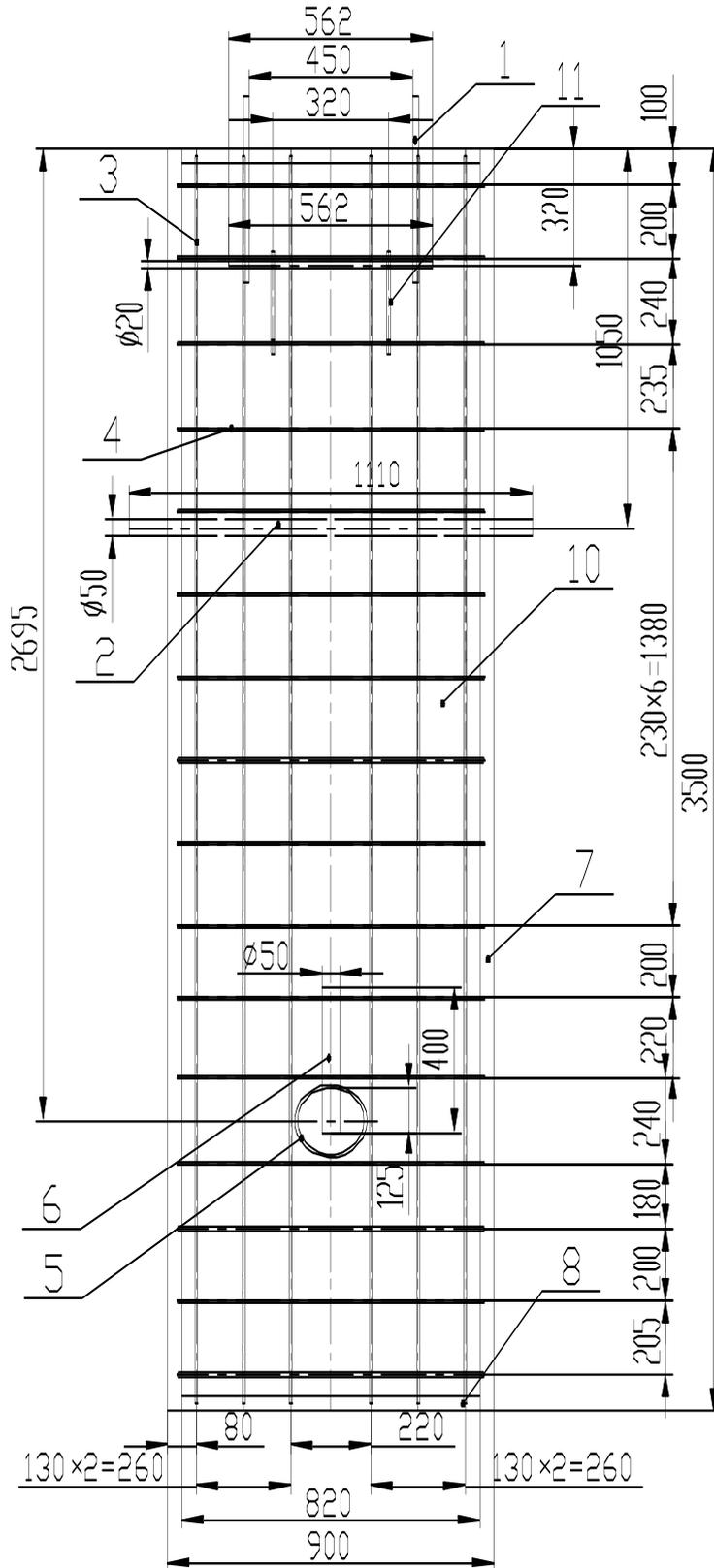


注意

必须严格按照要求安装配重, 否则将会影响塔机的起重性能, 导致塔身等结构件损伤, 降低结构件使用寿命, 严重甚至会造成塔身失稳, 导致产品损坏及人身安全事。

3.2 平衡重制作

平衡重共有 3 种规格: 2800kg、2100kg、1300kg, 均采用钢筋混凝土浇注成形, 具体外形尺寸参见图 3.3-1、图 3.3-2 和图 3.3-3。



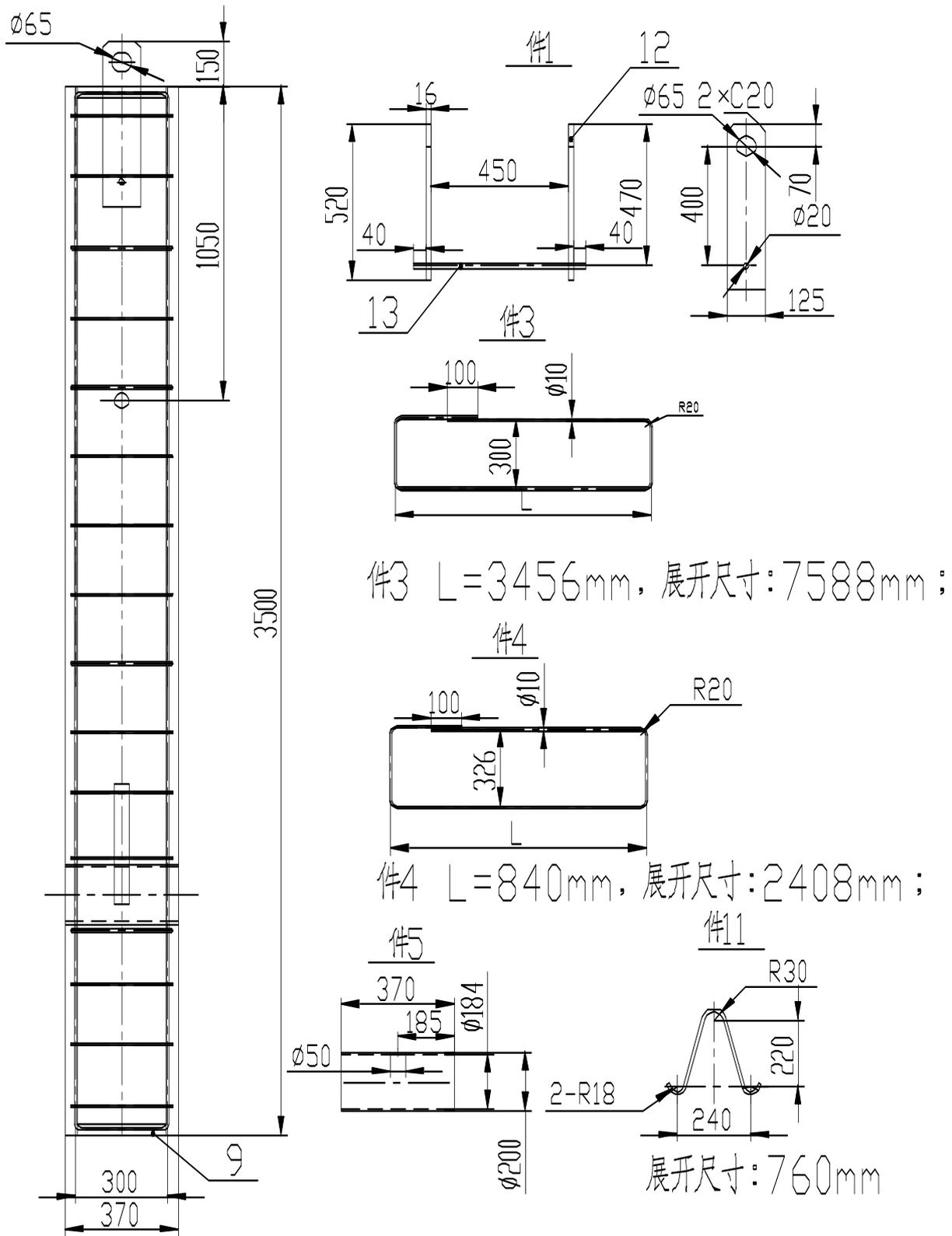
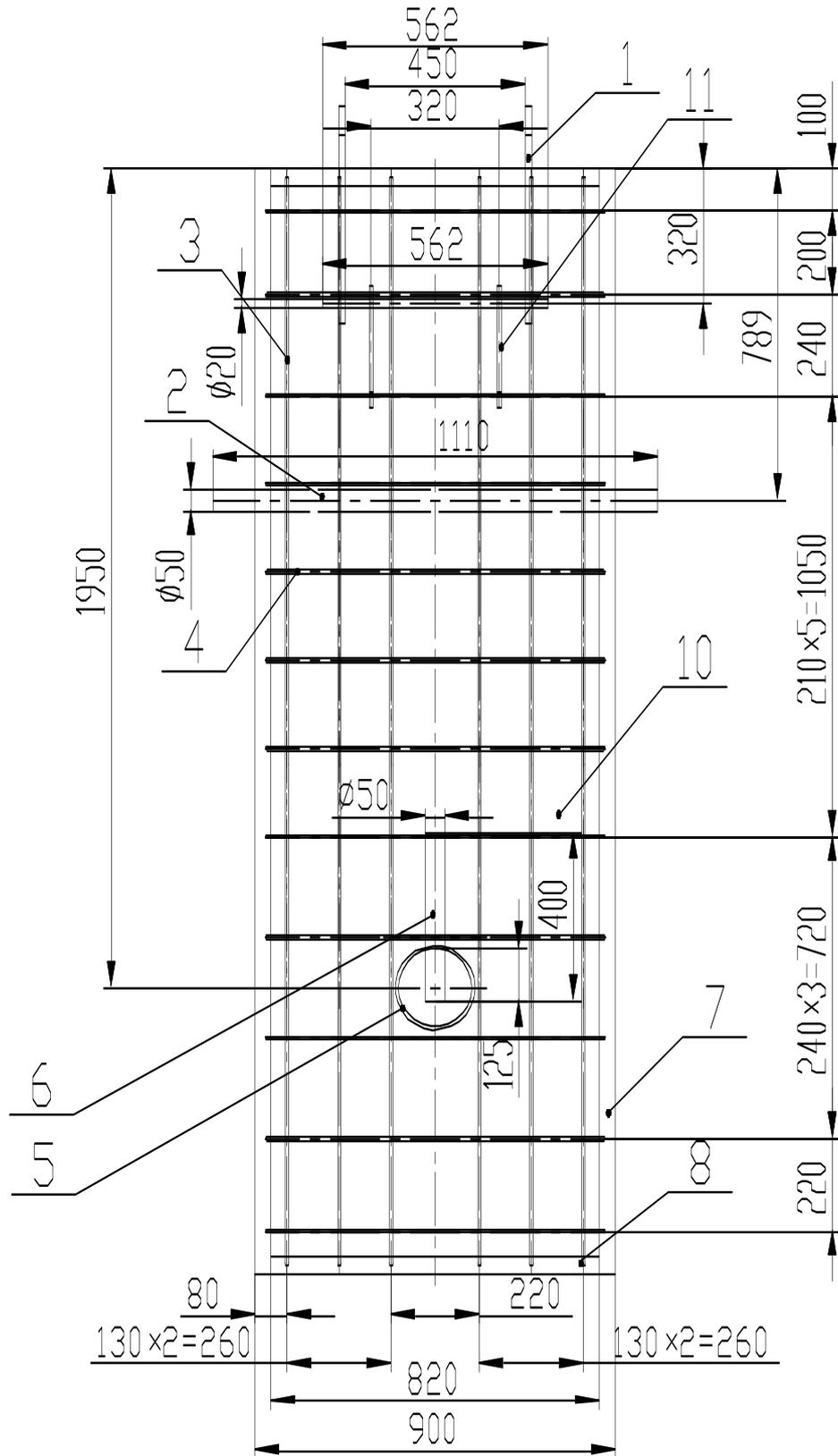


图 3.3-1 2800kg 配重规格尺寸图



表 3.3-2 平衡重 2800 零件明细表

序号	名称及规格	材料	数量	单重
1	吊耳	-	1	17.55
2	圆钢 $\phi 50-1110$	Q355B	1	17.11
3	II 螺纹钢 $\phi 10$	Q235B	6	4.68
4	II 螺纹钢 $\phi 10$	Q235B	16	1.48
5	PVC 管 $\phi 200$	PVC	1	3
6	圆钢 $\phi 50-400$	Q355B	1	6.17
7	冷弯型钢 L40 \times 40 \times 3-3500	Q355B	4	6.48
8	冷弯型钢 L40 \times 40 \times 3-820	Q355B	4	1.52
9	冷弯型钢 L40 \times 40 \times 3-290	Q355B	4	0.54
10	砣	C30	1	2670
11	II 螺纹钢 $\phi 10$	HRB400	2	0.47
12	耳板	Q355B	2	8.08
13	圆钢 $\phi 20-562$	Q355B	1	1.39



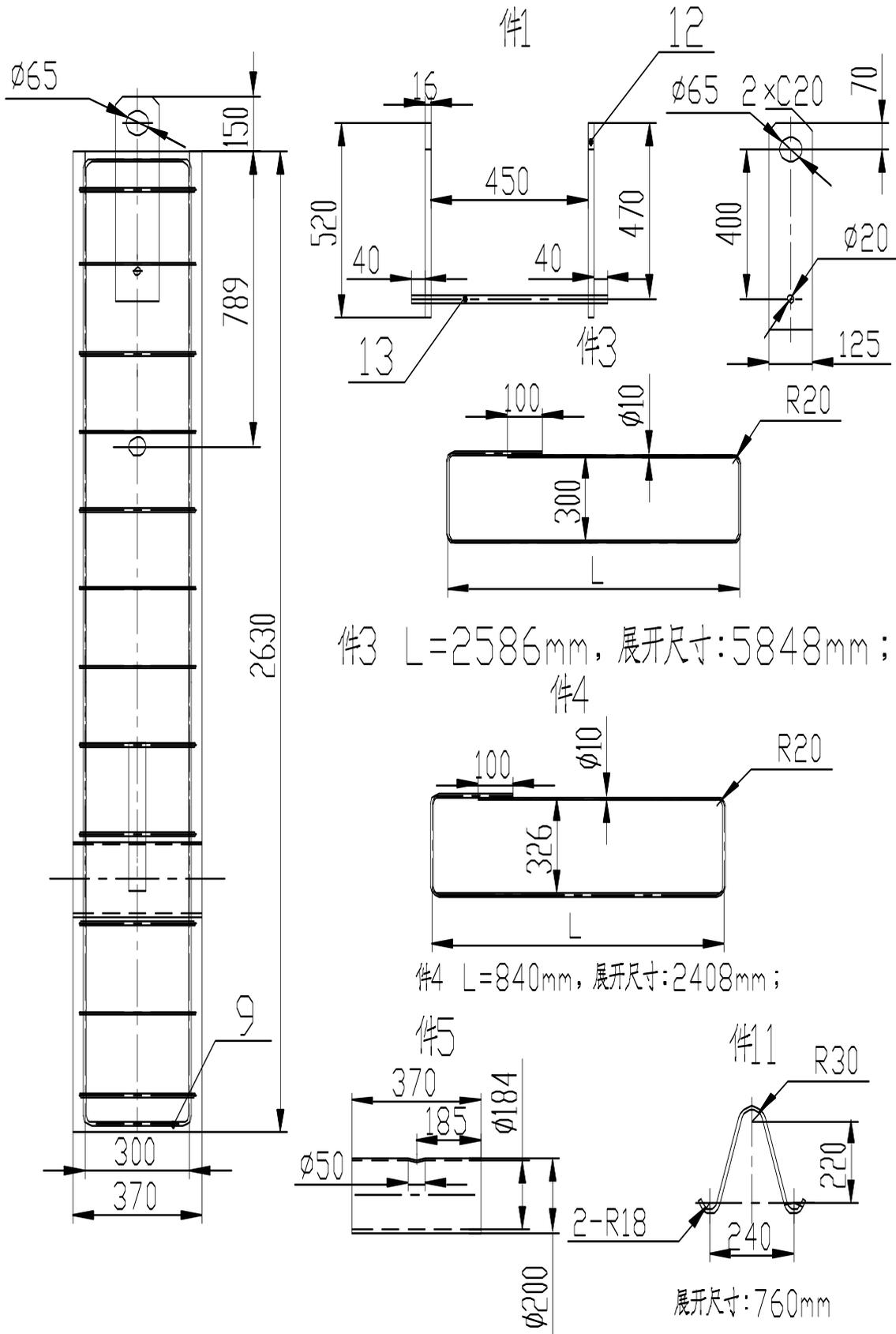
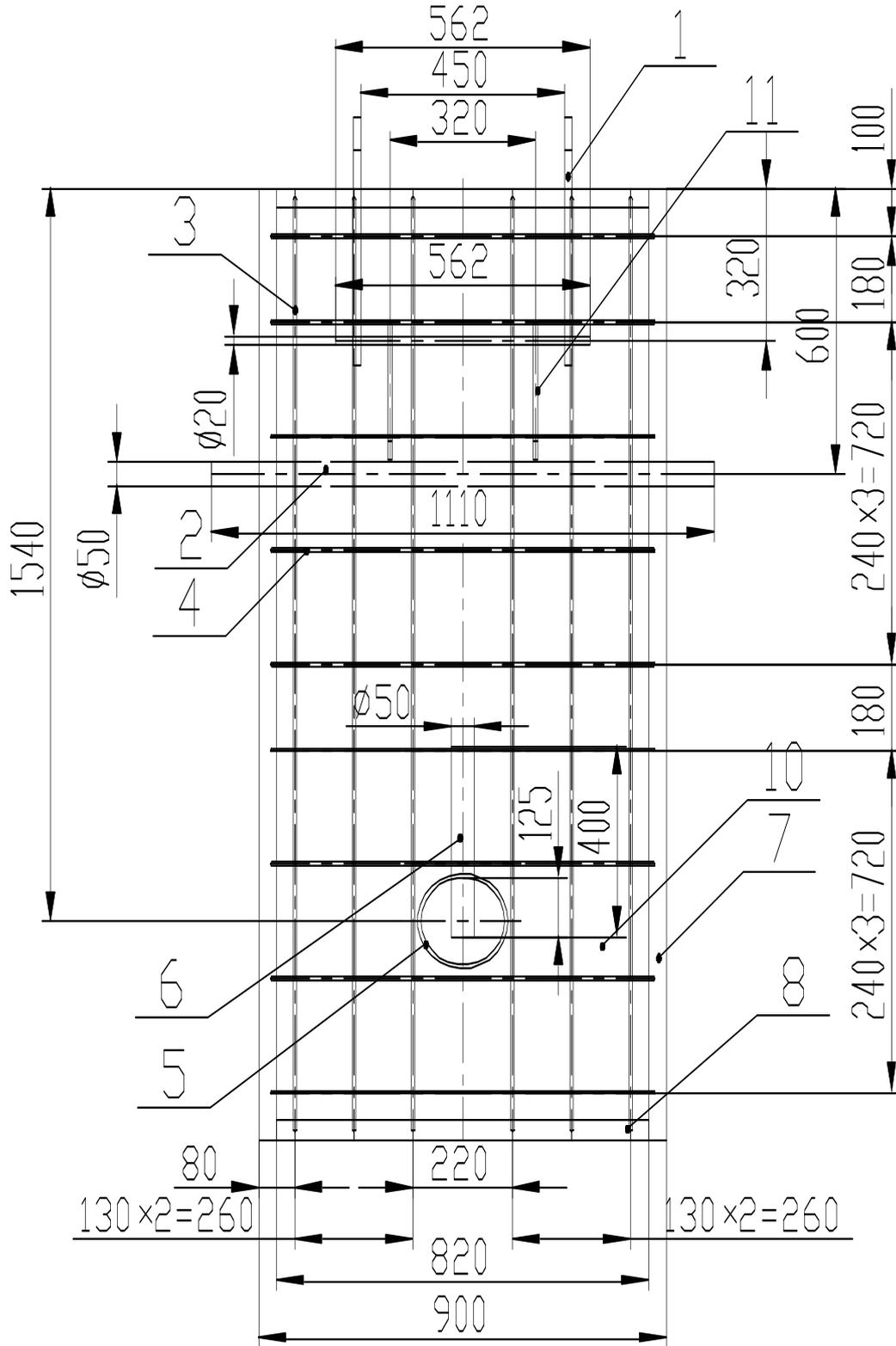


图 3.3-2 2100kg 配重规格尺寸图



表 3.3-3 平衡重 2100 零件明细表

序号	名称及规格	材料	数量	单重
1	吊耳	-	1	17.55
2	圆钢 $\phi 50-1110$	Q355B	1	17.11
3	II 螺纹钢 $\phi 10$	Q235B	6	3.61
4	II 螺纹钢 $\phi 10$	Q235B	12	1.48
5	PVC 管 $\phi 200$	PVC	1	3
6	圆钢 $\phi 50-400$	Q355B	1	6.17
7	冷弯型钢 L40 \times 40 \times 3-2100	Q355B	4	4.87
8	冷弯型钢 L40 \times 40 \times 3-820	Q355B	4	1.52
9	冷弯型钢 L40 \times 40 \times 3-220	Q355B	4	0.54
10	砣	C30	1	1988
11	II 螺纹钢 $\phi 10$	HRB400	2	0.47
12	耳板	Q355B	2	8.08
13	圆钢 $\phi 20-562$	Q355B	1	1.39



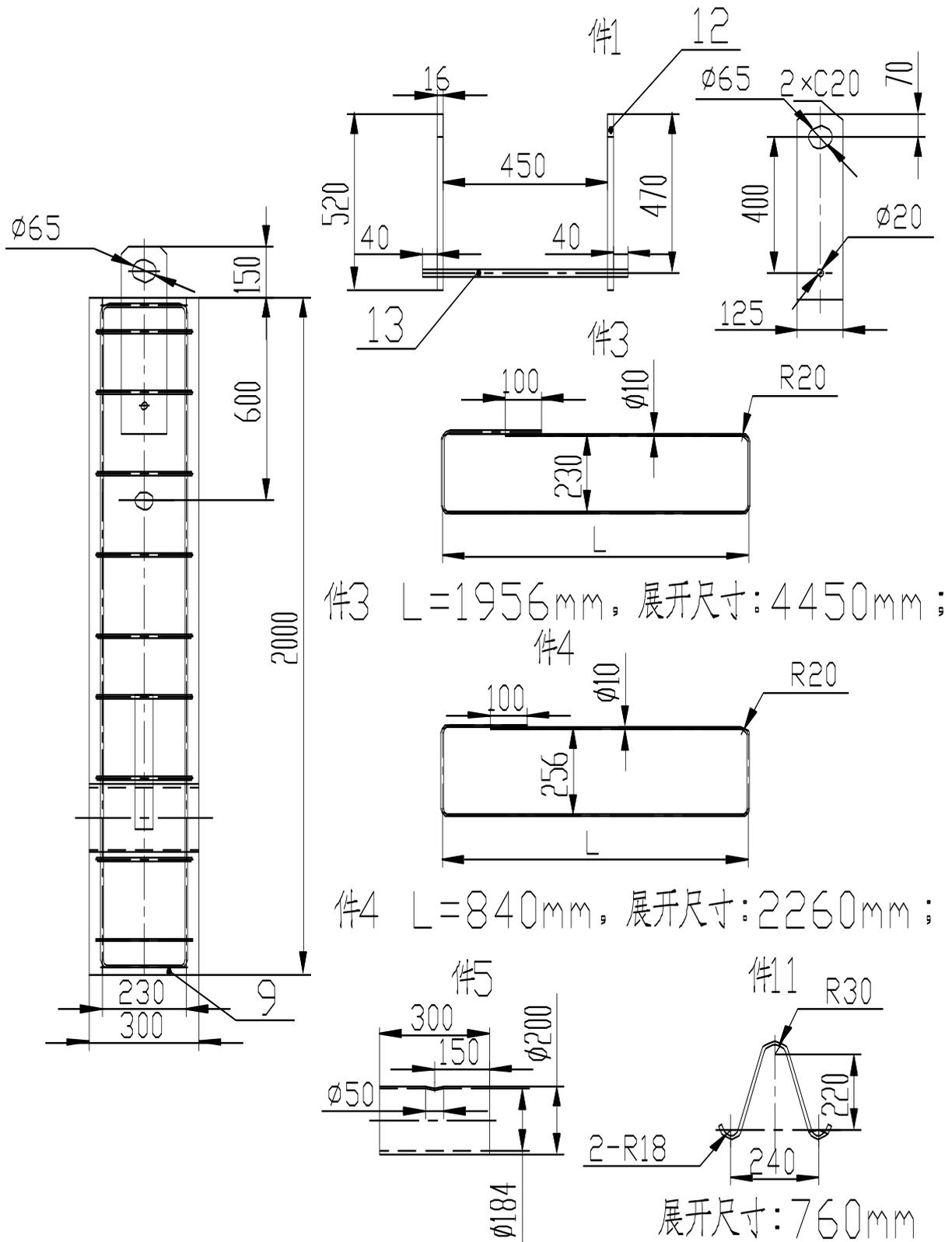


图 3.3-3 1300kg 配重规格尺寸图



表 3.3-4 平衡重 1300 零件明细表

序号	名称及规格	材料	数量	单重
1	吊耳	-	1	17.55
2	圆钢 $\phi 50-1110$	Q355B	1	17.11
3	II 螺纹钢 $\phi 10$	Q235B	6	2.74
4	II 螺纹钢 $\phi 10$	Q235B	9	1.39
5	PVC 管 $\phi 200$	PVC	1	2.44
6	圆钢 $\phi 50-400$	Q355B	1	6.17
7	冷弯型钢 L40 \times 40 \times 3-2000	Q355B	4	3.7
8	冷弯型钢 L40 \times 40 \times 3-820	Q355B	4	1.52
9	冷弯型钢 L40 \times 40 \times 3-220	Q355B	4	0.41
10	砼	C30	1	1203
11	II 螺纹钢 $\phi 10$	HRB400	2	0.47
12	耳板	Q355B	2	8.08
13	圆钢 $\phi 20-562$	Q355B	1	1.39

注意

- 1、重量允许误差 1%，混凝土强度等级不低于 C30，密度 2.35t/m³。
- 2、浇灌混凝土时，先将钢筋网固定在外框架上。
- 3、混凝土浇筑后，需自然放置至少三周以上，使含水量在 8% 以下，PH 值 9.5 以下（广泛 PH 试纸现场对比检测），涂装前其表面用 5% 硫酸锌溶液清洗，一天后再用自来水冲洗，干后待涂装。
- 4、涂装前应除去外露钢材表面锈迹：用清洁布擦去表面上的浮浆、白花，用有机溶剂擦净油污。用水泥粘浆填平空孔并修补缺损部位；用合成腻子填平孔隙，干后磨平

注意

必须严格按照要求安装配重，否则将会影响塔机的起重性能，导致塔身等结构件损伤，降低结构件使用寿命，严重甚至会造成塔身失稳，导致产品损坏及人身安全事。



4 钢丝绳配置

4.1 变幅钢丝绳

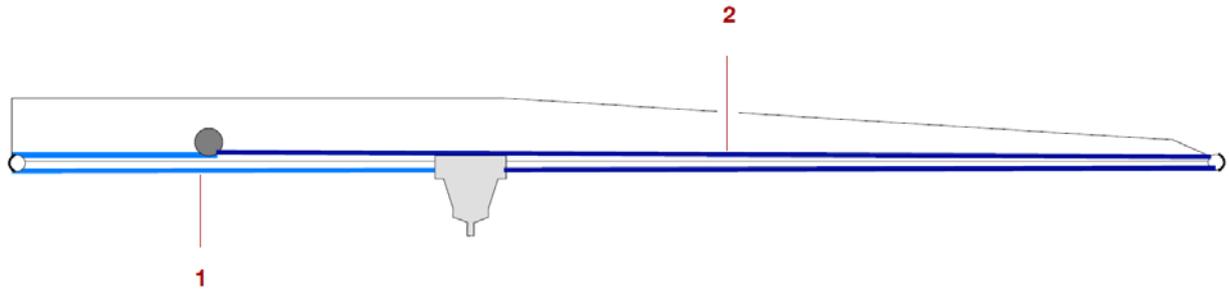


图 3.4-1

图 例			
1	后变幅钢丝绳	2	前变幅钢丝绳

1) 前变幅钢丝绳，不同臂长下的长度。

表 3.4-1

起重臂最大幅度(m)	70	67.5	65	62.5	60	57.5	55	52.5	50
钢丝绳长度(m)	145	142.5	140	137.5	135	132.5	130	127.5	125
起重臂最大幅度(m)	47.5	45	42.5	40	37.5	35	32.5	30	
钢丝绳长度(m)	122.5	120	117.5	115	112.5	110	107.5	105	
钢丝绳规格	10 6×19W+FC 1670 U ZS								

2) 后变幅钢丝绳，不同臂长下的长度。

表 3.4-2

起重臂最大幅度(m)	70	67.5	65	62.5	60	57.5	55	52.5	50
钢丝绳长度(m)	92	89.5	87	84.5	82	79.5	77	74.5	72
起重臂最大幅度(m)	47.5	45	42.5	40	37.5	35	32.5	30	
钢丝绳长度(m)	69.5	67	64.5	62	59.5	57	54.5	52	
钢丝绳规格	10 6×19W+FC 1670 U ZS								



3) 变幅钢丝绳技术参数。

表 3.4-3

序号	技术参数	数值
1	钢丝绳规格	7.7 6×19W+FC 1670 U ZS
2	执行标准	GB/T 20118-2006
3	钢丝绳直径	φ 7.7mm
4	钢丝绳公称抗拉强度	1670MPa
5	钢丝绳最小破断拉力	28.5kN
6	捻向	右旋交互捻 (ZS)
7	表面状态	光面润滑
8	每百米重量	22.5kg

4.2 起升钢丝绳

1) 起升钢丝绳配置

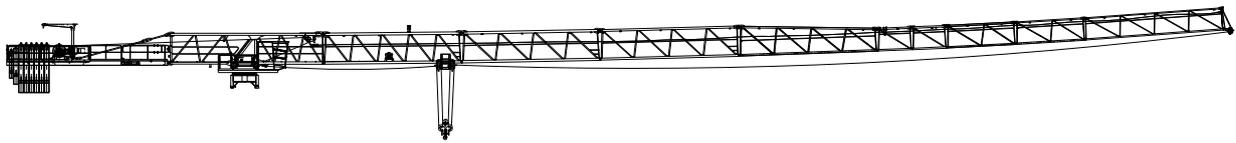


图 3.4-2

表 3.4-4

配置	钢丝绳规格	钢丝绳长度
标准配置	16NAT4V×39S+5FC1870ZS	380m

2) 起升钢丝绳技术参数。

表 3.4-5

序号	技术参数	数值
1	钢丝绳规格	16NAT4V×39S+5FC1870ZS
2	执行标准	GB 8918-2006
3	钢丝绳直径	φ 16mm



序号	技术参数	数值
4	钢丝绳公称抗拉强度	1870MPa
5	钢丝绳最小破断拉力	172kN
6	捻向	右旋交互捻 (ZS)
7	表面状态	光面润滑
8	每百米重量	105kg

5 钩头

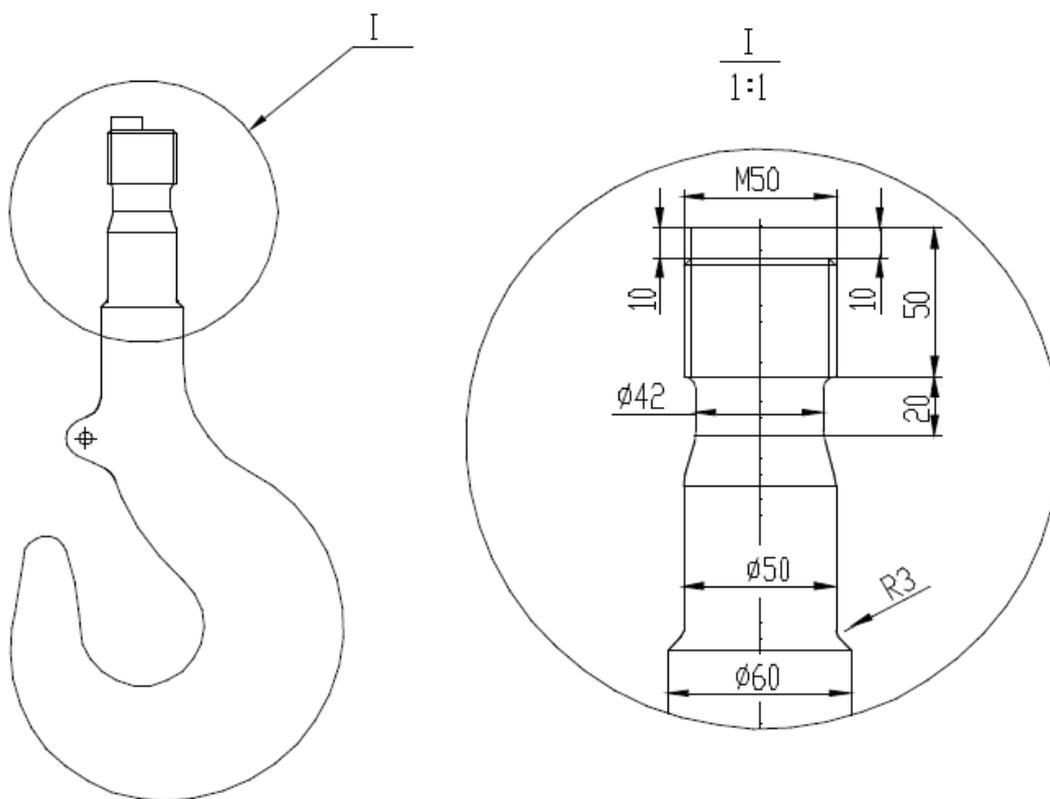


图 3.5-5

钩头技术参数见下表。

表 3.5-1

序号	技术参数	数值
1	执行标准	GB 10051.1-2010
2	强度等级	T
3	钩号	6

序号	技术参数	数值
4	额定起重量	12t
5	材质	35CrMo
6	螺纹规格	M50
7	螺距	6mm
8	螺纹长度	40mm
9	重量	18kg

说明: 钩头上铸造出“6T”字样标识, 其中“T”代表强度等级, “6”代表钩号, “6T”不代表吊载吨位。



空白页



第四章 安装调试拆卸



空白页

1 引言

本安装方法可使您的塔机迅速安装至可顶状态或工作状态。

本安装方法需用一台汽车吊，其性能需符合所吊部件。

为尽量节省汽车吊使用时间，应根据安装程序、协调好安装人员、组织安排好通道以及组装场地等各方面工作。

塔机顶升前无需电力。

本章的目的在于使您了解塔机整个安装过程，具体安装步骤分章另述。

1.1 安装一般规则

- 1) 吊装工作应在保证安全条件下进行，尤其：
 - a. 垫固良好；
 - b. 不超载作业；
 - c. 根据起吊部件选择合适直径和状况良好的吊索；
 - d. 按规定吊点吊装。
- 2) 安装工作只在风速小于 12m/s 情况下进行。
- 3) 安装工作应按规定的顺序进行。
- 4) 不要忘记安装和使用保护及安全部件、爬梯、平台、护栏、安全钢丝绳。
- 5) 在未装平衡臂配重之前严禁进行塔机起升。
- 6) 应严格遵守根据起重臂长度来确定的平衡臂配重。
- 7) 这些规定适用于：
 - a. 塔机安装；
 - b. 塔机加高；
 - c. 塔机拆卸。

遇到特殊安装问题，请向我公司售后服务部咨询！

1.2 开口销的安装

1) 为确保开口销锁紧，安装开口销时，必须向外折弯开口销的两个销脚，不可以只折弯较长的一根销脚。

2) 不强制要求将销脚完全折弯至与销接触，仅需依据开口销直径将销腿折弯至一定角度 α 即可，方便在起重机拆卸时取出开口销。

3) 必须确保开口销的销脚不会与其他物件磕碰，否则在进行轴旋转时可能造成变形或损毁。



4) 当销脚有磕碰其他物件时, 可以将销脚完全折弯。

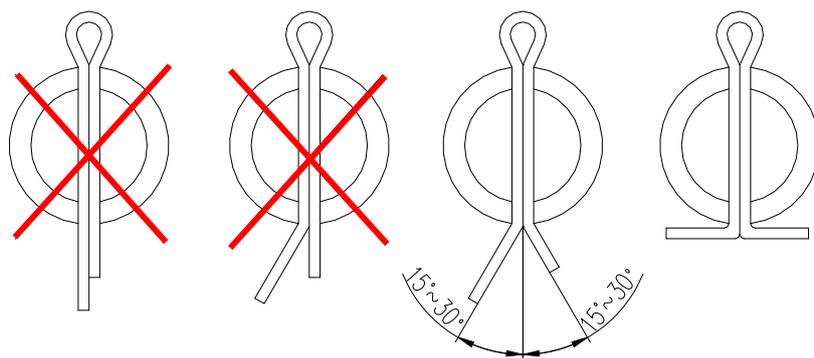


图 4.1-1

注意

仅能使用全新的开口销或者状况良好的开口销。

1.3 高强度螺栓

1.3.1 高强螺栓的基本知识

(1) 塔机上有大量的高强度螺栓, 它们是用来连接结构件并传递载荷的。

(2) 所有用于连接塔机各部件的高强度螺栓对塔机都是十分重要的, 全部螺栓连接都应认真的安装、维护和检查。

(3) 每隔一段时间必须检查高强度螺栓以保证连接的牢固可靠。螺栓的松动可能导致损坏, 甚至整个部件的连接失效。

(4) 如果用户自己选择螺母, 请确保螺母强度级别与螺栓相匹配。

例如:

螺栓级别	螺母级别
8.8	8
10.9	10
12.9	12

1.3.2 安装前的检查

1.3.2.1 螺栓及螺栓连接副的检查

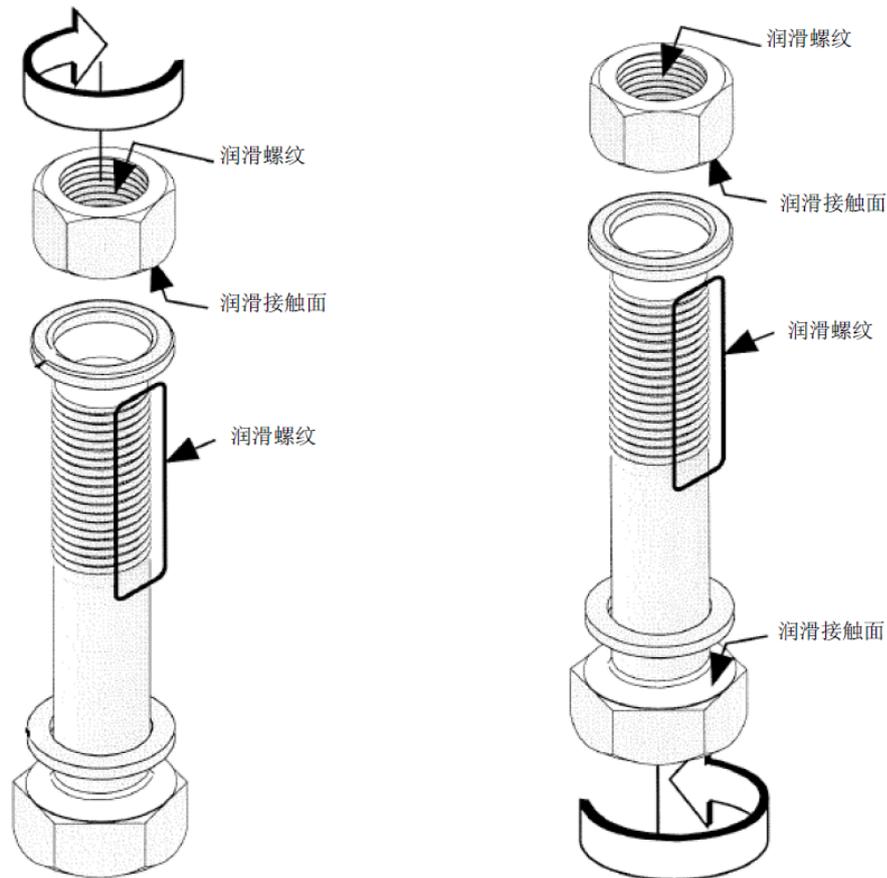
安装前所有螺栓连接组件必须清洁干净和仔细检查。检查内容包含螺栓和螺母的螺纹、螺栓头至螺杆的过渡部分等。

警告

严禁使用损坏的螺栓和螺母, 不要使用螺杆锈蚀的螺栓和螺纹锈蚀的螺栓和螺母!

1.3.2.2 高强度螺栓组件的润滑

每次安装前，所有螺栓组件必须使用二硫化钼进行润滑。螺栓预紧时良好的润滑能提供均匀的摩擦力以及达到规定的预紧力。



预紧力施加在螺母上

预紧力施加在螺栓头上

图 4.1-2 连接螺栓接触表面的润滑



如图需润滑螺栓和螺母的螺纹以及螺母的接触面。如果预紧力矩施加在螺栓头上，那么螺栓头的接触表面也需润滑。

1.3.3 高强度螺栓在本产品中的使用位置

高强度螺栓的使用位置包含但不限于以下部分：

部件	使用部位	螺栓规格	螺栓等级	预紧力矩 N.m
下支座	下支座与回转支承的连接	M27	10.9	1350
上支座	上支座与回转支承的连接			
塔身	片式标准节的连接			



2 汽车吊的选择

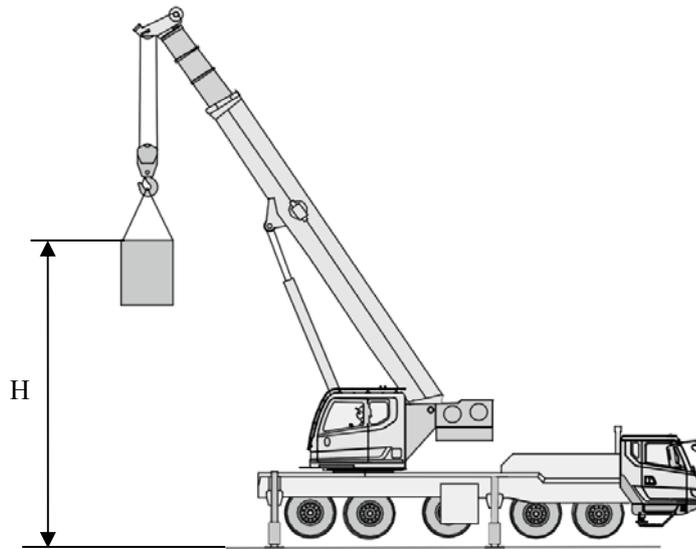


表 4.2-1

序号	名称	吊装高度/m	起吊重量/kg	备注
1	安装基础节 (S68JT)	11	4088	
2	安装 1 节标准节	14	1850	
3	安装爬升架	24	5500	包括油缸
4	安装特殊节	17.5	2528	含引进装置
5	安装回转总成	24.5	5584	包括司机室, 电控柜
6	安装臂根节	27	4592	含平衡臂短拉杆
7	安装平衡臂	27	9800	平衡臂拉杆、起升机构、
8	安装 2 块平衡重	30	2800×2	
9	安装剩余起重臂	27	9089	
10	安装剩余平衡重	30	2800	根据起重臂臂长确定

3 安装过程

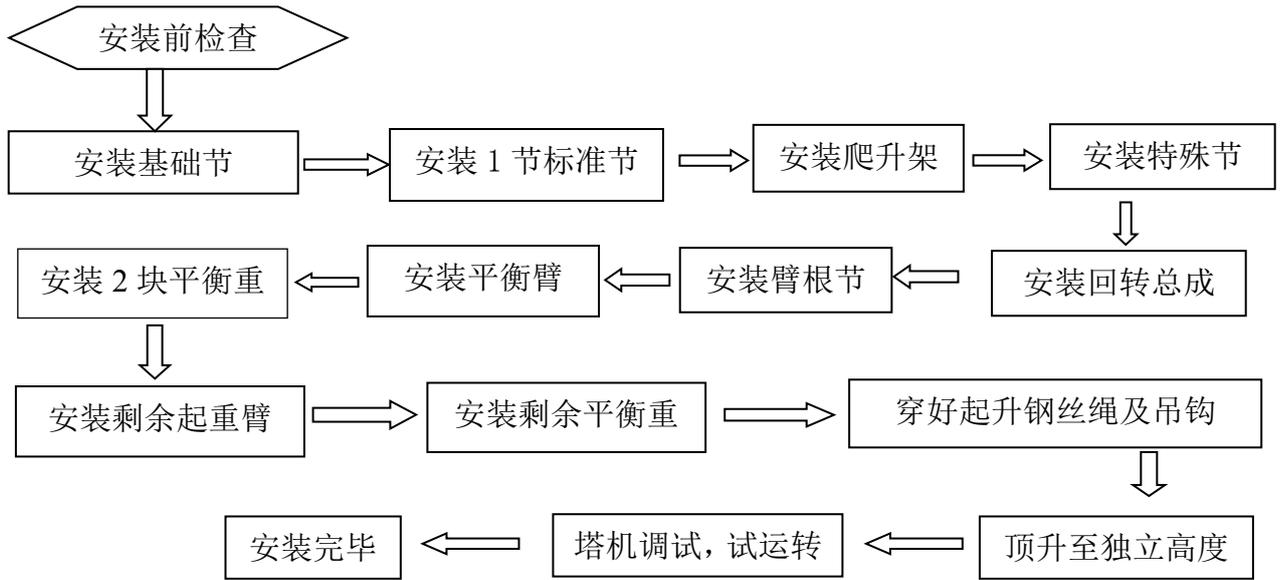


图 4.3-1

3.1 塔机底部的安装图解

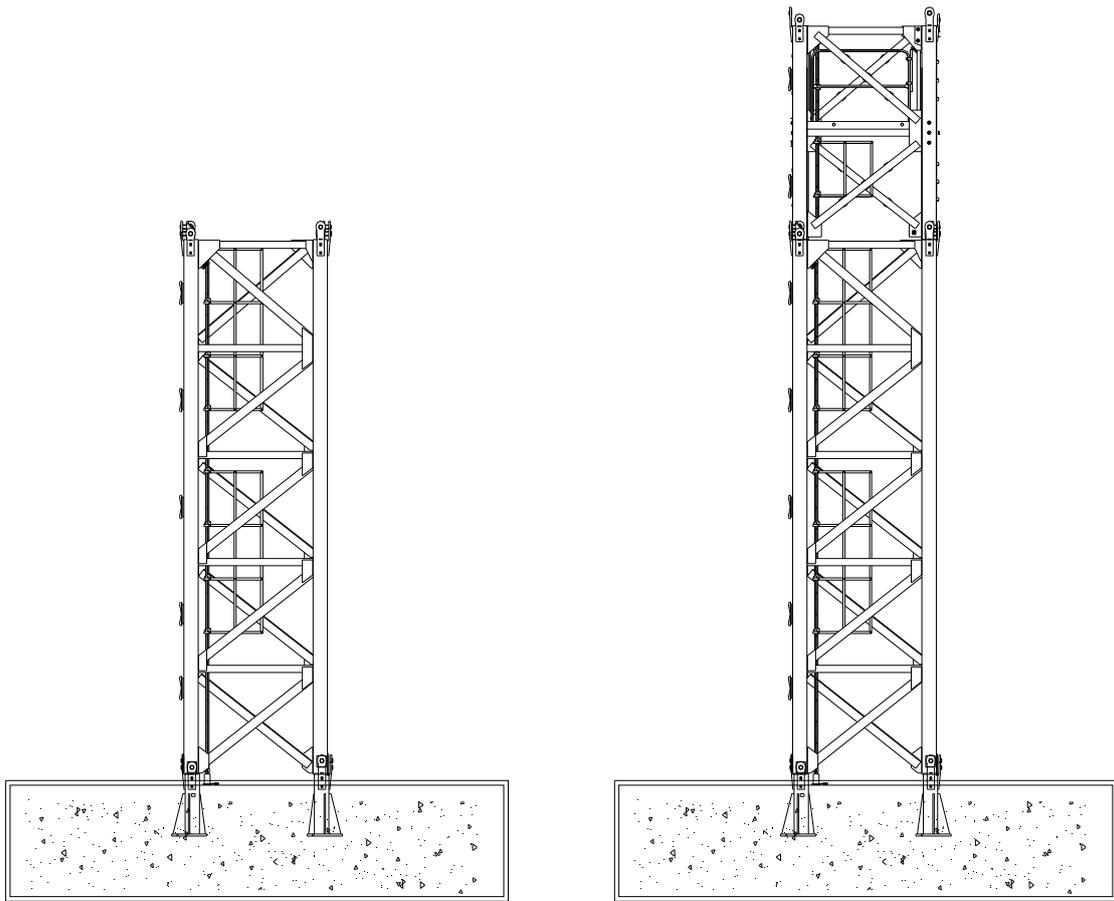


图 4.3-2

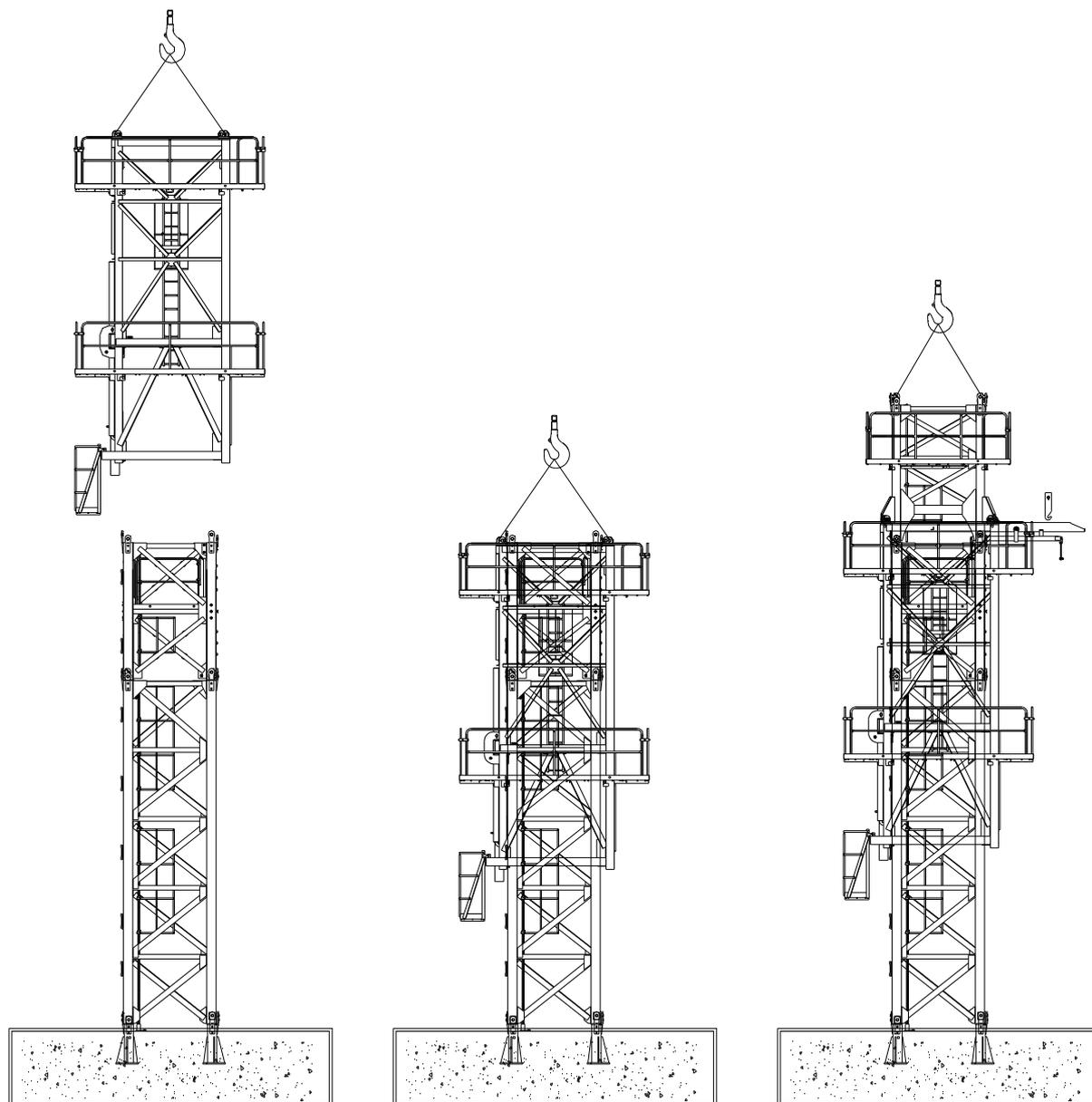


图 4.3-3

3.2 塔机旋转部分的安装图解

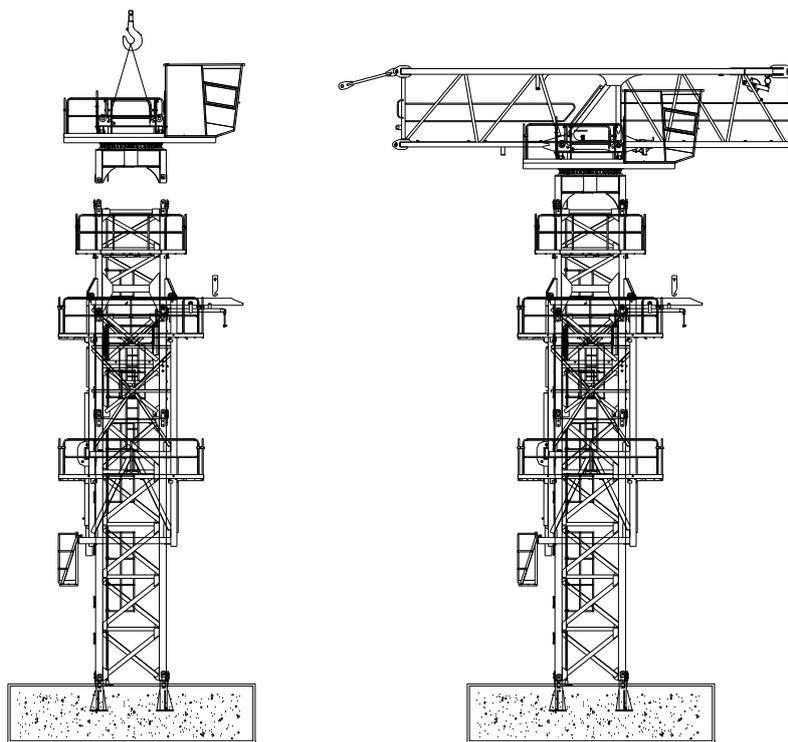


图 4.3-4

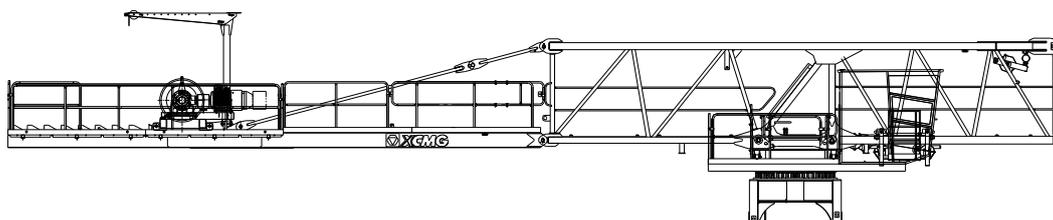


图 4.3-5

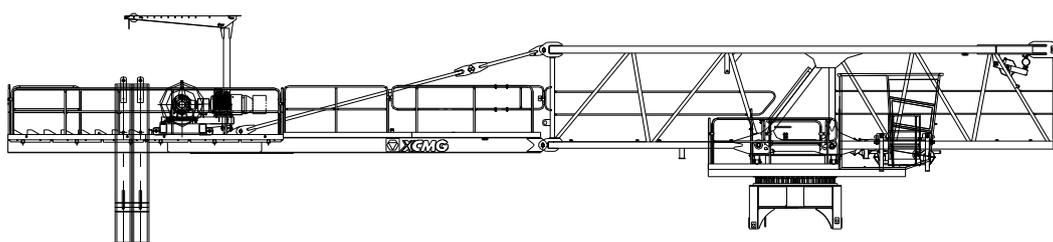


图 4.3-6

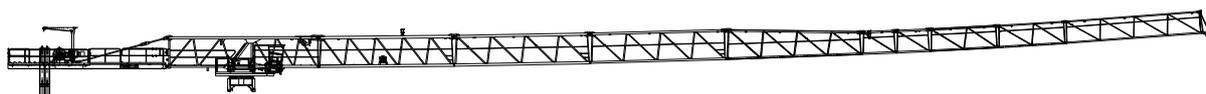


图 4.3-7

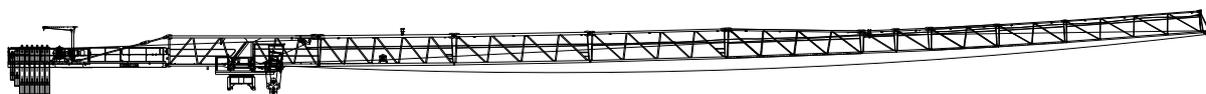


图 4.3-8



4 安装固定支腿

4.1 概述

有两种固定支腿:

- 1) 预埋支腿, 这种支腿浇铸在水泥基础中;
- 2) 地脚螺栓, 这种支腿借助螺杆固定在水泥基础上。

4.2 安装固定支腿

在进行塔机安装之前, 请确认: 混凝土基础已完全凝固, 且能够满足下述文件中质量、载荷及尺寸公差的要求:

- 1) 本册第三章《技术数据》: 预埋支腿式固定基础;
- 2) 本册第三章《技术数据》: 固定基础的计算;
- 3) 本册第三章《技术数据》: 支腿反力。

5 安装塔身

5.1 概述

独立固定式塔身由 1 节 7.5m 基础节、17 节 3m 标准节及 1 节 3m 特殊节组成。

每种塔身节的详细参数见本册第二章《产品概述》：塔身。

独立塔身配置见本册第三章《技术数据》：独立固定式塔身组成。

5.2 塔身安装图解

- 1) 安装一个 1 个 7.5m 的基础节。
- 2) 将 1 个 3m 标准节直接安装在 7.5m 基础节上。
- 3) 安装爬升架、特殊节。
- 4) 剩余 3m 塔身节通过顶升安装，直至达到所需要的塔身组成高度。

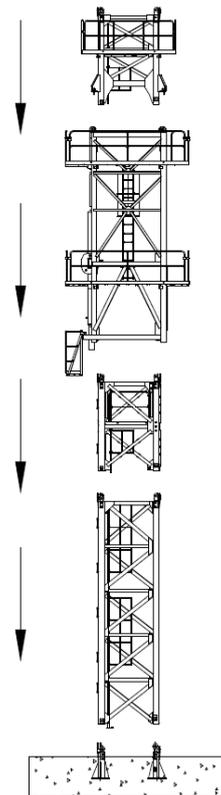


图 4.5-1

5.3 基础节总成 (S68JT) 拼装

5.3.1 爬梯连接座安装

依次将 3 个扶梯接头 (2) 安装在基础节 (1) 对应位置，插入销轴 (4) 和开口销 (3)，

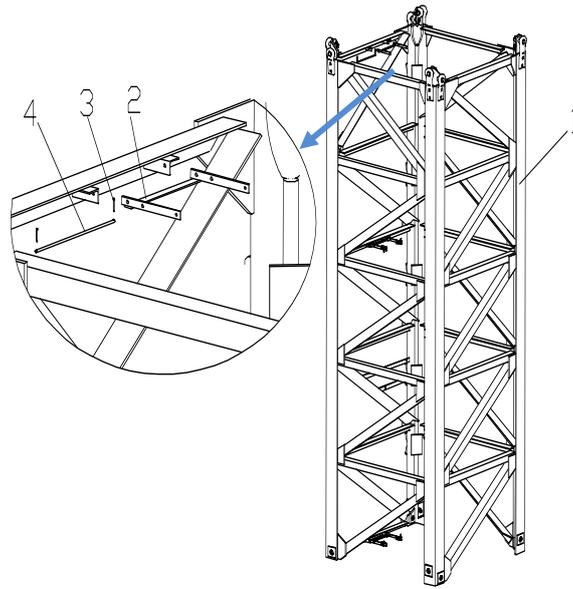


图 4.5-2

5.3.2 基础节爬梯安装

基础节爬梯分 3m 和 4.5m 爬梯两种，首先将 3m 爬梯（1）安装在与基础节连接好的扶梯接头（3）上，首先选用螺栓（5）、垫圈（6）、螺母（7）把扶梯固定板（8）紧固在扶梯接头（3）上，然后用扶梯固定卡箍（9）从爬梯两圆管间穿入，并插入扶梯固定板（8）孔中，最后插入楔块（4），3m 爬梯上部连接完毕。接下来把 4.5m 爬梯插入 3m 爬梯圆管中，然后选用 3m 爬梯同样安装方式，依次将 4.5m 爬梯安装在已连接在基础上的扶梯接头上。

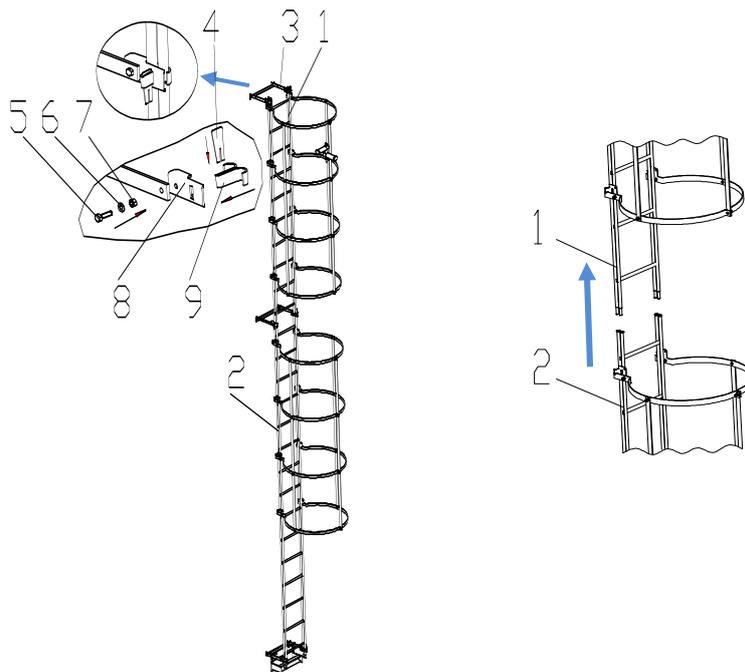


图 4.5.3

5.4 基础节总成安装

基础节总成主要包括：基础节主体结构及相关通道附属件。

如下图所示，将拼装好的基础节总成（1）吊起至固定支腿（2）的上方，缓缓放下，将基础节销轴孔与支腿孔对齐，穿入 $\Phi 65$ 销轴（5）、立销（4）及开口销（3）。

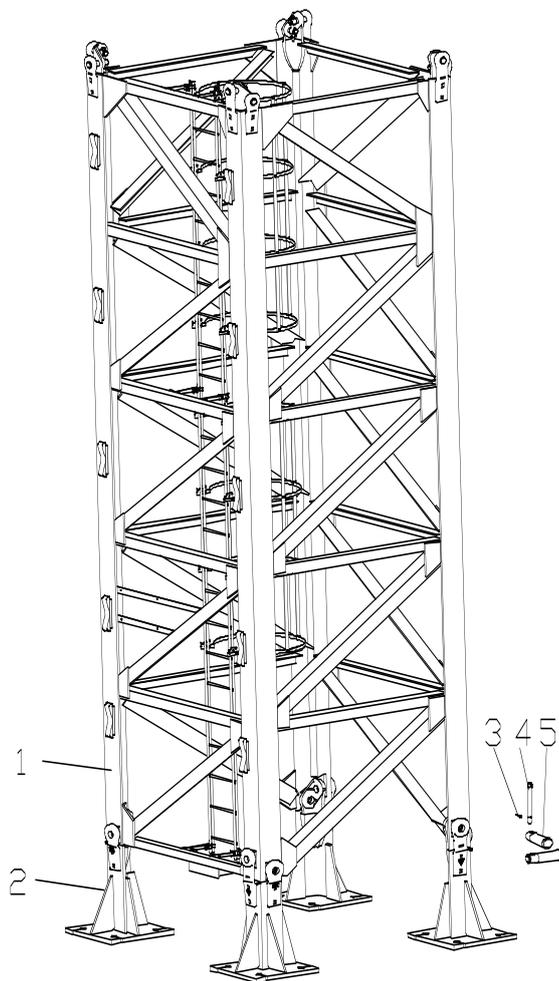


图 4.5-4

⚠ 注意

- 1) 确保安装过程中的吊装安全可靠。
- 2) 注意基础节踏步安装方向应与建筑物方向垂直，否则将会造成后期无法降塔！

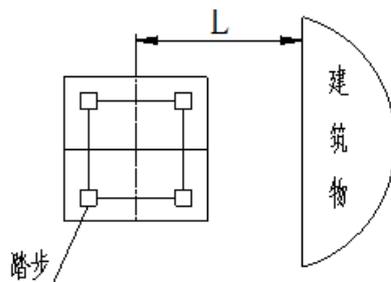


图 4.5-5



5.5 安装标准节

5.5.1 标准节组装

该型号标准节共由 4 片组成，片与片之间采用铰制孔螺栓连接，具体拼片方法如下：

- 1) 将一节标准节片（不含踏步、不含扶梯连接耳板）平放在地面，如步骤 1；
- 2) 吊起第二片标准节片（不含踏步、含扶梯连接耳板）按照下图步骤 2 进行拼接，必须将连接板放置在角钢主弦内侧，然后用两节标准节片用 5 套铰制孔螺栓进行连接，安装铰制孔螺栓时请将螺栓从外侧穿入，螺母从角钢内侧安装；
- 3) 将拼装好的两片标准节片按照图中步骤 3 进行翻转，翻转时注意防护，不要损伤相关结构件；
- 4) 吊起第三片标准节片（包含踏步，不含扶梯连接耳板），按照图中步骤 4，使用 5 套铰制孔螺栓、螺母完成拼装；
- 5) 按照步骤 5 所示，将拼装好的三片标准节片翻转，翻转时注意防护，不要损伤相关结构件；
- 6) 吊装起最后一节标准节片，使用 5 套铰制孔螺栓、螺母与相邻两节标准节片进行组装。

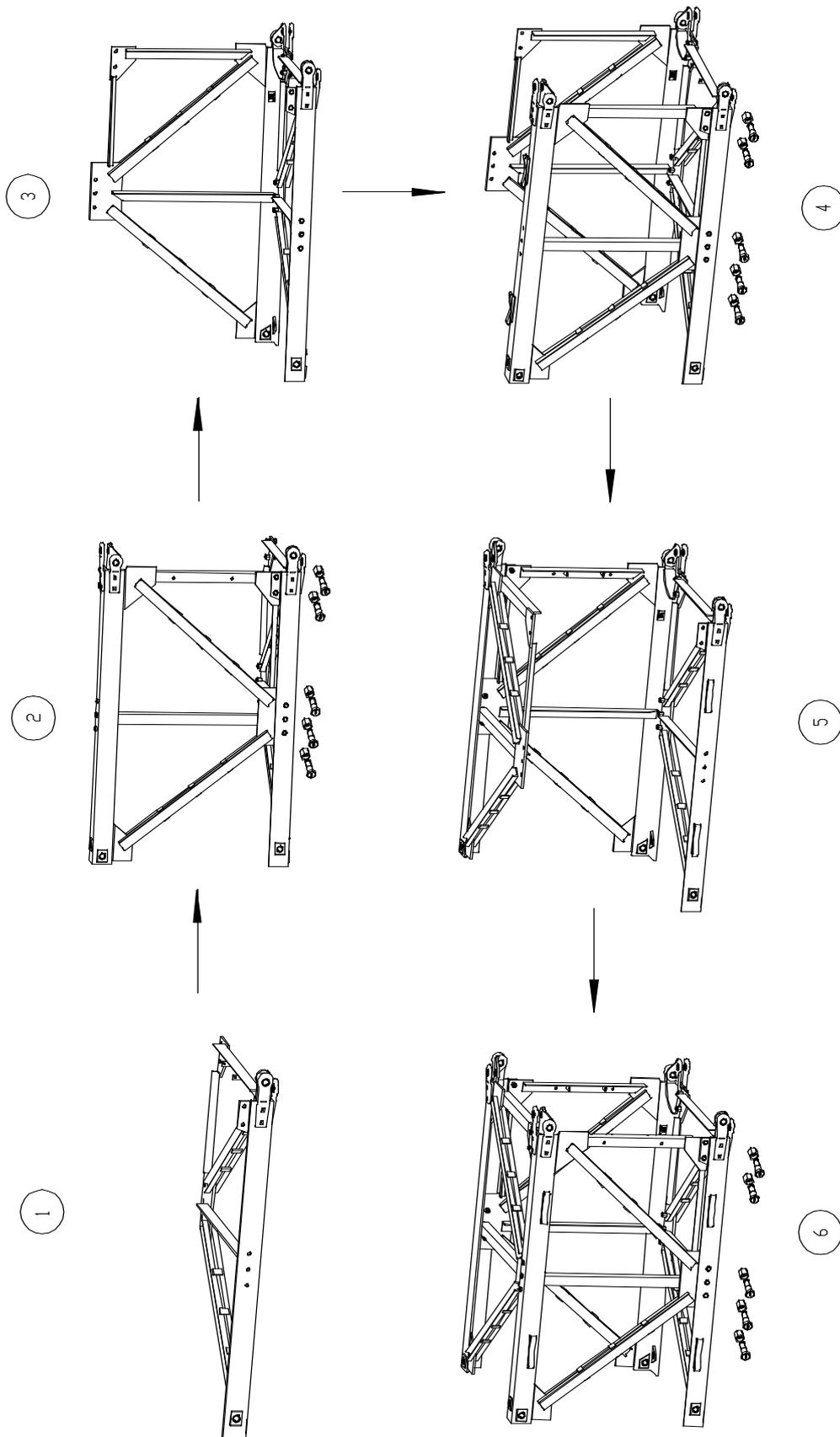


图 4.5-6

5.5.2 标准节通道安装

该型式塔身标准节通道共有 2 种，代号分别为通道 A、通道 B，其中：

通道 A：含扶梯，扶梯护圈为 3 层，无休息平台；

通道 B：含扶梯，扶梯护圈为 1 层，含休息平台。

1) 通道 A 组装

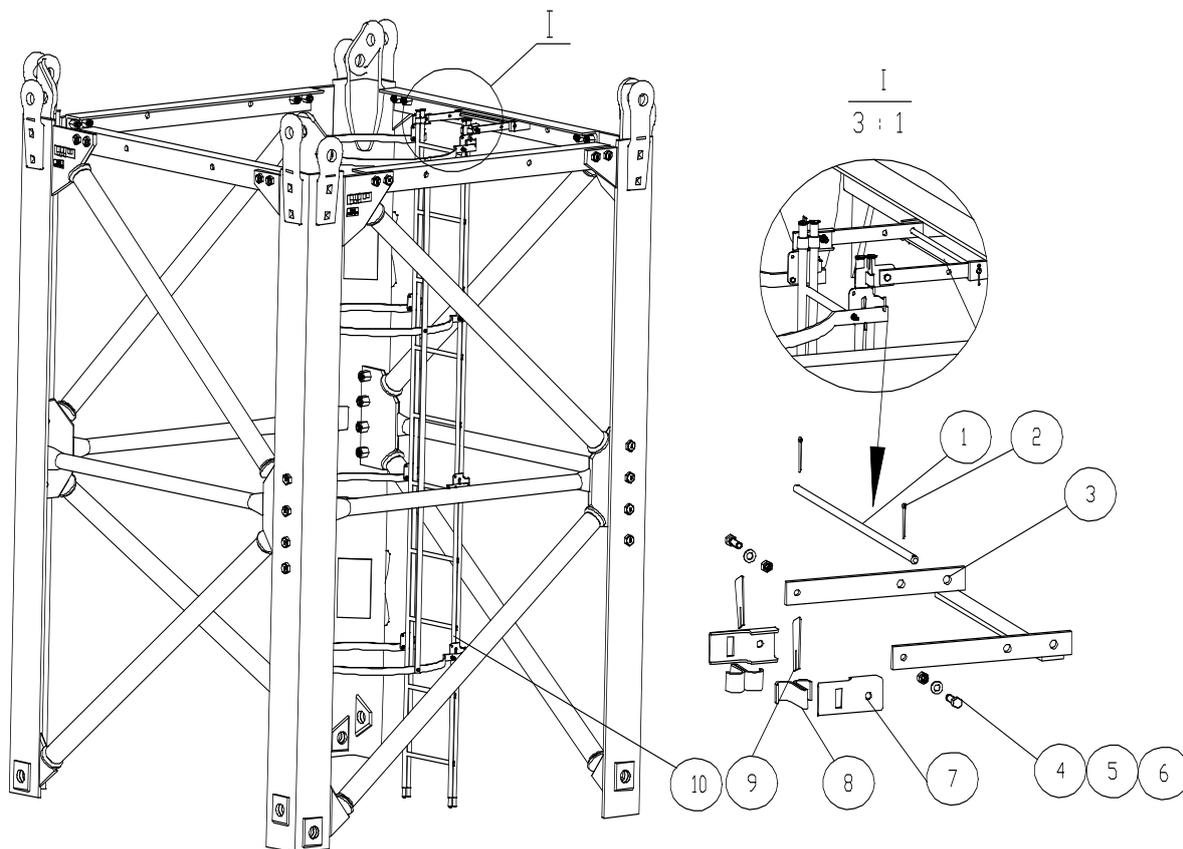


图 4.5-9

- 使用销轴（件 1）及开口销 3×36（件 2）将扶梯接头（件 3）组装至扶梯连接座上；
- 使用螺栓 M8×25 及配套垫片、螺母（件 4、5、6）将扶梯固定板与扶梯接头连接；
- 分别使用扶梯固定卡箍（件 8）包住 3 米扶梯（件 10）圆管，穿过扶梯固定板方孔，然后将楔块（件 9）插入扶梯固定卡箍后，充分张开，完成扶梯的组装。具体组装图解如上。

注意

标准节扶梯必须组装在带有踏步的一侧，否则将造成后期塔身通道无法对接。

2) 通道 B 组装

- a. 根据通道 A 组装方法进行扶梯的组装；
- b. 将通道 B 平台（件 1）吊起，平稳放置在标准节横腹杆上，使用 4 套 M10×40 螺栓及配套垫片、螺母（件 3、4、5）将卡板（件 2）与休息平台（件 1）将标准节横腹杆卡住并拧紧；
- c. 将两件栏杆（件 6）使用 4 件开口销 8×60（件 6）组装至休息平台（件 1）上，然后将栏杆（件 8）使用 4 件开口销 8×60（件 6）组装至之前组装好的两件栏杆上。具体组装图解如下。

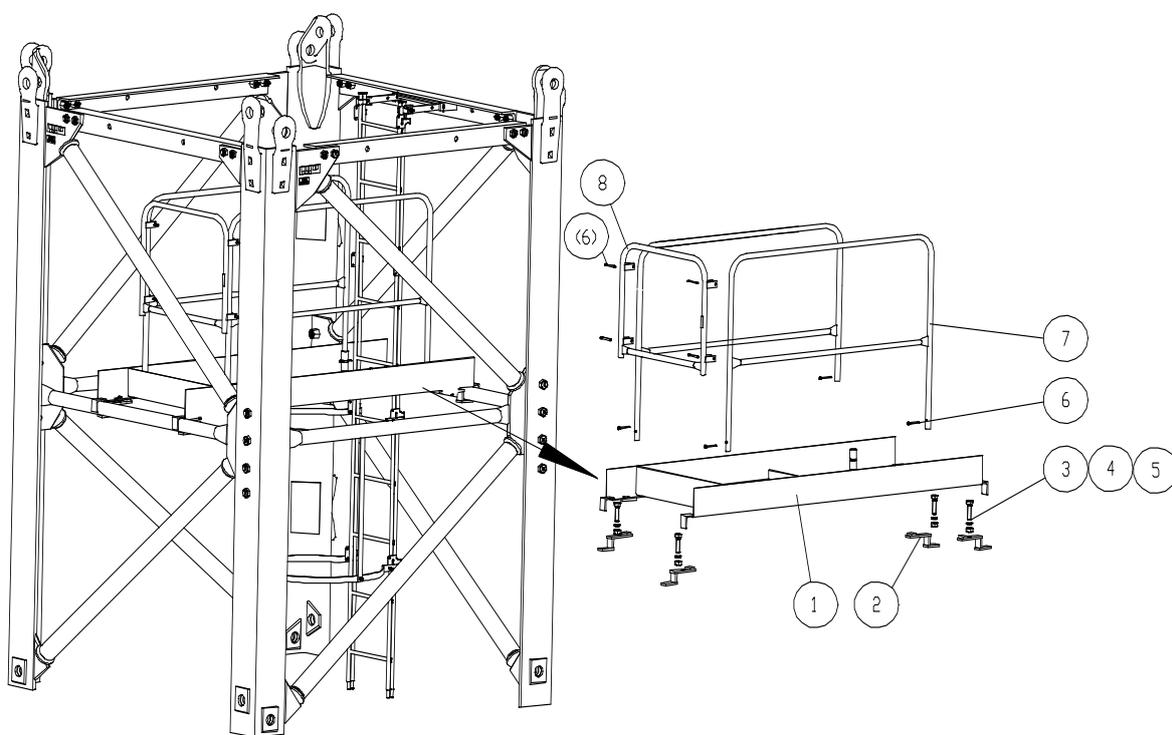


图 4.5-10

5.5.3 标准节安装

注意

1) 该机型塔机的标准安装流程：安装两节基础节后，进行爬升架以及上部结构的安装，其余塔身节的安装依靠塔机自身顶升系统进行，否则将会提高安装所需吊装器械的需求。

2) 注意顶升踏步的方向，确保和基础节踏步方向一致，否则会导致无法顶升。



6 爬升架的组装

6.1 安装爬升架平台

爬升架装有 2 层含有扶手栏杆的平台：下层包括四个平台，即爬升架每面各一个。上层包括三个平台，即爬升架左右面各一个，后面也有一个，依靠爬梯连接上下两层平台。

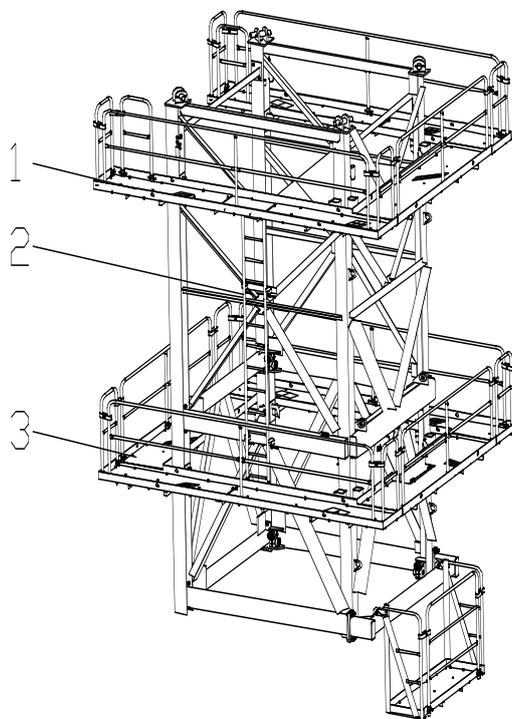


图 4.6-1

6.1.1 识别平台和扶手杆

1) 下平台：后侧即为顶升油缸侧；前侧即为爬升架开口处；左侧及右侧的定义即为当你站在爬升架前侧向后侧看时，左手边即为左侧，右手边即为右侧；下层包括四个平台。

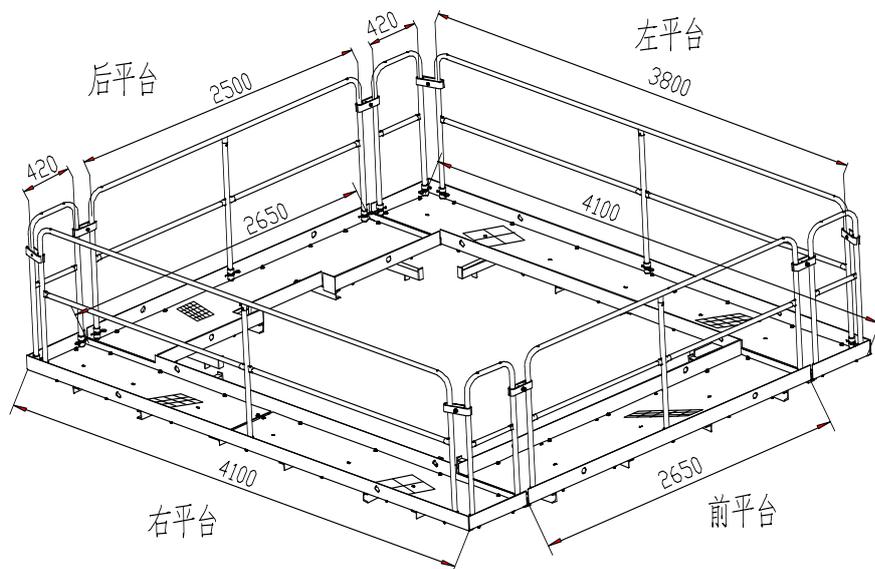


图 4.6-2

2) 上平台：上层包括后 3 个平台，分别放置在左右侧及后侧。

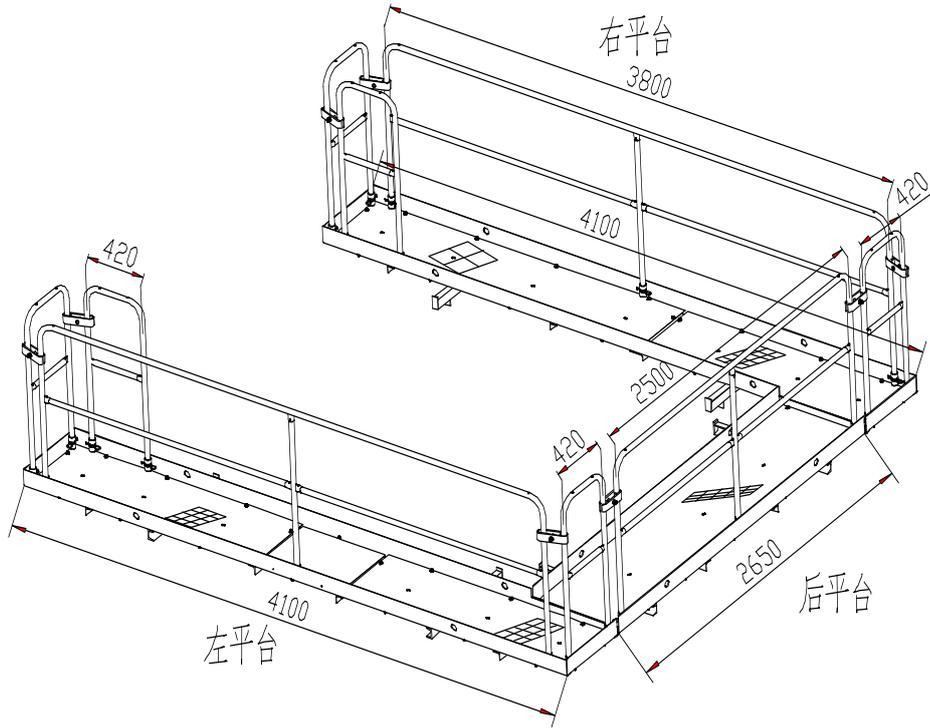


图 4.6-3

6.1.2 平台的安装示意

上下两层各平台的安装方式相同，具体安装过程见下所示：

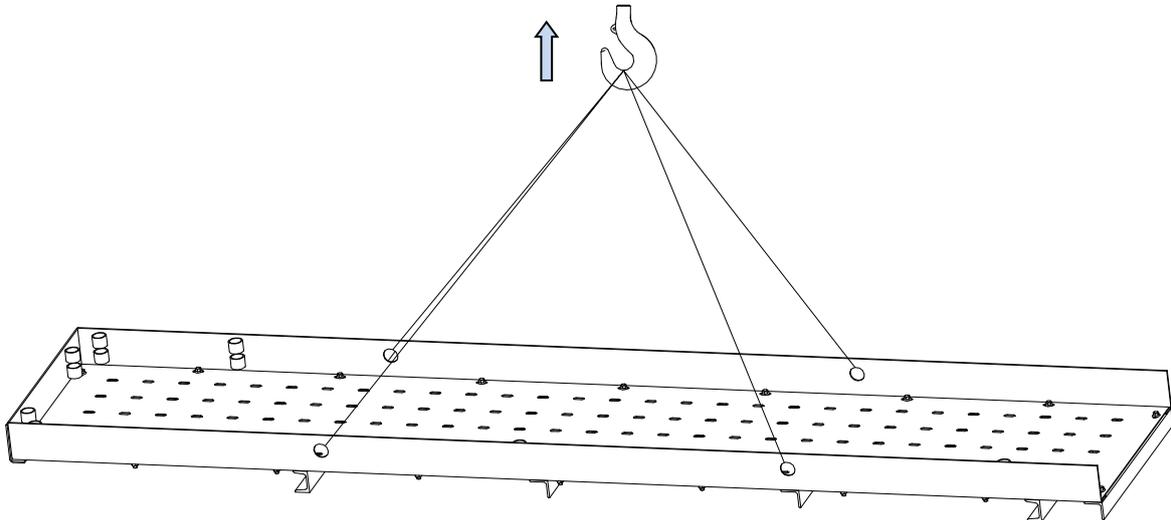


图 4.6-4

如下图 4.6-5 所示，将平台（1）吊起至爬升架（2）附近，将平台支撑梁（3）倾斜插入爬升架连接套（4）中，缓慢放下，待平稳后撤去吊索，其余平台安装选用同样方法进行安装。

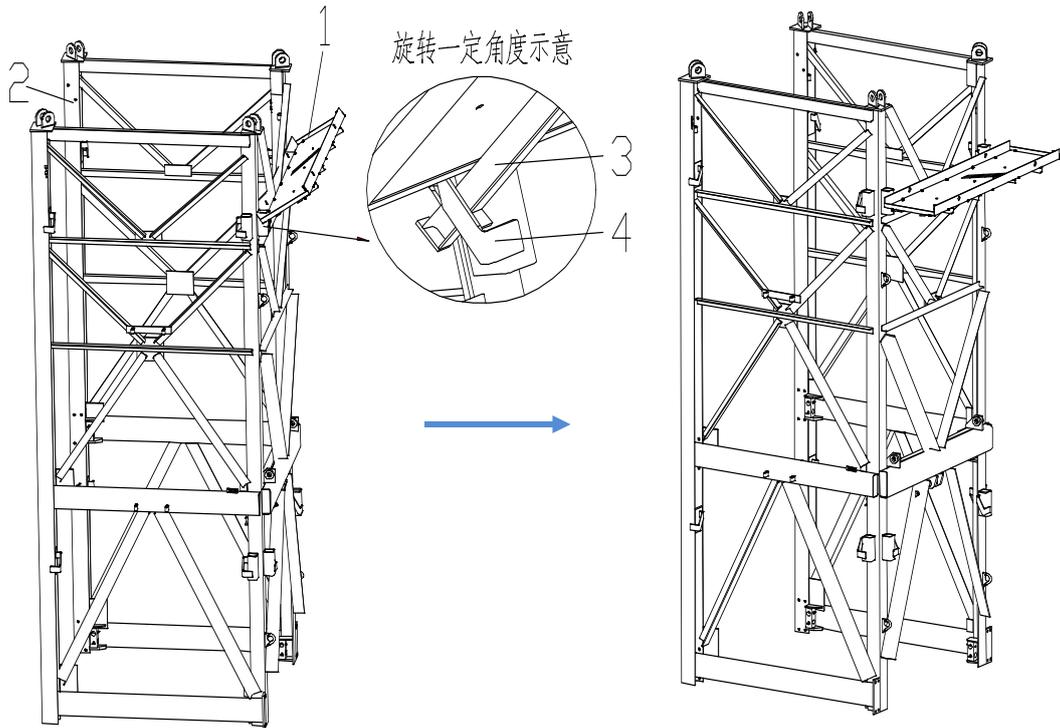


图 4.6-5

6.1.3 平台栏杆和爬梯的安装

如下图 4.6-7 所示, 将栏杆扶手 (1) 插入平台连接套 (2) 中, 用弹簧销 (3) 将栏杆固定。相邻平台之间的栏杆用两块夹板 (5)、螺栓和螺母 (4、6) 固定, 最后将爬梯楔块 (7) 插入楔套 (8) 中, 至销孔露出楔套, 插入开口销 (9) 并充分打开。

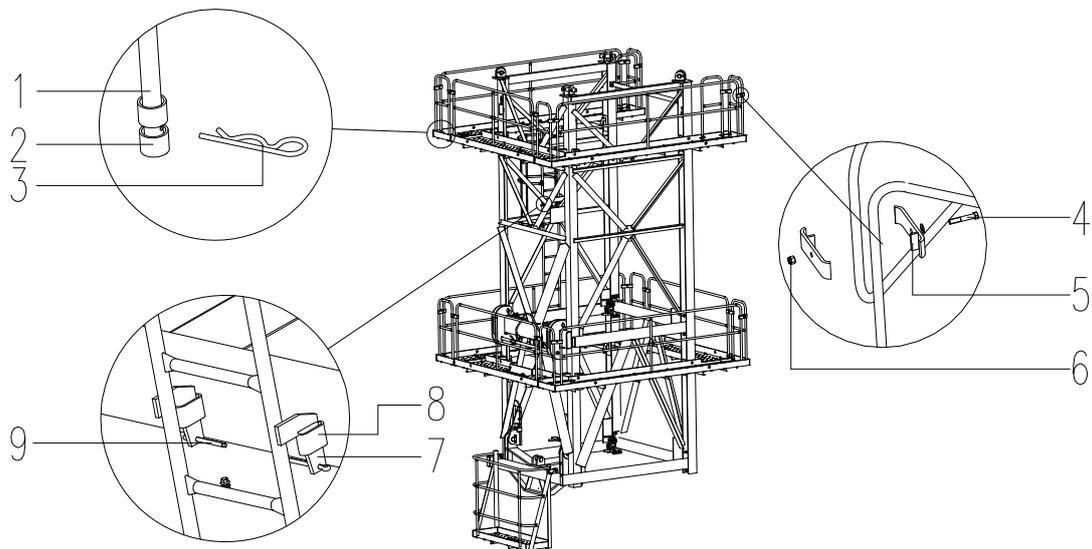


图 4.6-6

6.2 安装顶升横梁, 油缸及液压站

a、顶升横梁组装: 撑脚横梁 (1) 与挂耳 (2) 连接, 插入销轴 (3), 并用轴端挡板 (4)、螺栓 (5) 固定。

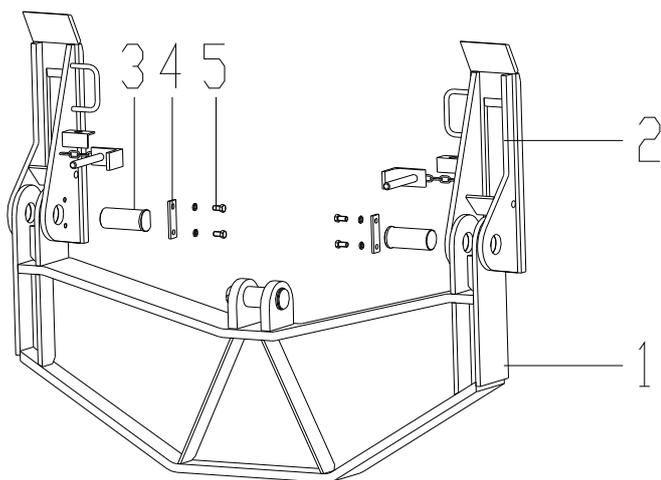


图 4.6-5

b、将吊索绕在顶升横梁上方销孔之间，使用双倍长的吊索以便能更好地引导横梁靠在塔身节的踏步上，将横梁精准定位，使其两侧挂靴挂在踏步上。

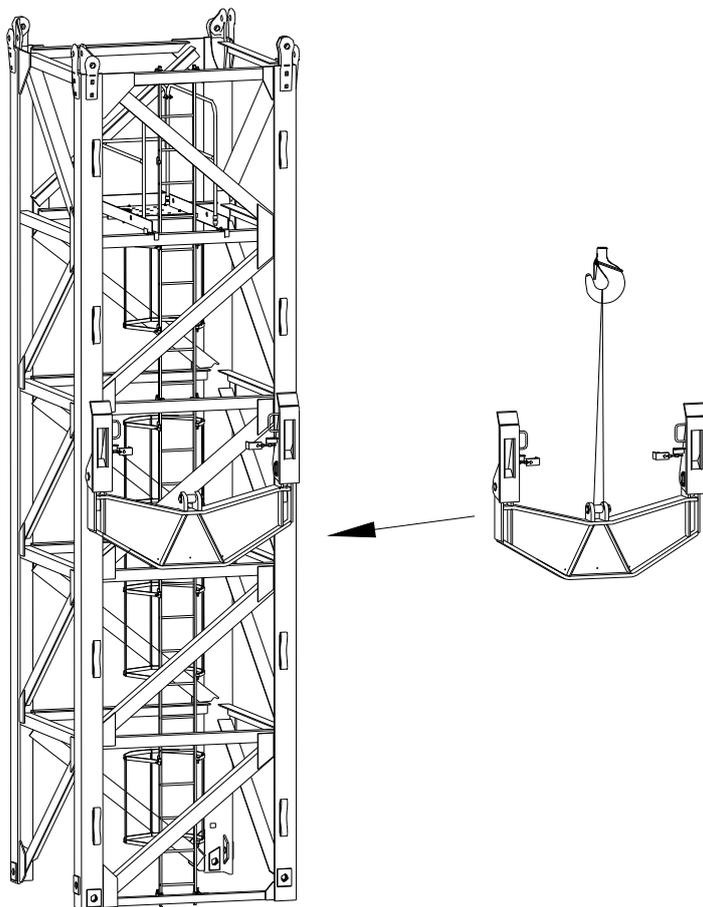


图 4.6-6

将吊索绕至油缸（1）。将油缸上方固定在爬升架耳板上，并用销轴（2）和开口销（3）固定。伸出油缸，然后将活塞杆固定在顶升横梁耳板上，并用销轴（4）和开口销（5）固定，如下图所示：

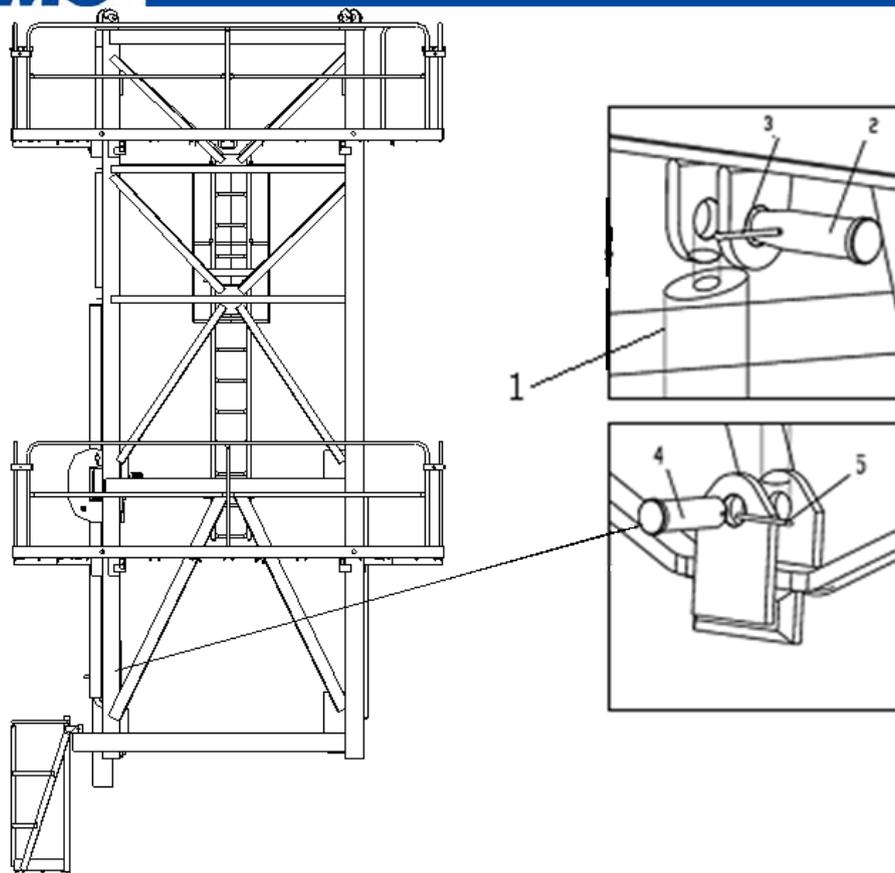


图 4.6-7

将液压站放置在后平台上。将油管与液压站相连。



给液压站加满油，进行电气连接，通过操作油缸来连通液压管路。

7 安装特殊节平台

7.1 识别平台及栏杆

两个个平台及平台栏杆相同。

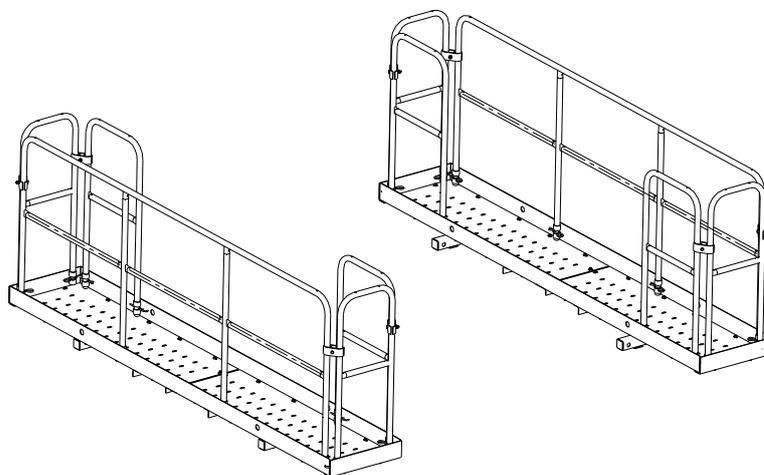


图 4.7-1

7.2 平台及栏杆安装

参照上一章节爬升架平台安装，将平台吊起至特殊节附近，将平台支撑梁倾斜插入特殊节连接套中，缓慢放下，待平稳后撤去吊索，其余平台安装选用同样方法进行安装。

将栏杆插入平台连接套中，用弹簧销将栏杆固定。相邻平台之间的栏杆用两块夹板、螺栓和螺母固定。

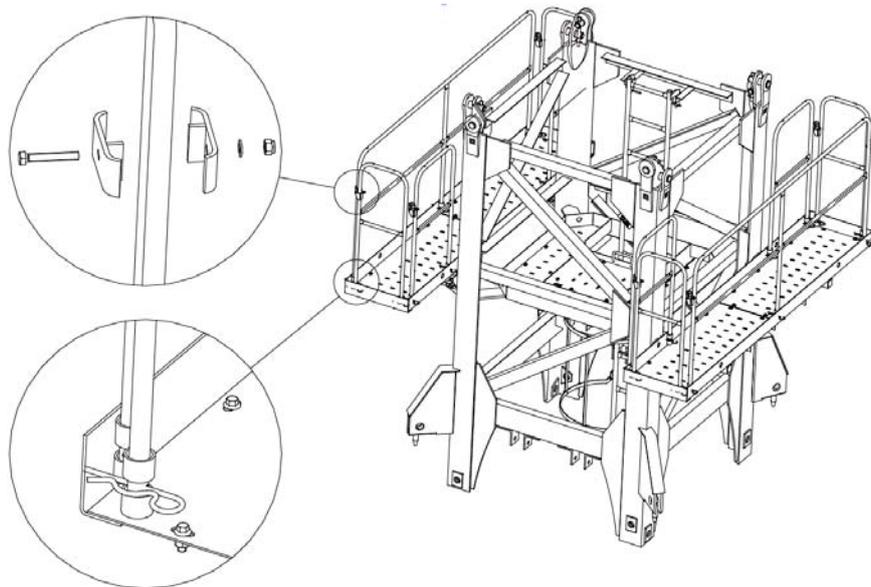


图 4.7-2

7.3 爬梯安装

将爬梯挂钩直接挂在特殊节对应连接座位置，并插入开口销。

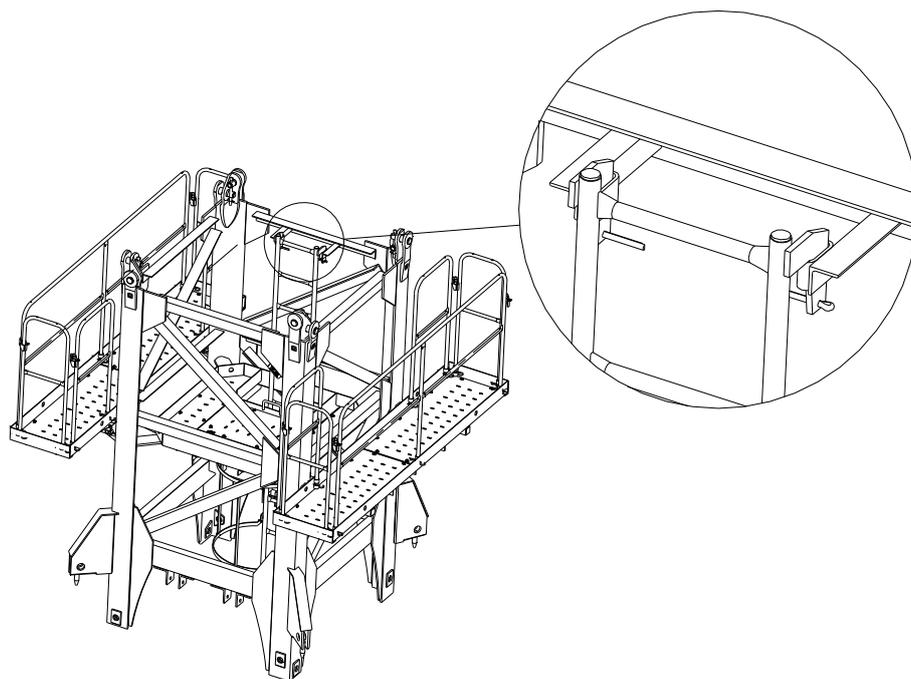


图 4.7-3

7.4 引进装置引进梁安装

将引进横梁（2）装入在特殊节对应耳板（1）位置，插入销轴（3）及开口销，另一横梁按照同样方式进行安装。

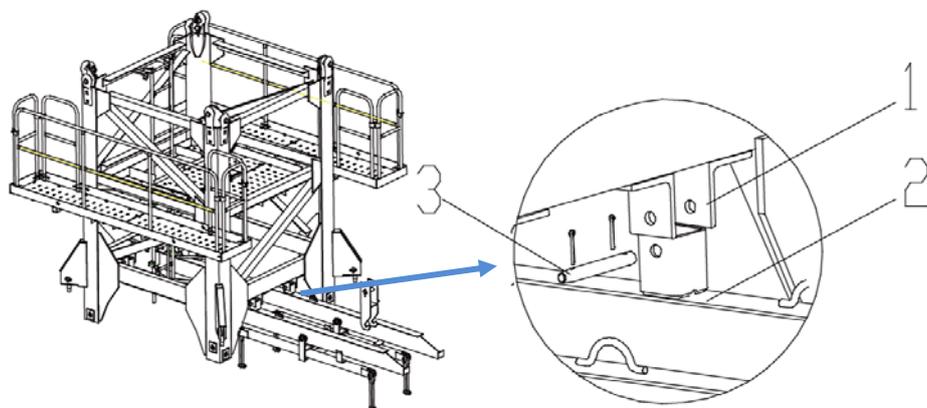


图 4.7-4

7.5 特殊节吊装安装

将装有引进横梁的特殊节吊起安装，主弦连接孔与下方基础节的鱼尾板连接孔连接并插入销轴、立销及开口销固定。使用液压系统将爬升架顶起，使特殊节耳座连接孔与爬升架架上端连接耳座连接，并插入销轴及开口销。

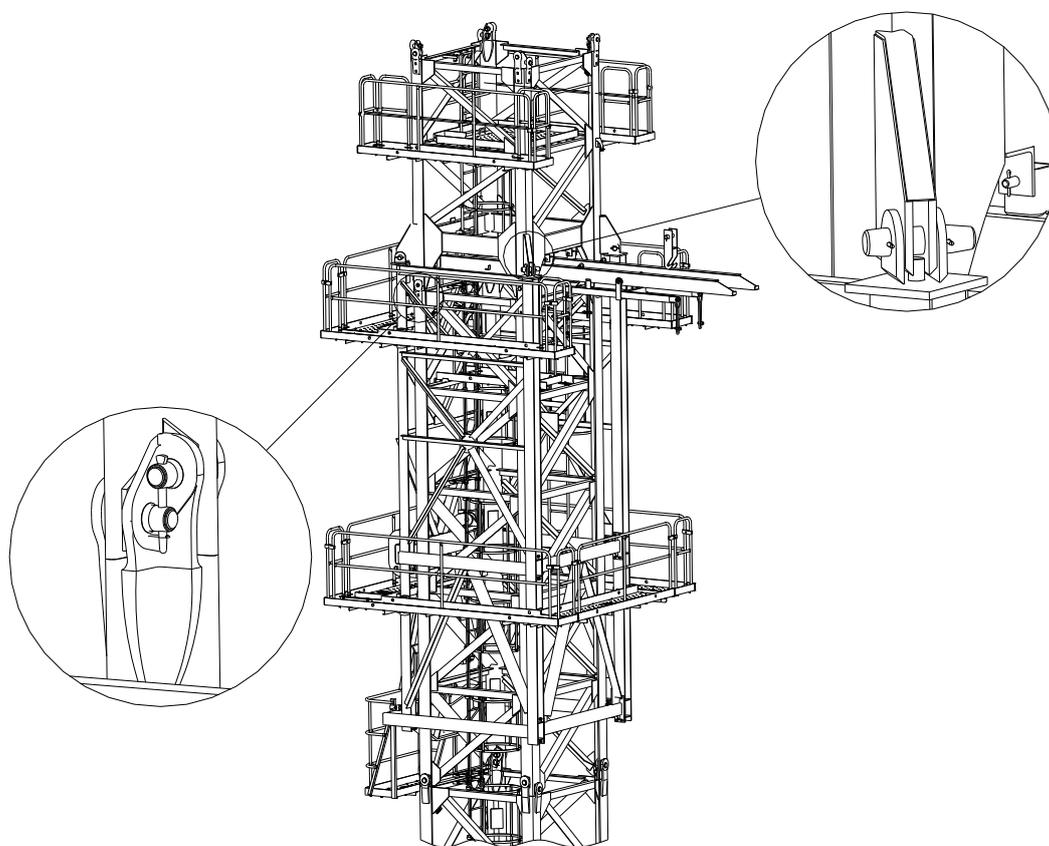


图 4.7-5

7.6 引进小车吊装安装

吊起专用吊钩（4），并将吊钩（4）挂在引进小车架对应位置（3），待小车架平稳后吊至引进横梁（1）位置，引进横梁端部与引进小车架导轮（2）对其后缓慢移动小车架，放置横梁中部即可。

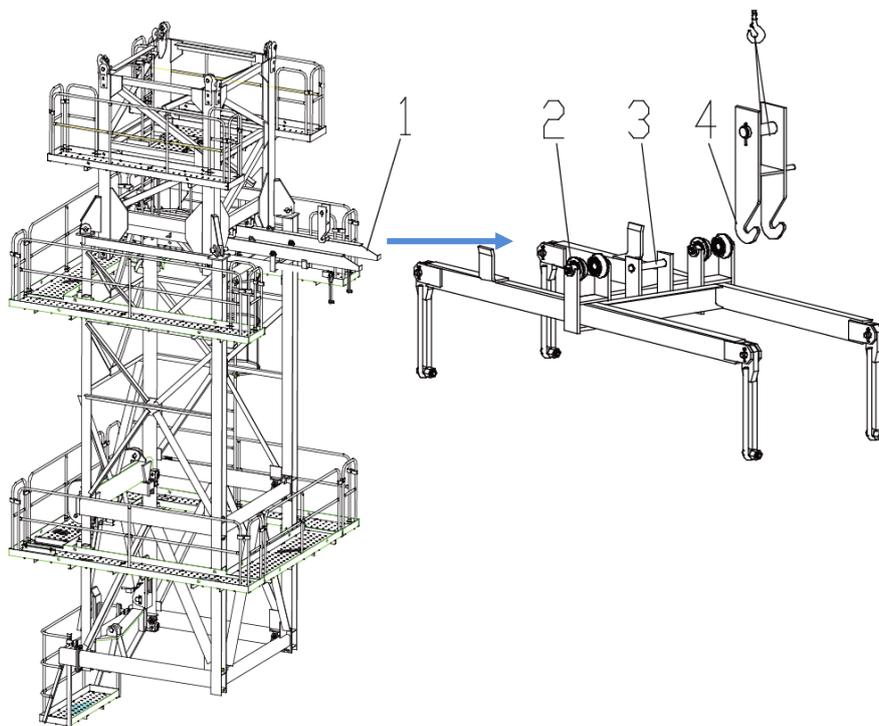


图 4.7-6

8 安装回转支座

8.1 概述

回转总成包括下支座、回转支承、上支座、回转机构及司机室共五部分，下支座下部分别与特殊节相连，上部与上支座连接。

注意

安装回转支座时，必须使用安全吊带。

8.2 回转总成的拼装

8.2.1 回转支座的吊装

将上下支座起吊在平整的地面上，为回转总成的地面拼装作出准备，同时检查回转支承上的高强螺栓的预紧力矩是否达到 $1350\text{N}\cdot\text{m}$ ，且防松螺母的预紧力矩稍大于 $1350\text{N}\cdot\text{m}$ 。

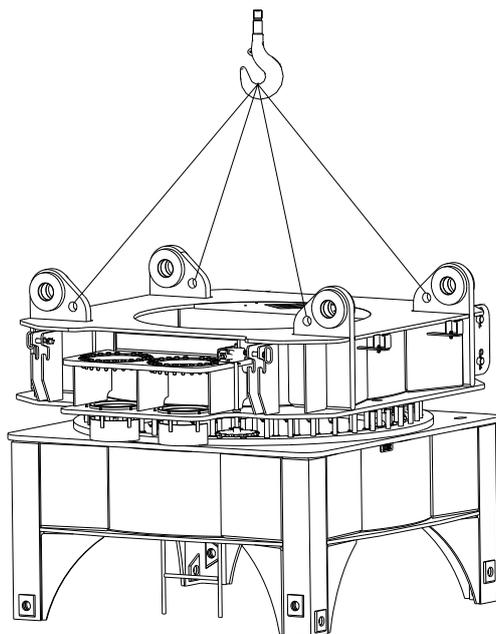


图 4.8-1

注意

在吊装回转总成时，必须同时采用上图所示的 4 个吊耳进行吊装，否则可能造成结构件掉落及人身安全事故！

8.2.2 回转限位器的安装

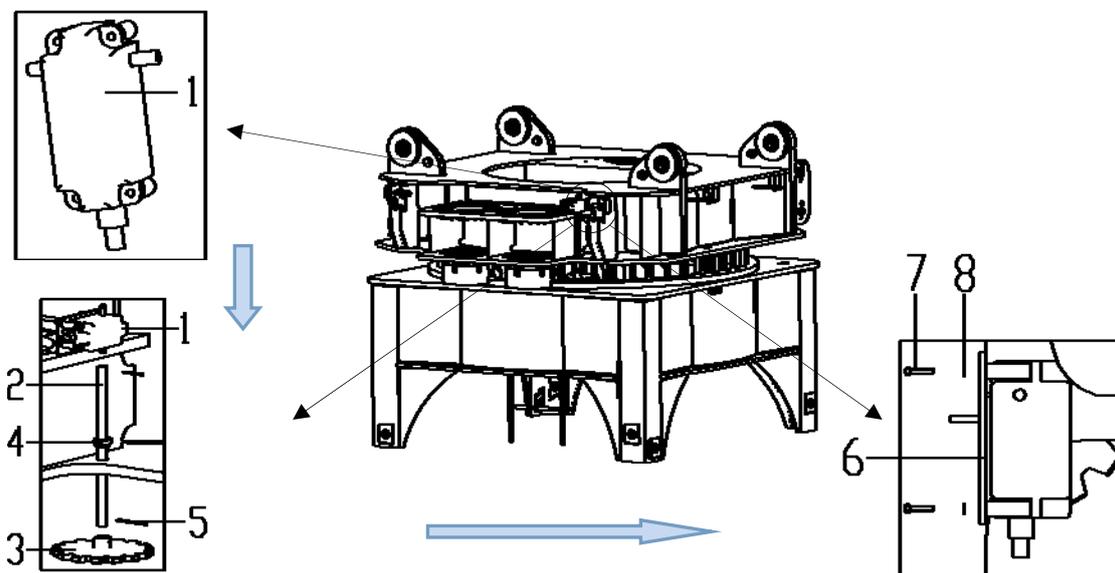


图 4.8-2

如上图所示，首先用连接套（4）、开口销（5）将限位器（1）、限位器连接轴（2）和限位齿轮（3）连接，最后将整个限位器用螺栓、垫圈（7、8）和上支座的连接板（6）连接固定。

8.2.3 司机室平台及维修平台的安装

如下图所示，直接将司机室平台（1）用4个 $\Phi 40 \times 160$ 销轴（2）与上支座连接，然后穿上弹簧销锁死。维修平台（3）按图示将连接轴（4）挂入上支座耳板（5），插入带柄销轴（6），并使用弹簧销锁死。

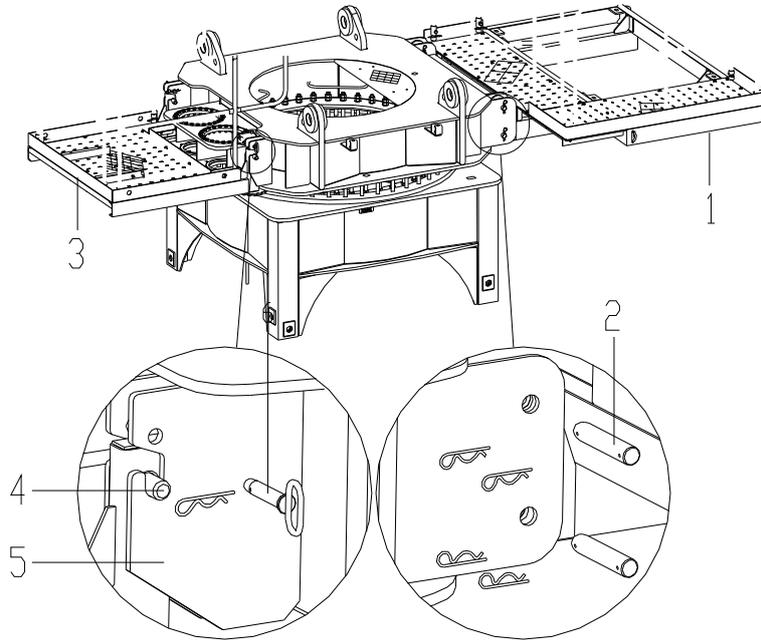


图 4.8-3

如下图所示，确认各平台栏杆安装位置，将平台栏杆插入平台连接套中，用弹簧销固定，相连平台的栏杆用栏杆夹板及螺栓、螺母固定。

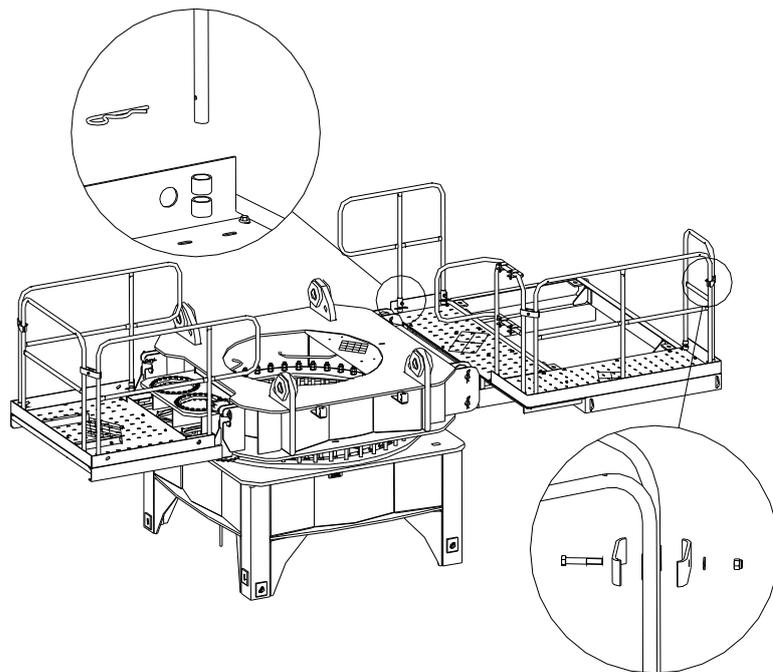


图 4.8-4



将回转机构吊起至回转支座上方，并缓慢放下，对准螺栓孔后，插入螺栓并拧紧。

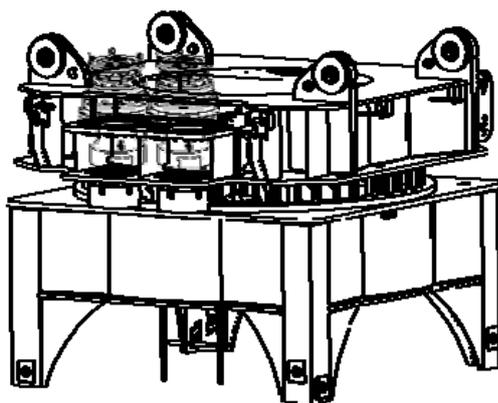


图 4.8-5

8.2.4 司机室安装

如下图所示，将司机室（1）吊至司机室平台（6）上方，缓慢放下，对准螺栓长条孔，用螺栓、垫圈、螺母（2、4、5）将司机室和平台连接，然后插入开口销（3）；一个垫圈放置在司机室连接板上边、另一个垫圈和两个螺母放置在平台对应螺栓长条孔连接板下方。

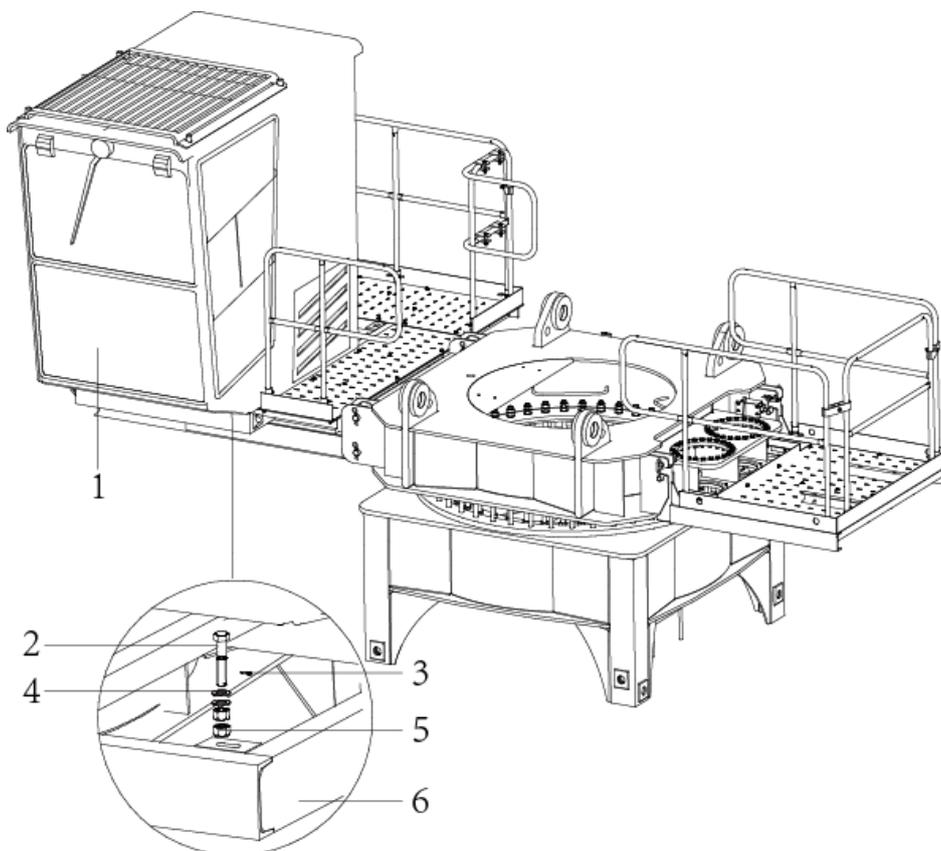


图 4.8-6

 **注意**

螺栓必须用安装开口销，防止螺母脱落，避免造成重大安全事故。

8.3 回转总成的安装

吊起回转总成（1）至特殊节上方，注意下支座爬梯方向与特殊节爬梯方向保持一致，将回转总成缓慢的落下，通过 8 个销轴（2）连接，为防止销轴脱出，两个销轴之间通过立销（3）固定，立销下端穿入葫芦销固定。

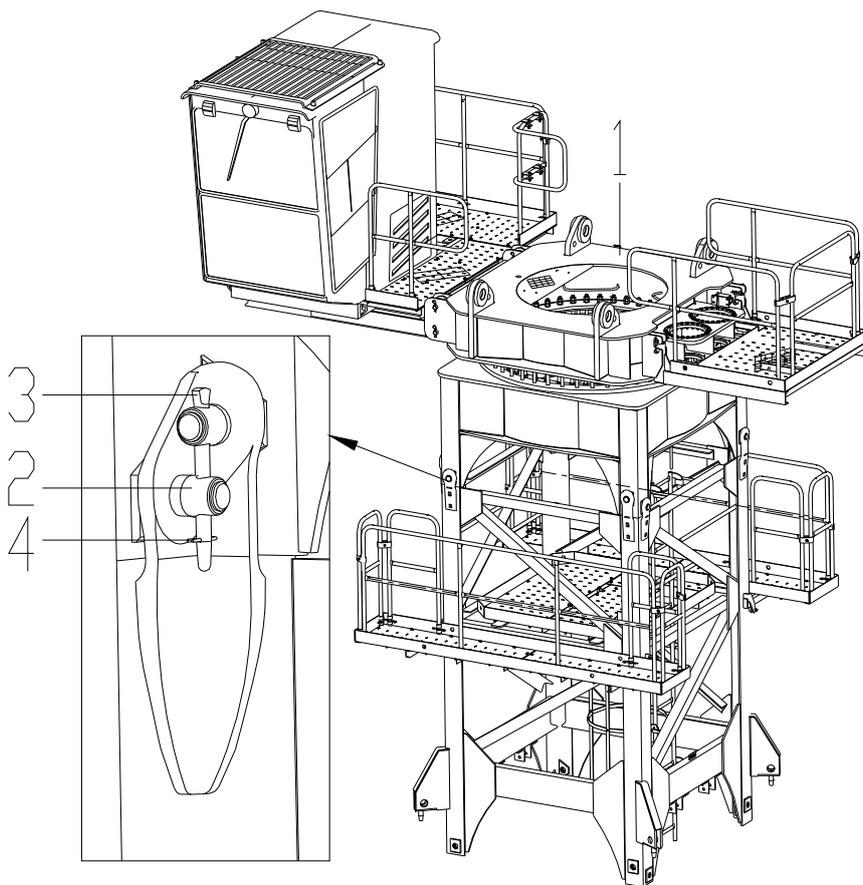


图 4.8-7

9 安装平衡臂

9.1 概述

平衡臂总成主要由平衡臂臂节一、臂节二、平台、栏杆构成。臂根节一端连接平衡臂臂节一，一端连接起重臂，起到连接和过渡作用，故安装时单独安装。起吊前将臂根节上的滑轮、拖绳装置等在地面安装到位。

9.2 臂根节的拼装

在地面上将变幅滑轮和起升滑轮安装到臂根节合适位置，如下图所示，1 为起升滑轮，2 为变幅滑轮，安装好的滑轮上面安装挡绳杆，防止工作时钢丝绳跳出，挡绳杆两端用开

口销固定。拖绳装置通过螺栓和螺母（5、4）安装到臂根节靠近平衡臂侧上弦杆上。

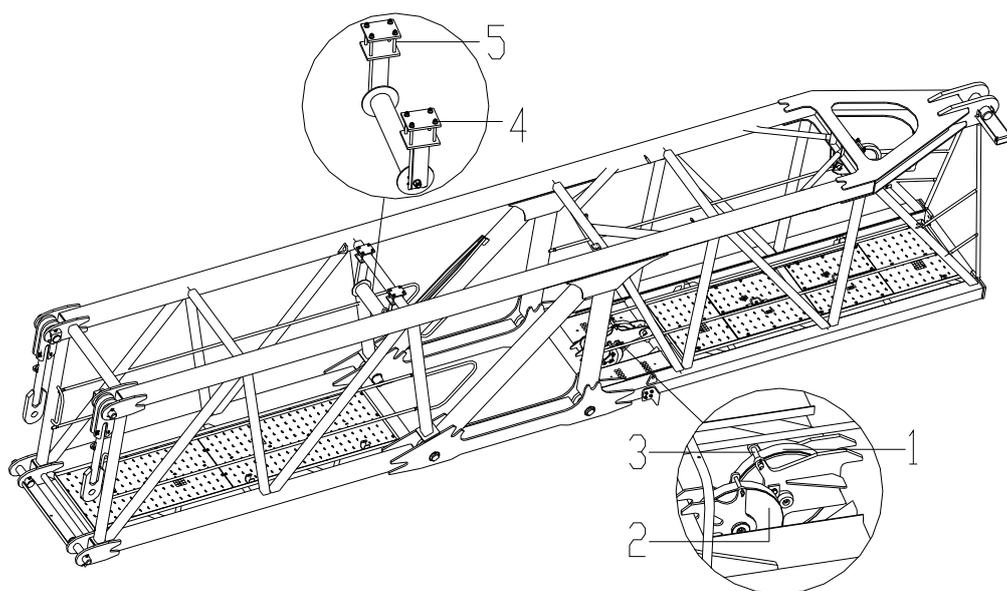


图 4.9-1

9.3 臂根节的安装

如下图所示，在吊装臂根节时，选用四根钢丝绳分别穿过吊耳，最终统一悬挂在吊钩上，吊装中保证吊装平衡，实现臂根节的吊装。将臂根节（1）与上支座通过 4 根销轴（2）装配到一起，穿入短轴（3）并用圆形卡（4）锁住。

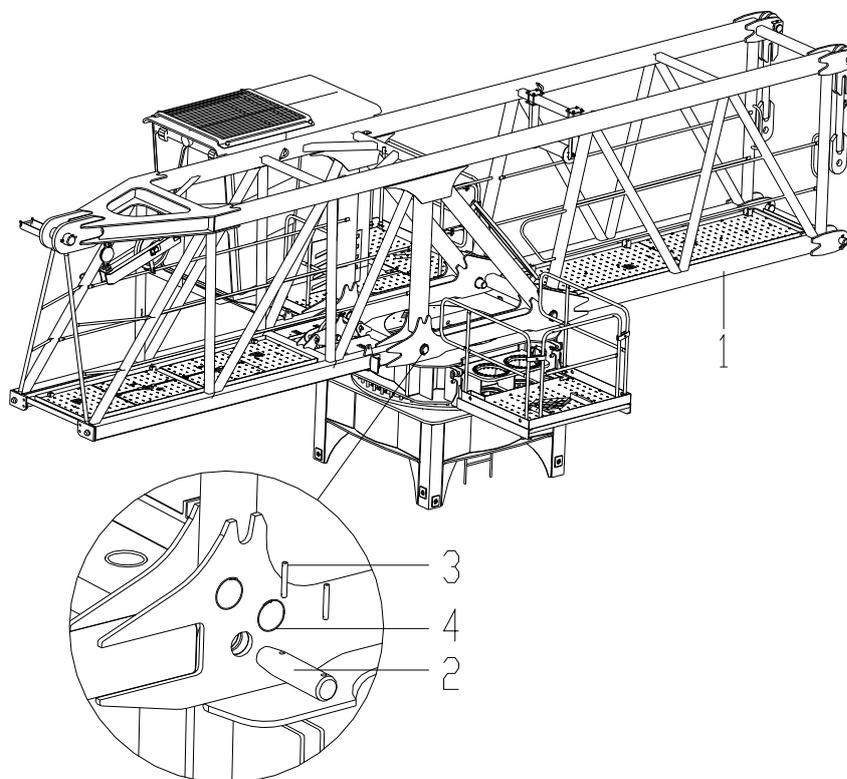


图 4.9-2

9.4 平衡臂走台及栏杆的安装

吊起平台(1)将带有连接横梁缓慢将靠近平衡臂连接座位置，插入销轴(2)及销(3)，其余平台依次按同样方法进行安装。

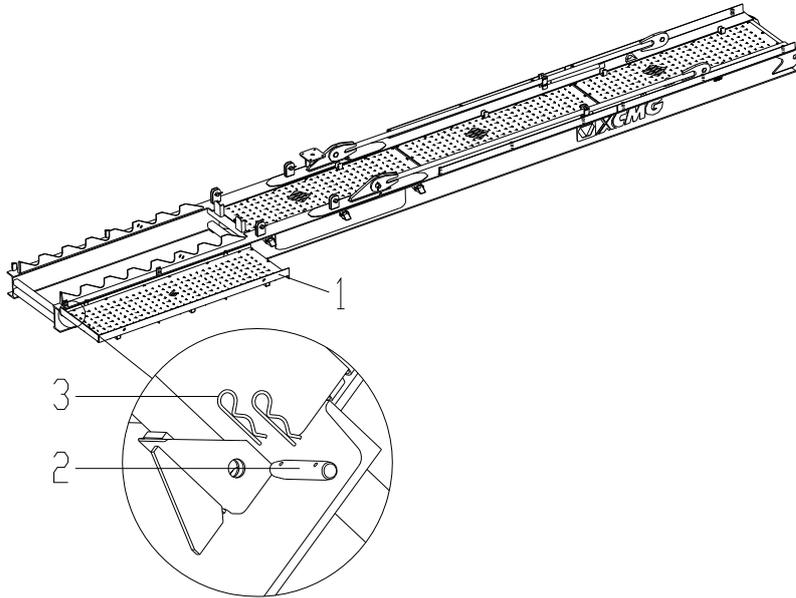


图 4.9-3

将栏杆(1)插入平台连接套(2)中，用弹簧销(3)将栏杆固定。相邻的栏杆用两块夹板(4)、螺栓、螺母、垫圈(5、6、7)和垫圈固定，其余栏杆依次按照同样方式进行安装。

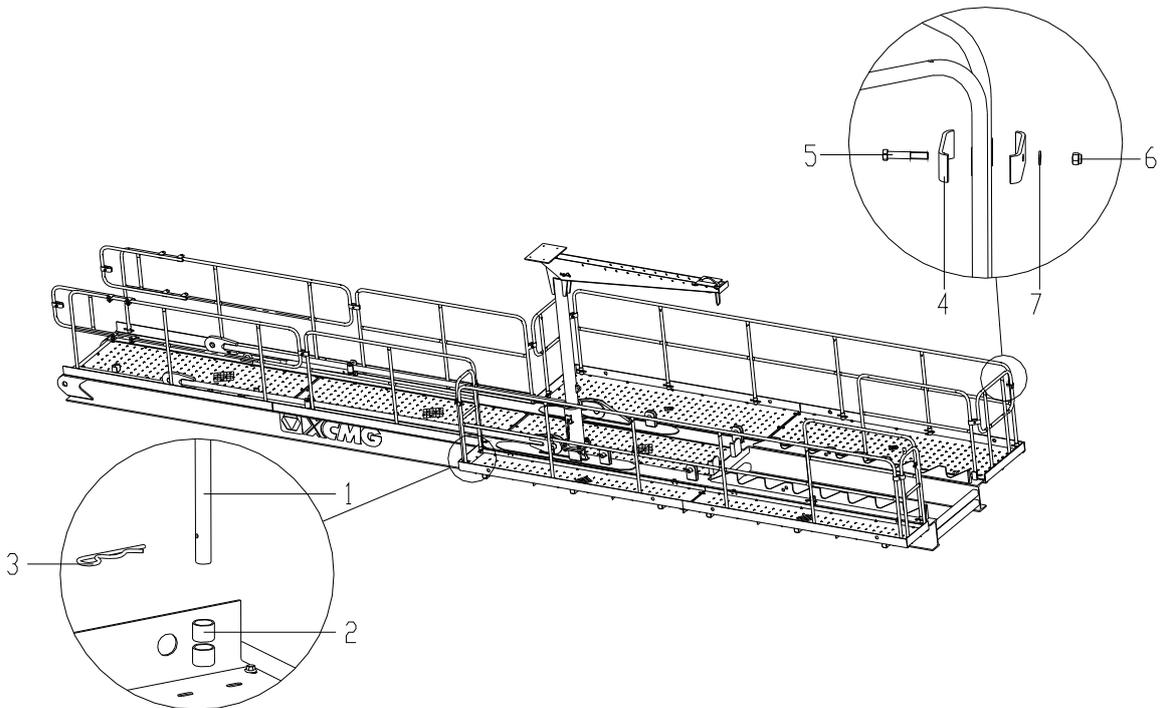


图 4.9-4



9.5 平衡臂安装

将组装好的平衡臂（1）吊起，对接臂根节连接耳板（2），插入销轴（3）、销（4）及R形销（5），缓慢放下。

将平衡臂放置一定程度，把安装在臂根节上的短拉杆（6）和平衡臂上的长拉杆（7）对接好后，插入销轴（8）及开口销（9）缓慢放下，直到拉杆绷紧，平衡臂水平。

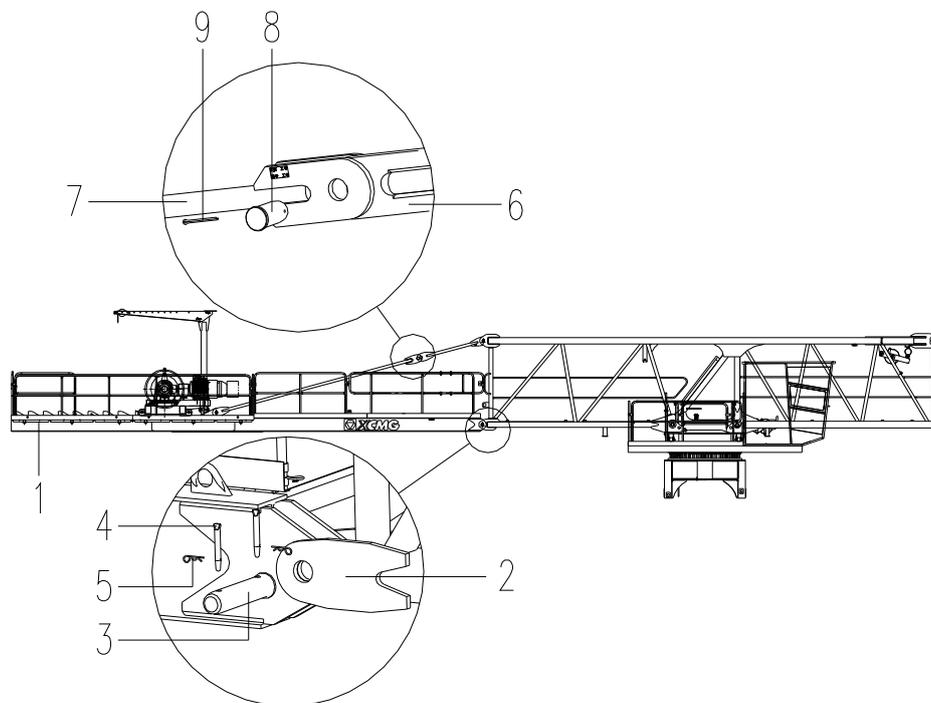


图 4.9-5

提示

起升机构在地面使用销轴及开口销安装固定在平衡臂相应基座上，然后与平衡臂总成一起起吊安装。

起升机构安装参见下图，安装起升机构时注意卷筒中心位于平衡臂结构中心位置，起升机构的安装方位需严格按照下图所示，否则会造成起升机构无法正常工作。

1) 45LVF30E 起升机构安全位置及方向参见下图：

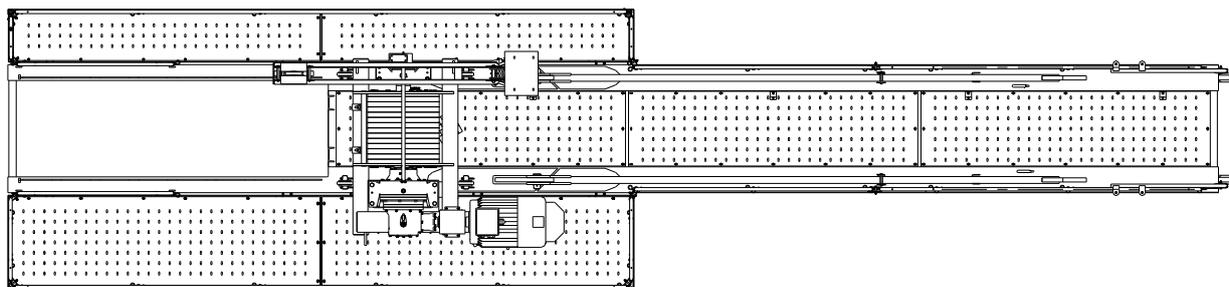


图 4.9-6

2) 45LVF30F 起升机构安全位置及方向参见下图：

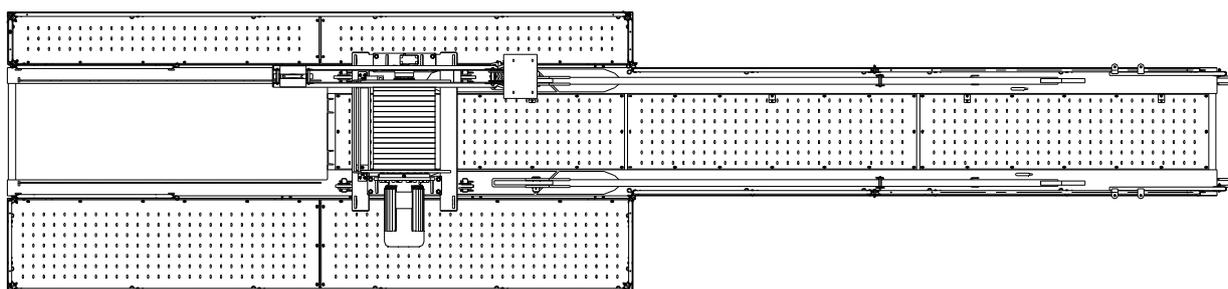


图 4.9-7

起升钢丝绳的走绳方式参见下图：

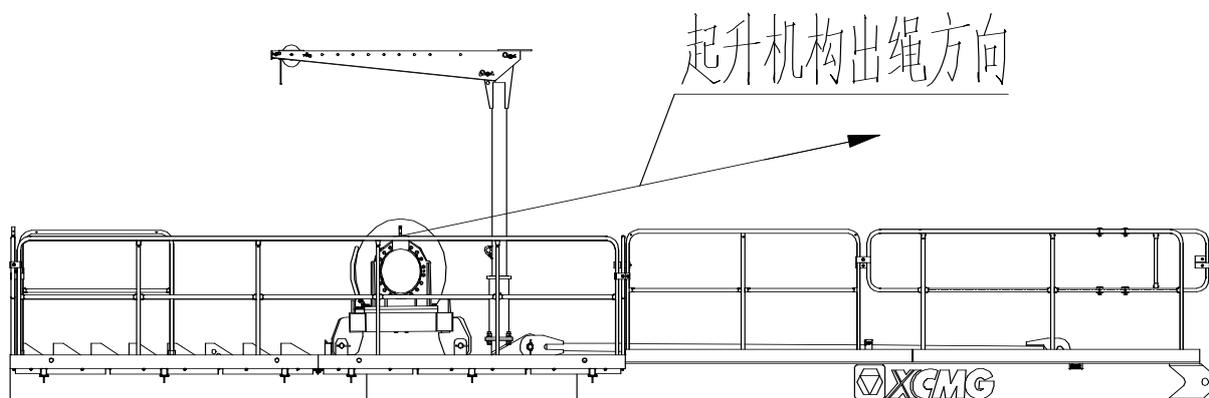


图 4.9-8

10 安装平衡重

10.1 概述

平衡重的重量随起重臂长度的改变而改变，根据所使用的起重臂长度，选择平衡重的搭配，具体请参考《技术数据》：平衡重。

10.2 平衡重的吊装

按照下图所示，将吊具绕过专用吊耳，实现平衡重的吊装。

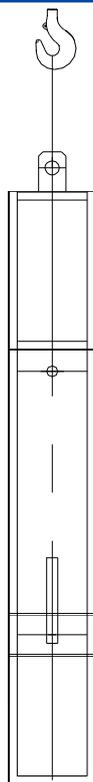


图 4.10-1

依次吊装两块 2.8t 平衡重，平稳放置在平衡臂上。

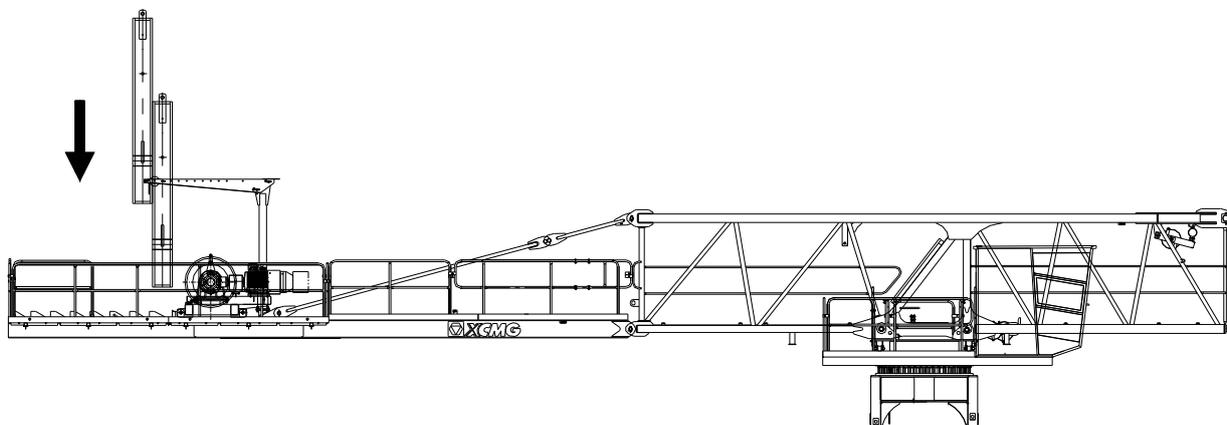


图 4.10-2

平衡重的安装共分为两个阶段：

阶段 1：平衡臂安装完成后，安装 2 块 2800kg 的平衡重，安装位置为靠近起升机构方向，然后安装起重臂；

阶段 2：起重臂安装完成后按照平衡重配置完成剩余平衡重的安装。

吊装完成后检查并确认相邻平衡重块的整个表面是否贴紧。

11 载重小车的安装

11.1 一般注意事项

方向规定：当人站在平衡臂位置、面朝起重臂方向时：



图 4.11-1

L=左手边 R=右手边

小车在起重臂上的安装方向：

小车吊篮（1）在右手边，

钢丝绳张紧装置（2）在左手边。

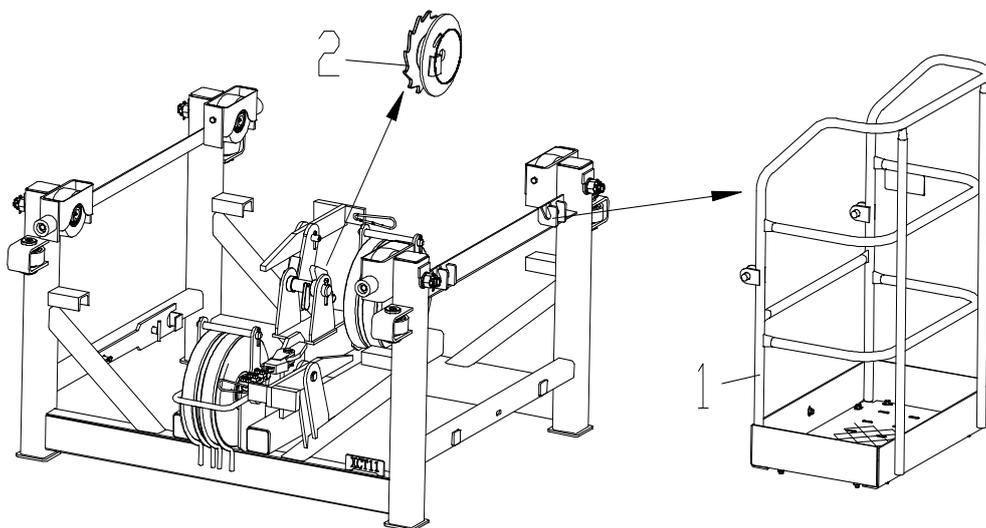


图 4.11-2

11.2 小车吊篮的安装

将吊篮直接挂在小车上,带有焊接圆钢（1）处位置，对接小车架焊有挂钩（2）处位置，挂好吊篮平稳放下。

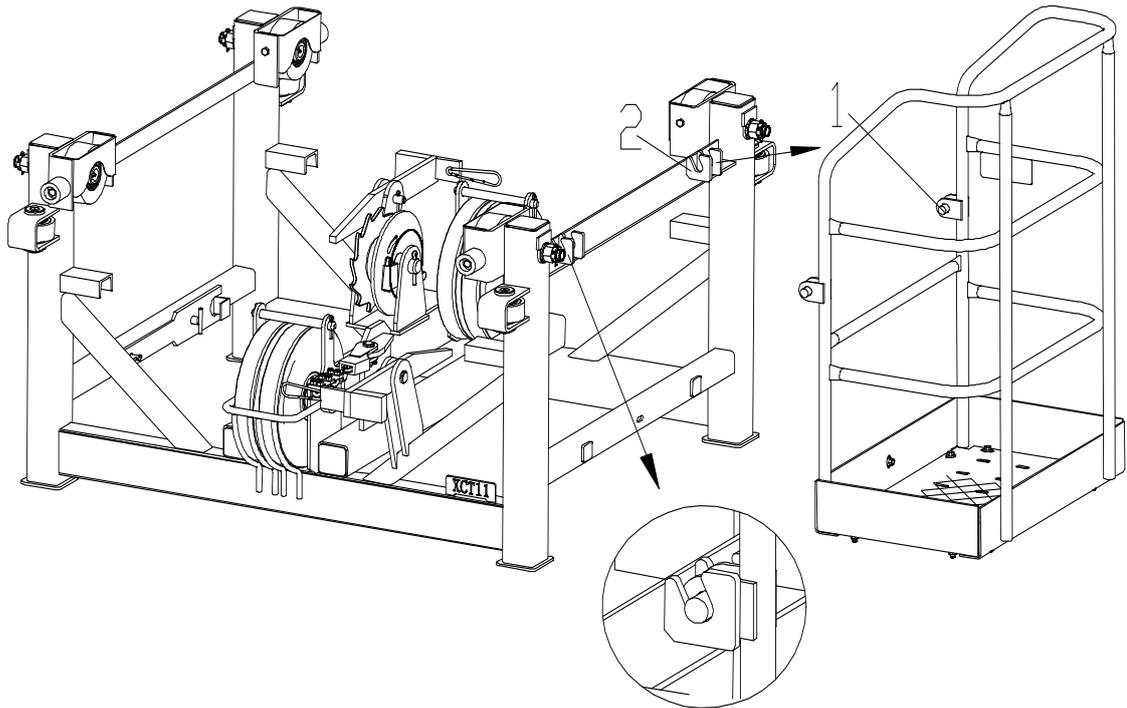


图 4.12-3

11.3 将小车安装到起重臂上

根据安装方向将小车套在起重臂下弦杆的导轨上。

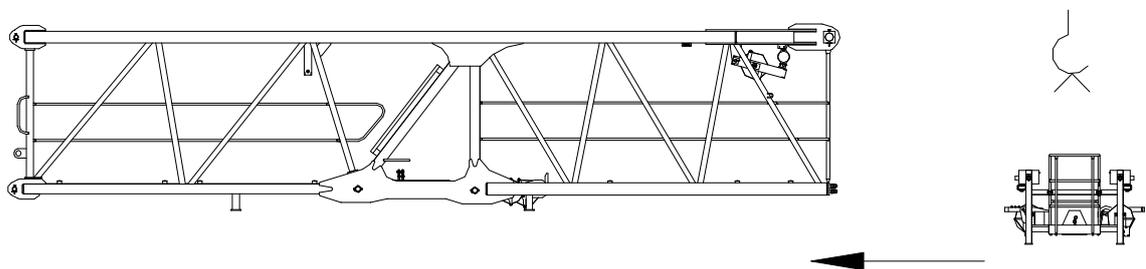


图 4.12-4

如下图所示，将起重臂臂节一微微升起，将小车移动到变幅挡块位置，移动完毕后，将起重臂臂节放到原有支撑上。

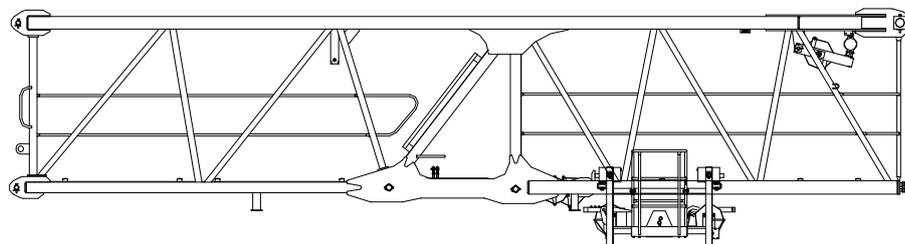


图 4.12-5

用固定吊索将小车锁在臂根部最小幅度处。

12 准备起重臂

12.1 概述

起重臂臂根节为四边桁架结构，其余节为三角形变截面的空间桁架结构，共分为十节。臂节二上装有变幅机构，载重小车在变幅机构的牵引下，沿起重臂下弦杆前后运行。载重小车一侧设有检修吊篮，便于塔机的安装与维修。

起重臂组装时，除臂根节单独安装外，其余臂节必须严格按照每节臂上的序号标记组装，不允许错位或随意组装，否则导致后续部件无法安装降低起重性能存在很大安全隐患。装上小车和吊篮，并把小车和吊篮固定好，把吊臂搁置在1.0米高左右的支架上，使小车和吊篮离开地面，装上小车牵引机构。臂根销轴安装在臂架根部内双耳上方便安装，并用锁销固定，否则存在零件掉落的安全隐患。

12.2 起重臂不同臂长的组成

根据施工要求可以将起重臂组装成如下表所示的十七种臂长（臂头未列）。

表 4.12-1

臂节名称	T1231	T1232	T1233	T1234	T1235	T1236	T1237	T1238	T1239	T1240
臂节长度	5.65m 至回 转中心	10m	10m	10m	10m	2.5m	2.5m	5m	5m	10m
70.0m	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
67.5m	1	1	1	1	1	1		1	1	1
65.0m	1	1	1	1	1	1	1	1		1
62.5m	1	1	1	1	1	1		1		1
60.0m	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
57.5m	1	1	1	1	1	1		1	1	
55.0m	1	1	1	1	1	1	1	1		
52.5m	1	1	1	1	1	1		1		
50.0m	1	1	1	1	1	1	1			
47.5m	1	1	1	1	1	1				
45.0m	1	1	1	1	1					
42.5m	1	1	1		1	1		1		
40.0m	1	1	1		1	1	1			
37.5m	1	1	1		1	1				
35.0m	1	1	1		1					
32.5m	1	1			1	1		1		
30.0m	1	1			1	1	1			

注意

起重臂组装时，必须严格按照每节臂上的序号标记组装，不允许错位或随意组装，

否则会导致后续部件无法安装，从而降低起重性能且存在很大安全隐患。

12.3 起重臂臂节的组装

将臂节二 T1232 (1) 放置在支撑架上，缓缓移动臂节二 (2)，形成一定夹角，使其上弦连接耳板正确连接，使用销轴 (3)、锁销 (4) 和 R 型销 (5) 连接耳板，缓慢放下起重臂，并使用定位销对准相连臂节下弦，然后用螺栓 (6)、垫圈 (7)、螺母 (8) 连接好下弦，并在螺栓端部用销 (9) 锁死。

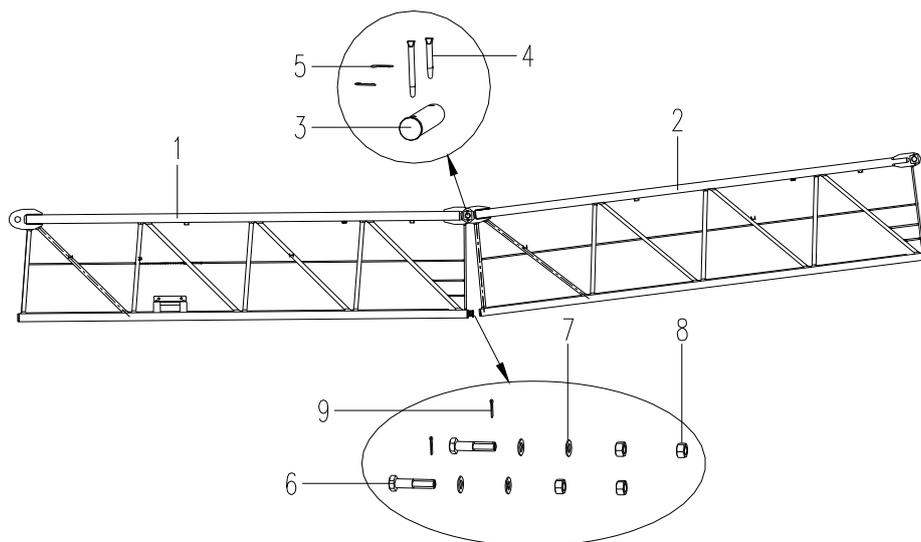


图 4.12-2

按上图所示，根据使用臂长，在地面上将各节起重臂节按照顺序依次安装连接好，上弦用销轴 (3)，锁销 (4) 和销 (5) 连接；下弦用螺栓 (7)、垫圈 (8) 和螺母 (9) 将臂节连接，螺栓头方向与起重臂臂头方向一致，插入开口销 (6)，并将开口销充分打开。



图 4.12-3

臂头安装如下图：臂头 T15T3 (2) 顶部耳板与臂节总成 T1560 (1) 上弦连接耳板连接，穿入销轴 (3) 后使用锁销 (4) 和 R 型销 (5) 固定，缓慢放下臂头，下弦连接孔对正，然后用螺栓 (6)、垫圈 (7)、螺母 (8) 连接好，并在螺栓端部用销 (9) 锁定。

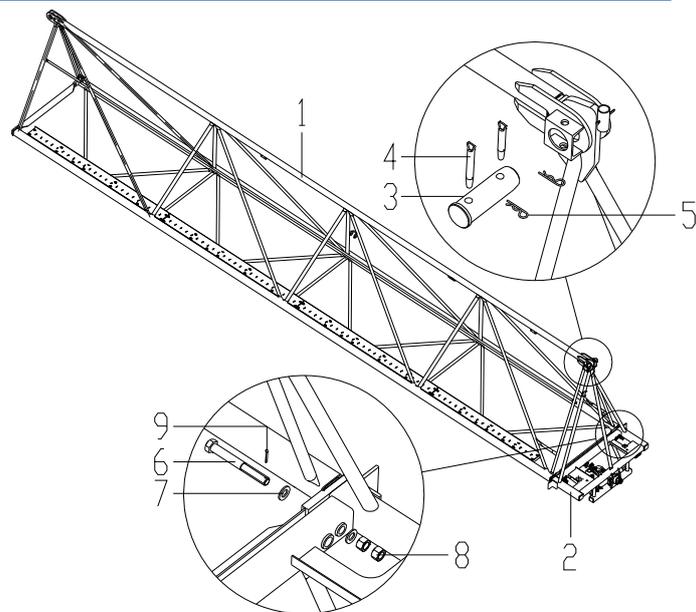


图 4.12-3

12.4 安装起重臂安全绳

每节起重臂都有安全绳挂钩，首先将安全绳穿在起重臂上安全绳挂钩内，同时将钢丝绳用 3 个钢丝绳夹锁死在臂头和第一节臂的安全环内。如下图所示。

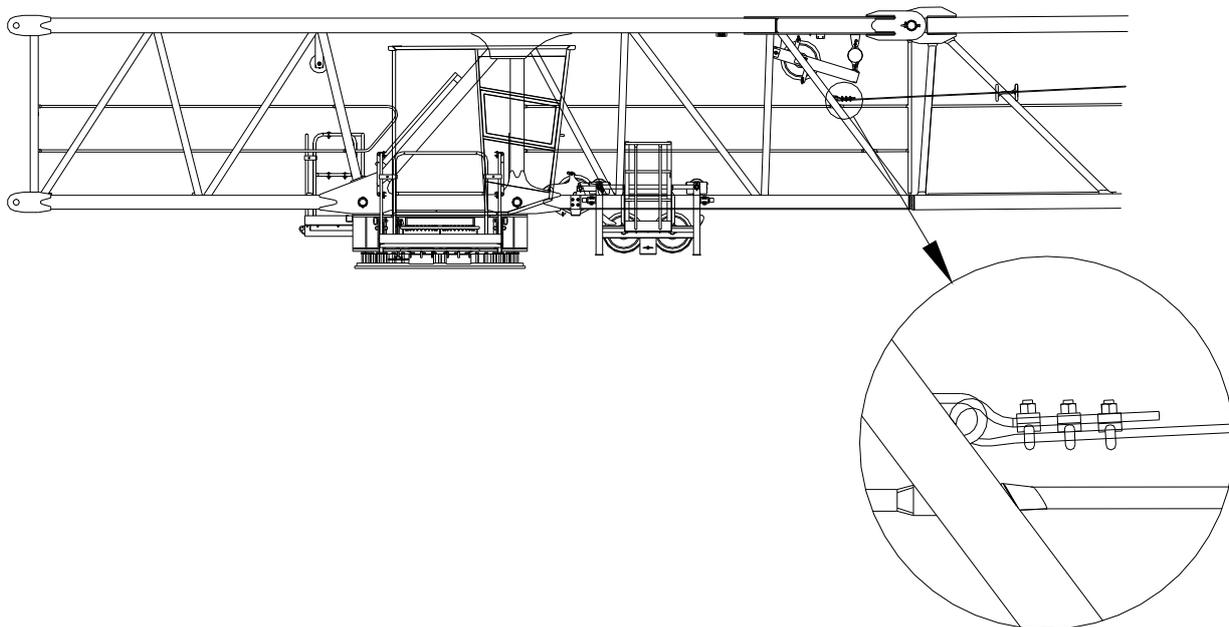


图 4.12-4

13 安装起重臂

13.1 概述

起重臂（除臂根节）为三角形桁架结构，共 9 节。把起重臂总成放在 1.0 米高左右的支架上，让部件离地。臂根销轴安装在臂架根部内双耳上方便安装，并用锁销固定。

注意

安装起重臂时，必须使用安全吊带（3点式安全带）；在起重臂上进行操作时，安装人员必须沿走台行走，且将安全带挂在起重臂安全绳上。

13.2 起重臂起吊注意事项

起重臂在吊装时将吊具绕过起重臂上弦杆，并在腹杆处固定，在吊装时注意：用钢丝绳吊起起重臂，如下图所示，A、B、D为正确方法，C为错误方法。

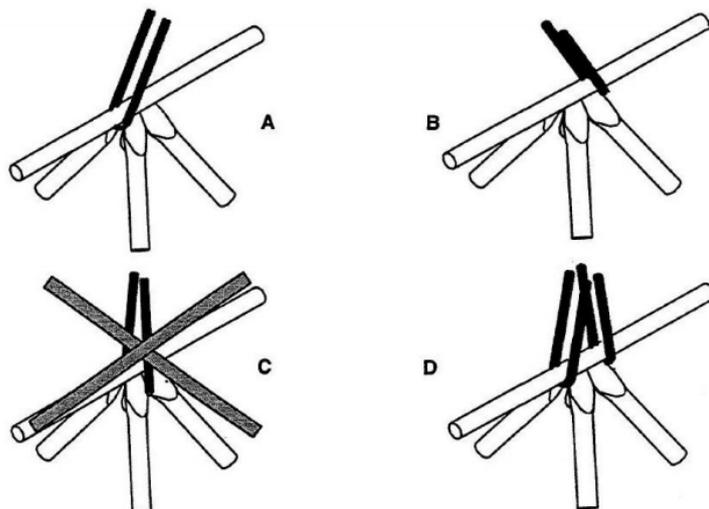


图 4.13-1

警告

抬起起重臂总成时禁止斜拉。

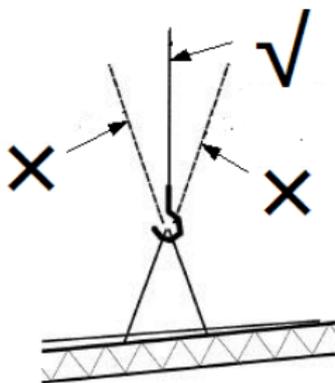


图 4.13-2

13.3 安装起重臂

待起重臂的地面拼装完成后，检查起重臂上的变幅机构、电路走线等是否完善，使用回转机构的临时电源将塔机上部结构回转至便于安装起重臂的方位。

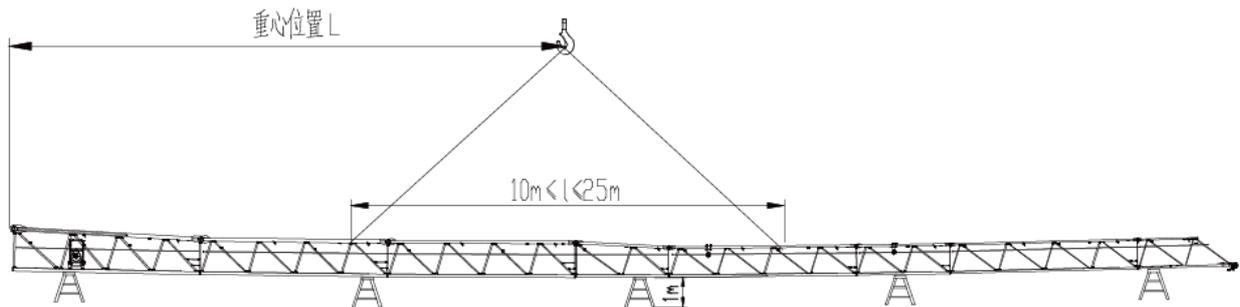


图 4.13-3

 **注意**

1) 起重臂安装时的参考重量（含变幅机构，不含臂根节、小车、吊钩）及重心位置

臂长 (m)	70	67.5	65	62.5	60	57.5	55	52.5	50
重心位置 L(m)	24.6	24.0	23.7	22.6	22.8	22.0	20.9	19.9	19.7
重量 (kg)	9261	8965	8932	8636	8741	8445	8412	8116	7953
臂长 (m)	47.5	45	42.5	40	37.5	35	32.5	30	
重心位置 L(m)	18.9	17.9	16.1	15.7	14.7	13.8	11.1	11.0	
重量 (kg)	7657	7359	6585	6422	6126	5828	4714	4551	

2) 吊装时 $10\text{m} \leq l \leq 25\text{m}$ 。

3) 组装好的起重臂用支架支承在地面时，严禁仅支承两端，全长内支架不应少于 5 个，且每个支架应均匀受力，为了方便穿绕钢丝绳，允许分别支承在两边主弦杆下。

按上图所示挂绳，试吊是否平衡，如果不平衡，可适当移动挂绳位置（记录下吊点位置便于拆塔时用）。起吊起重臂总成至安装高度，如下图所示，上弦用销轴（1），锁销（2）和 R 型销（3）连接；下弦用螺栓（4）、垫圈（5）和双螺母（6）将臂节连接，螺栓头方向与起重臂臂头方向一致，插入开口销（7），并将开口销充分打开。

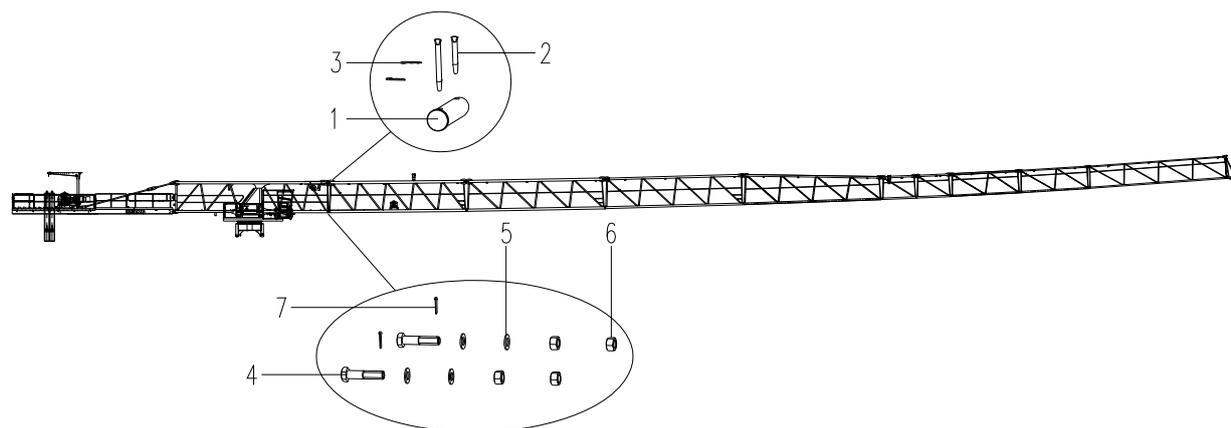


图 4.14-4



起重臂安装完成后, 请根据起重臂长度配置, 安装剩余配重!

14 吊钩的安装

14.1 吊钩吊装示意

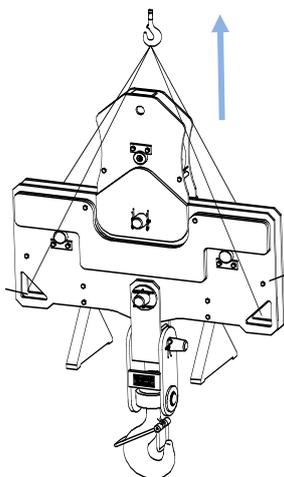


图 4.14-1

14.2 吊钩的装配

吊钩为我公司装配好后整体发货, 此处不再详细介绍具体装配过程, 如客户需要请参照第三册《零部件图册》, 或联系我公司售后服务人员。

14.3 吊钩总成的安装

吊钩总成的安装同起升钢丝绳的缠绕为同一步骤, 详见第 18 章《穿绕起升钢丝绳》。

15 钢丝绳张紧装置的功能

变幅钢丝绳的张紧是通过绳索张紧卷筒 (1) 保证的:

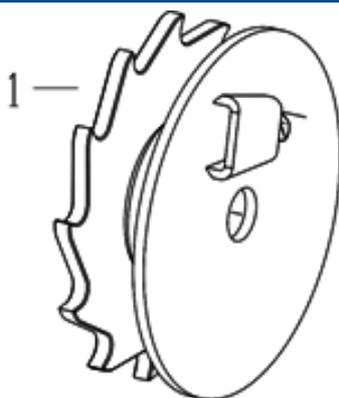


图 4.15-1

15.1 张紧绳索

将小车移动到起重臂臂根处。

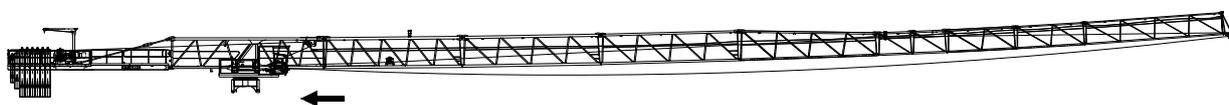


图 4.15-2

使用收藏在小车中的手柄（1），操作绳索张紧卷筒（2），并将前变幅钢丝绳拉到最紧。

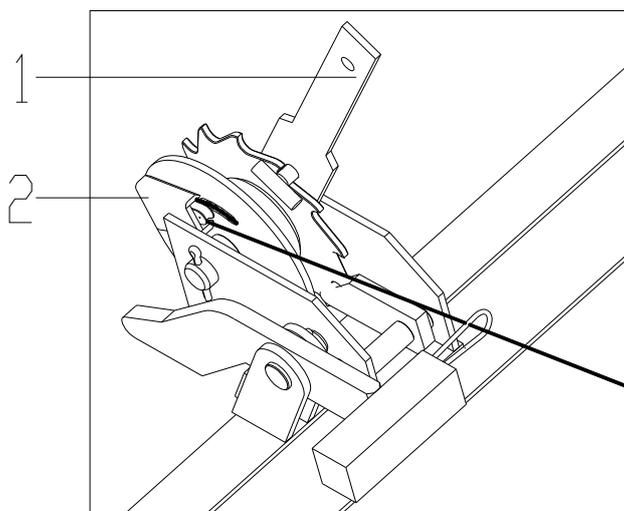


图 4.15-3

将小车在这个起重臂上来回移动数次，以平均分配前后绳索的张力，必要时调整绳索张紧力。

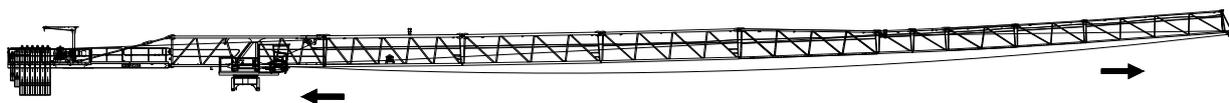


图 4.15-4

15.2 松弛绳索

拆卸时，使用绳索张紧卷筒（2）上的手柄（1）将绳索松弛以便拆卸。

注意

在手柄（1）上施加一个力 F ， F 须大于绳索张紧力 T 。

确定手柄（1）被撑住（ $F > T$ ），以便可以让卡爪（3）倾斜。严格禁止以手动让卡爪倾斜，强制使用工具让卡爪倾斜，以便在最安全的状况下进行，避免在松弛绳索时受伤。

将绳索松开一格，并重新将卡爪（3）装在安全位置。

在每一格上重复一次这项操作，渐进地松开绳索。

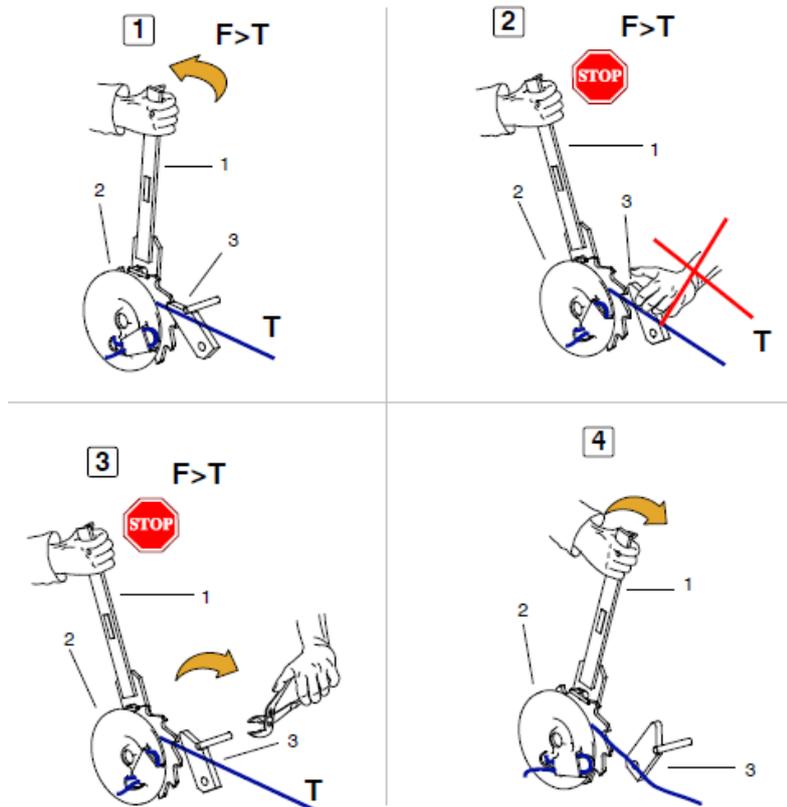


图 4.15-5

16 断绳保护器

这项装置的作用是当变幅钢丝绳断裂时让小车维持在起重臂上不动。

16.1 使用注意事项

将绳索安装在小车上时：

- 1) 检查确认转动臂正常运作。
- 2) 润滑结合部位，使用制造商推荐的润滑油。
- 3) 将前变幅钢丝绳穿过安全装置的导向环（1）中。

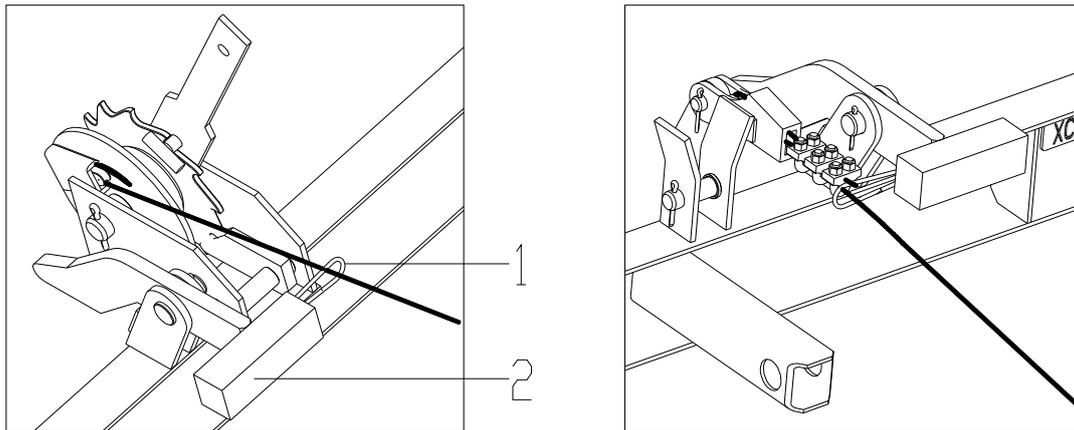


图 4.16-1

16.2 操作

在变幅钢丝绳断裂后，转动臂（2）转动并升起，挡在支撑横梁上，以便使小车停止在起重臂上。



塔机在使用期间，应定期检查变幅钢丝绳的张紧情况，必须保持断绳保护器始终处于水平位置。

17 安装钢丝绳

17.1 概述

17.1.1 退绕钢丝绳

在卷轴（1）上穿绕钢丝绳至机构卷筒（2）时，为了避免钢丝绳扭曲，建议按照如下步骤进行：

- 1) 在缠绕钢丝绳时，确保卷轴（1）和卷筒（2）之间较大的距离；
- 2) 在缠绕钢丝绳时，确保钢丝绳缠绕在卷筒凹槽正确位置。

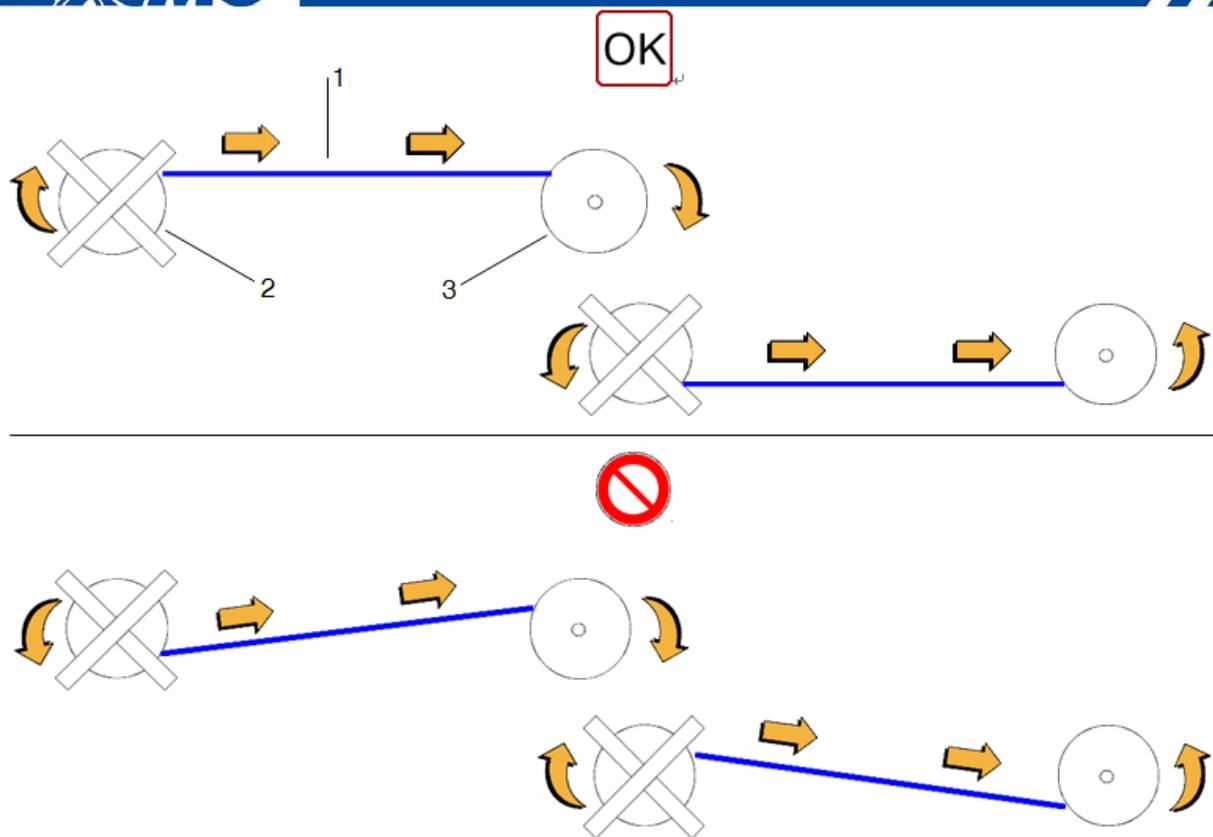


图 4.17-1

17.2 一般指示

在穿绕钢丝绳时，同时检查钢丝绳。

⚠ 注意

总是使用状态完好的钢丝绳遵守：

- 1) 指定的长度，直径和性能；
- 2) 卷筒上死匝数量；
- 3) 钢丝绳绳夹位置。

更换标准：

检查和更换钢丝绳参照：《第二册：操作维保手册》

17.3 安装绳夹

安装绳夹时，必须确保 U 型一端（1）必须在死匝（2）端，而且基座（3）在工作绳（4）端。首个绳夹须尽可能靠近心型套环（5）。遵守两个绳夹之间的距离（A）等于钢丝绳标称直径的 6 至 8 倍。

紧固绳夹时须考虑每个绳夹的合理受力，离套环最远处的绳夹不得首先单独紧固。离套环最近的绳夹（第一个绳夹）应尽可能靠近楔套，但仍须保证绳夹的正确拧紧，不得损

坏钢丝绳的外层钢丝。

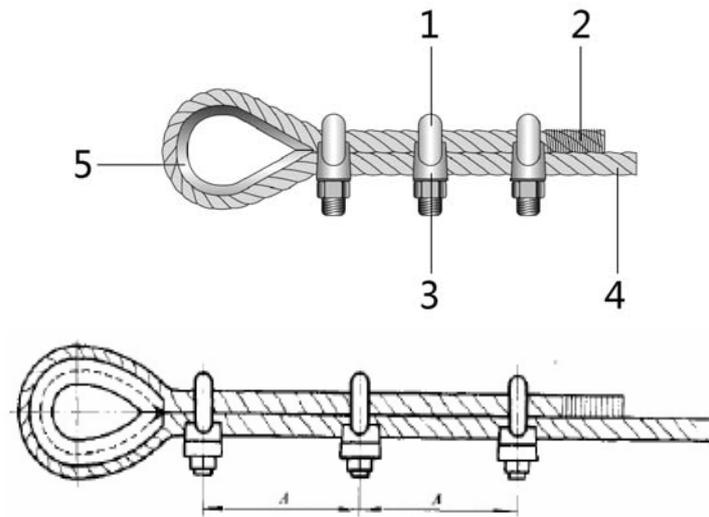


图 4.17-2

根据钢丝绳标称直径，决定绳夹数量，通常在描述使用绳夹的段落给出了数量，必要时，查看下表。

表 4.17-1

序号	钢丝绳直径 d/mm	钢丝绳绳夹数量（根据 DIN1142 标准）
1	5	3
2	6.5	3
3	8	4
4	10	4
5	13	4
6	16	4
7	19	4
8	22	5
9	26	5
10	30	6
11	34	6
12	40	6

▲ 注意

防止损坏绳夹头螺纹，不要过力拧紧螺母。首次吊载时再次拧紧绳夹，定期检查。



17.4 安装钢丝绳楔套

如下图所示，用楔块锁住钢丝绳至楔套，并把钢丝绳尾部用细钢丝捆住，按图示方式用绳夹将钢丝绳末端固定，绳夹尾部钢丝绳用细钢丝捆住，长度大于等于钢丝绳直径 1.5 倍。

安装绳夹时须保证绳夹的正确拧紧，不得损坏钢丝绳的外层钢丝。

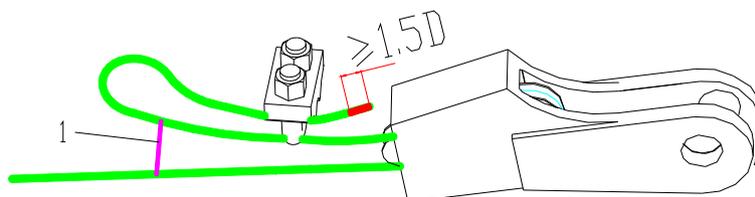


图 4.17-3

绳夹安装后，可用细铁丝（1）将钢丝绳绑扎固定。

18 穿绕变幅钢丝绳

18.1 穿绕后变幅钢丝绳

根据实际使用的起重臂长度确定所需的变幅钢丝绳长度。穿绕变幅钢丝绳之前检查变幅小车是否锁定。

操作步骤：钢丝绳从变幅卷筒（1）出发，穿过起重臂根部滑轮（2），使用销轴（3）和开口销（4）将楔形接头（5）固定在小车上。

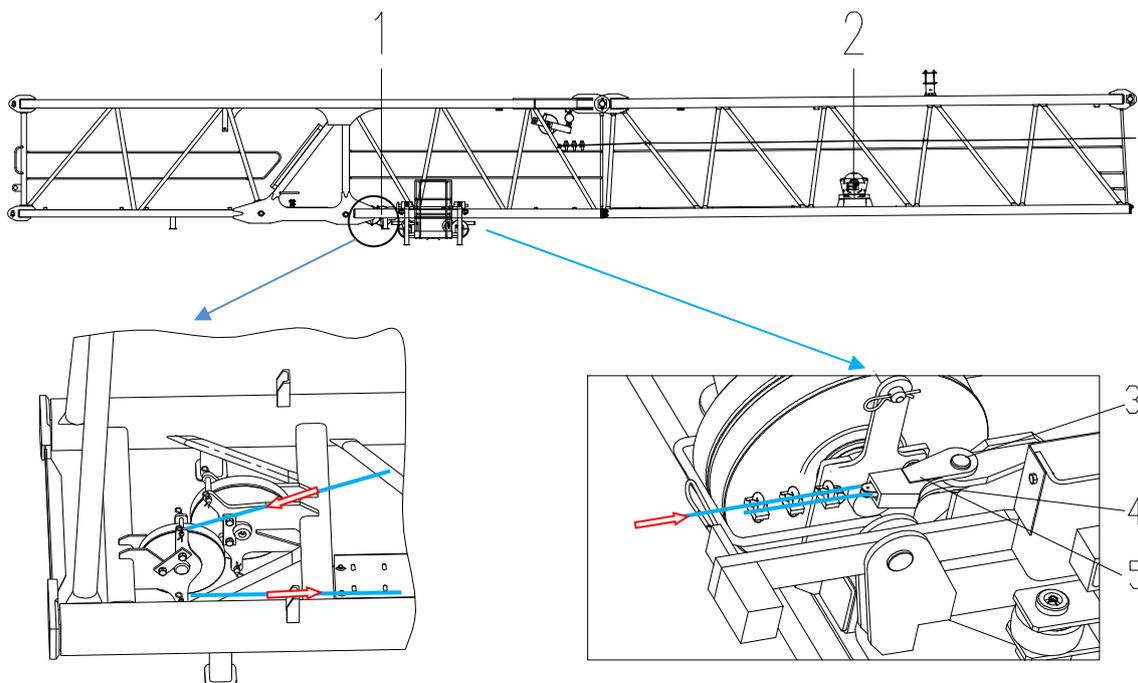


图 4.18-1

张紧变幅钢丝绳，并缓慢将其卷绕在变幅机构。

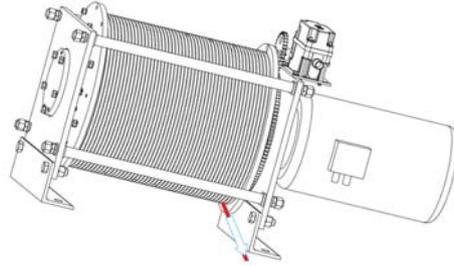


图 4.18-2

18.2 穿绕前变幅钢丝绳

从卷轴上退下钢丝绳。

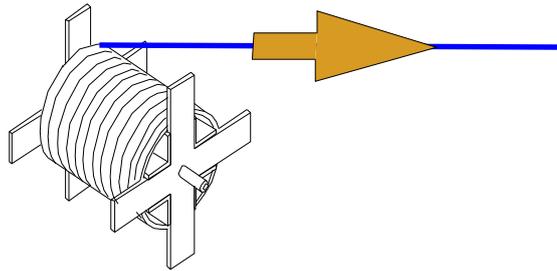


图 4.18-3

钢丝绳一端穿过起重臂端部滑轮。从卷筒下方缠绕钢丝绳，确保至少 3 圈留在卷筒。

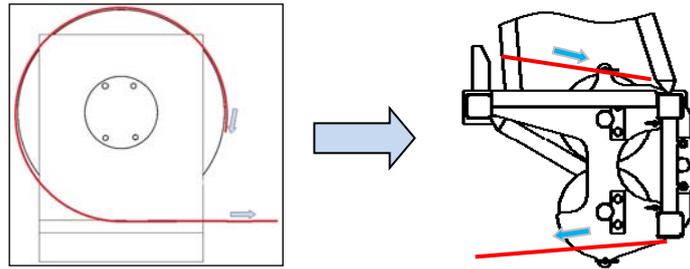


图 4.18-4

用螺栓 (3) 和压板 (4) 将钢丝绳固定至变幅卷筒侧面。

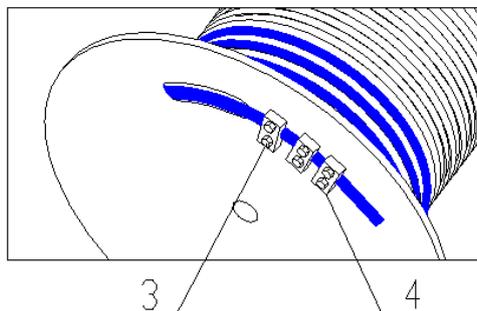


图 4.18-5

钢丝绳一端 (1) 穿过防断绳装置 (3) 的导环 (2)。从下向上缠绕钢丝绳至张紧卷筒 (4)，并且确保 3 圈留在卷筒。钢丝绳穿过张紧卷筒的孔 (5)，并用楔块 (7) 和楔套 (6) 固定钢丝绳。用手柄 (8) 张紧钢丝绳。

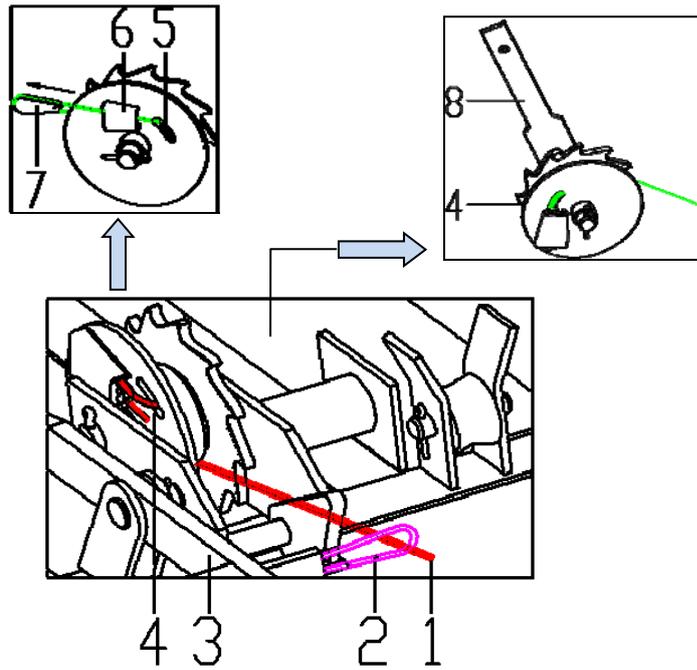


图 4.18-6

19 穿绕起升钢丝绳

钢丝绳从起升机构卷筒上端出绳，穿过平衡臂臂根节上起重量限制器，再穿过起重臂臂根部滑轮，然后钢丝绳伸出连接小车。

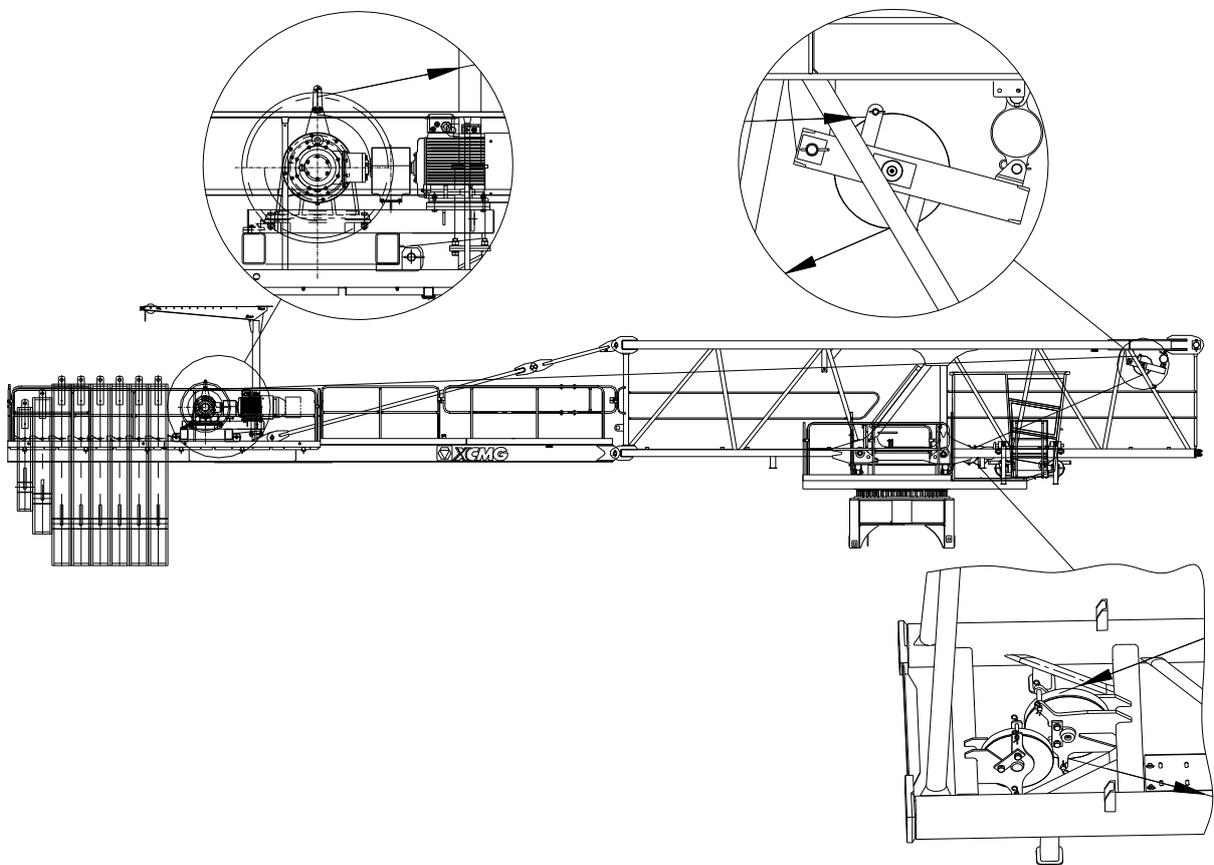


图 4.19-1

穿绕变幅小车上起升钢丝绳。由于本小车和吊钩为自动变倍率方式，变倍率时通过吊钩上上下滑轮组自动断开方式实现，因此起升钢丝绳的绕绳方式不变。

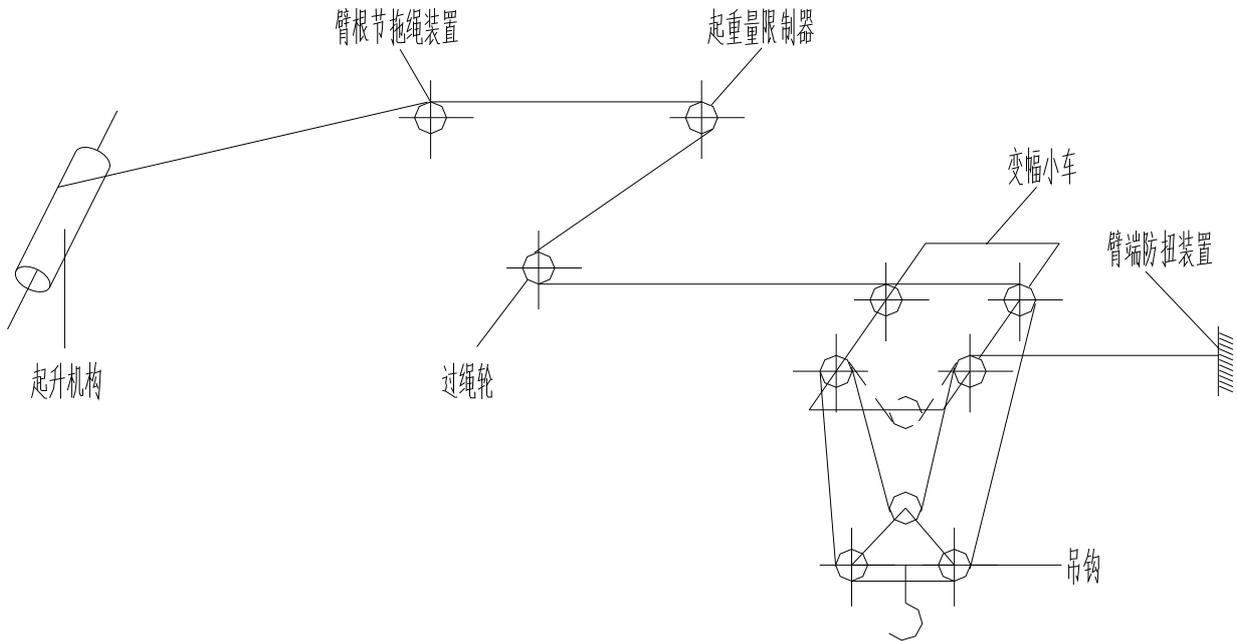


图 4.19-2

起升钢丝绳从小车绕出之后进入起重臂臂头防扭装置进行连接。用楔块（3）锁住钢丝绳（1）至楔套（2），并在钢丝绳末端装上一个绳夹（4）。用销轴（6）和开口销（7）安装楔套（2）至钢丝绳防扭器（5）。安装完毕后检查防扭器是否旋转自如。

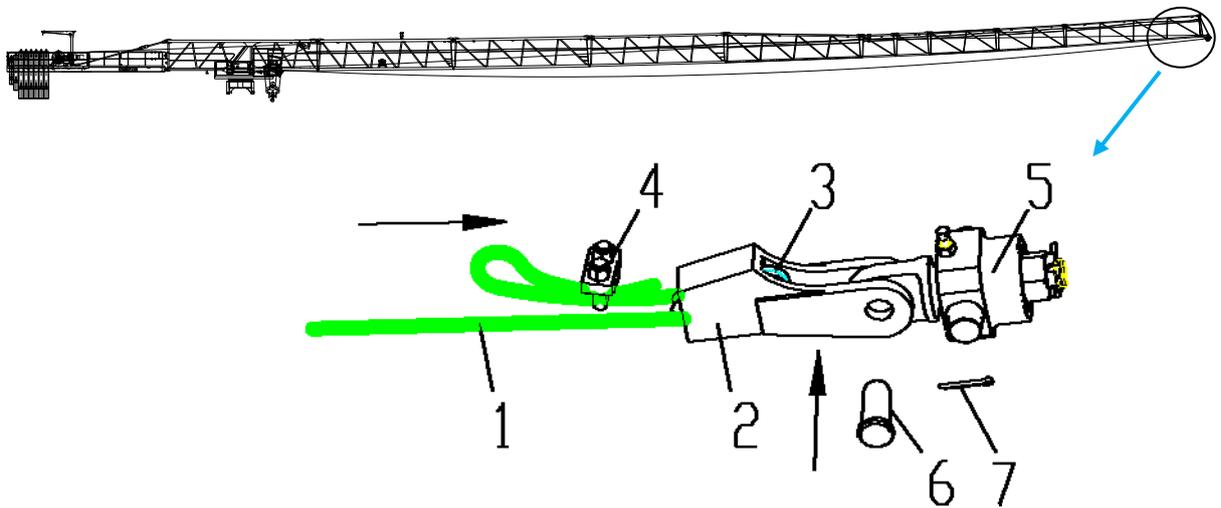


图 4.19-3

楔套、楔块及绳夹的配合见下图所示，同时为了防止钢丝绳散股，可以绳端使用细铁丝缠绕。

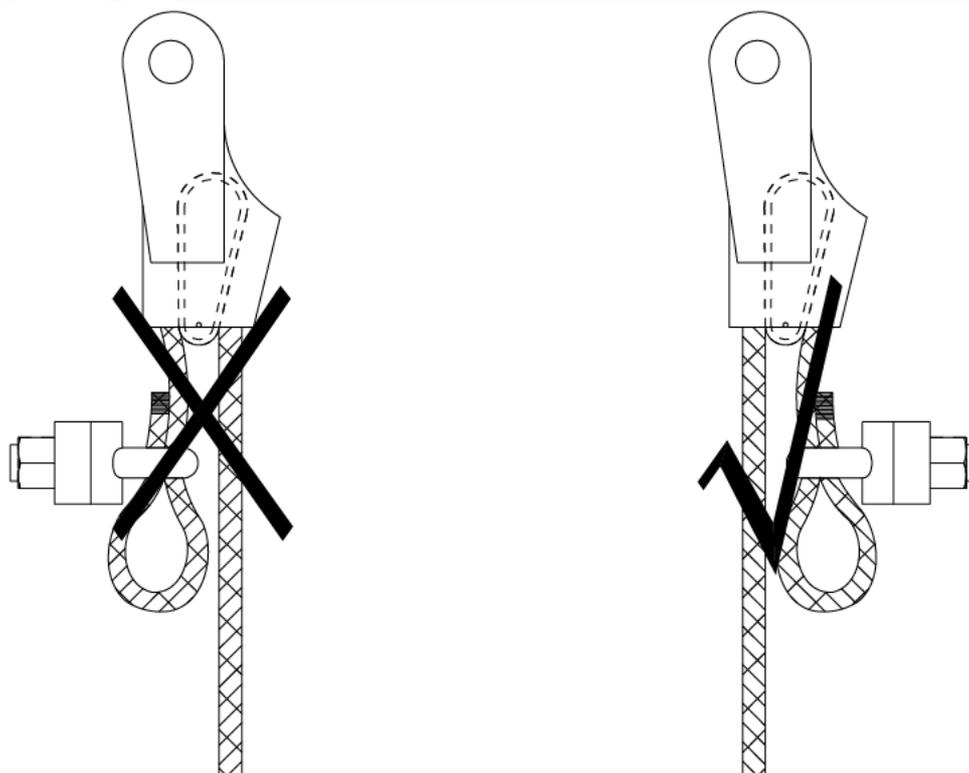


图 4.19-4

20 防扭装置的调整及新钢丝绳的安装完成试运行

20.1 臂头防扭装置的调整方法

防扭装置组件：由防扭装置、转接头及楔形接头组成（见下图）。

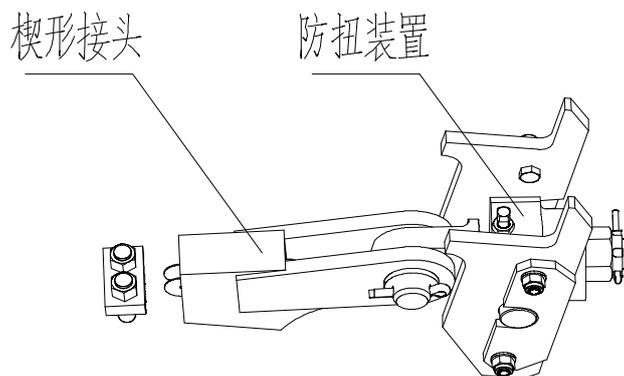


图 4.20-1

当调节螺栓向外旋出离开转轴止动槽时，将锁紧螺母锁定，防扭装置可自由旋转（见下图）。

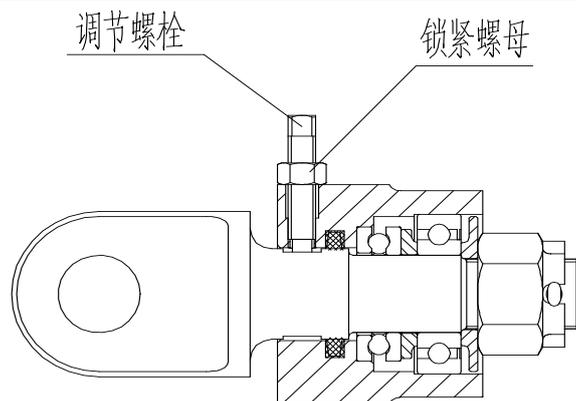


图 4.20-2

将调节螺栓向下旋入转轴止动槽内，并顶紧转轴，使用锁紧螺母将调节螺栓锁紧固定，使防扭装置不能旋转（见下图）。

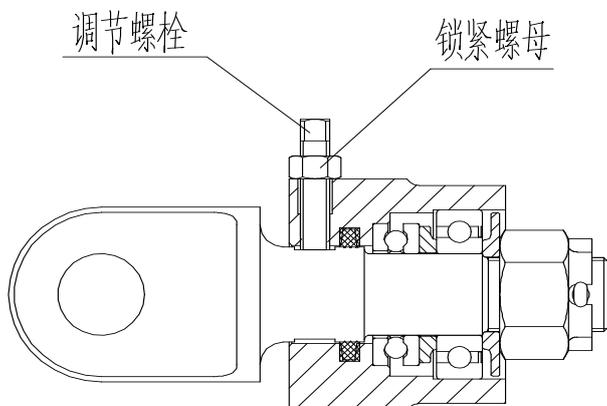


图 4.20-3

20.2 新钢丝绳的破劲

在起升钢丝绳投入使用之前，用户应确保与塔机运行有关的安全装置正常工作。

新装钢丝绳存在旋转内应力，在正式投入前需要结合塔机臂端防扭装置释放钢丝绳旋转内应力（俗称破劲），释放钢丝绳旋转内应力的方法为塔机低速轻载状态下运行不低于 20 个工作循环，同时可以使整个钢丝绳轮系较大程度地调整到正常工作状态。

20.2.1 一个工作循环的定义

吊钩吊载臂端额定起重载荷的 80%，起升动作一个往复，吊钩从最低处运行至最高处，再从最高处运行至最低处；变幅动作一个往复，载重小车从臂根运行至臂端，再从臂端运行至臂根。起升动作一个往复加上变幅动作一个往复称为一个工作循环。

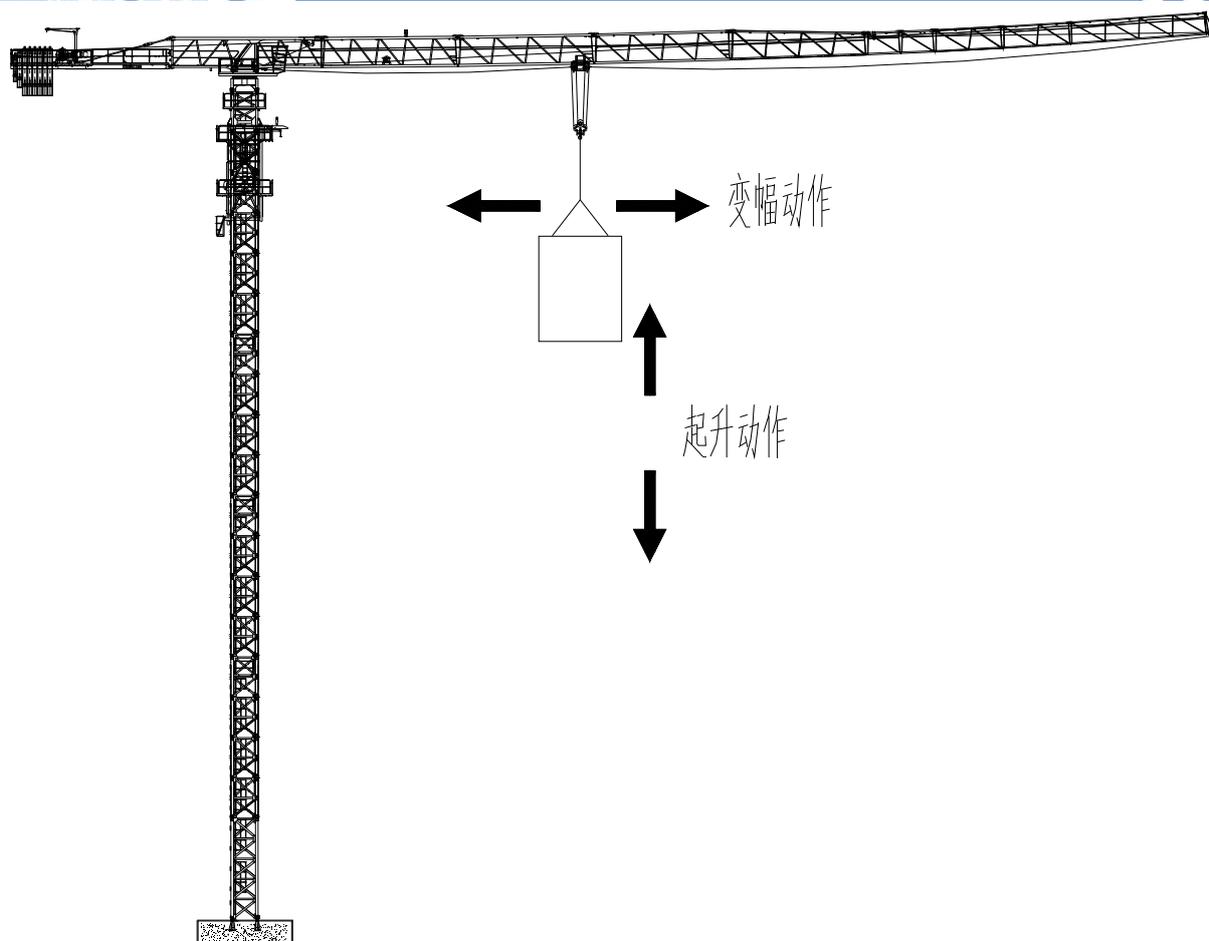


图 4.20-4

20.3 新钢丝绳的调试

- 1) 按照前述的破劲方法完成后, 此时的臂头防扭装置应处于锁死状态。
- 2) 起升下降操作, 同时观察吊钩是否出现偏转并记住偏转方向(从上往下俯视吊钩), 如果出现偏转说明钢丝绳存在内应力。
- 3) 在刚发生偏转时立即停止起升下降操作, 打开臂头防扭装置, 用手转动防扭装置释放应力直到吊钩不偏转为止, 再将臂头防扭装置锁死。
- 4) 操作变幅小车从臂根到臂头来回运行 3 次, 此过程中观察吊钩偏转情况, 如果吊钩再次出现偏转, 重复步骤 3 操作, 直到吊钩不偏转为止, 将臂头防扭装置锁死。
- 5) 变幅小车从臂根到臂头来回运行 3 次为一个循环, 直至吊钩接近地面不再发生偏转, 即调整完毕, 臂头防扭装置锁死。
- 6) 若为旋转钢丝绳($6 \times 19W$ 、 $K4 \times 39S$ 、 $K4 \times 48S$), 每隔 10 天检查一次钩头是否有偏转现象, 若有偏转, 重新调整后锁死。

若为抗旋转钢丝绳($35W \times 7$), 每隔 10 天检查一次钩头是否有偏转现象, 若有偏转, 重新调整后锁死。连续检查 3 次, 吊钩都没有发生偏转, 则释放防扭装置, 让其可自由转动。

21 电气控制系统安装与调试

21.1 电气控制系统安装

21.1.1 工地电源要求

电控系统电源要求为 380V，50Hz。注：此处电源的电压要求是指塔机工作时的稳定电压为 380V。

21.1.2 电气控制系统的组成

电气控制系统是整个塔机的控制中心，它包含以下设备：

- 1) 左、右联动台；
- 2) 驾配电箱、主控柜、行走柜（选配）；
- 3) 起升机构、回转机构、变幅机构、行走机构（选配）；
- 4) 重量限制器、力矩限制器、起升限位器、回转限位器、变幅限位器、行走限位器（选配）等保护装置。

22.1.3 电气控制系统的连接

电控系统的连接见下图（具体详情请参照电气原理图电气连接图部分）。

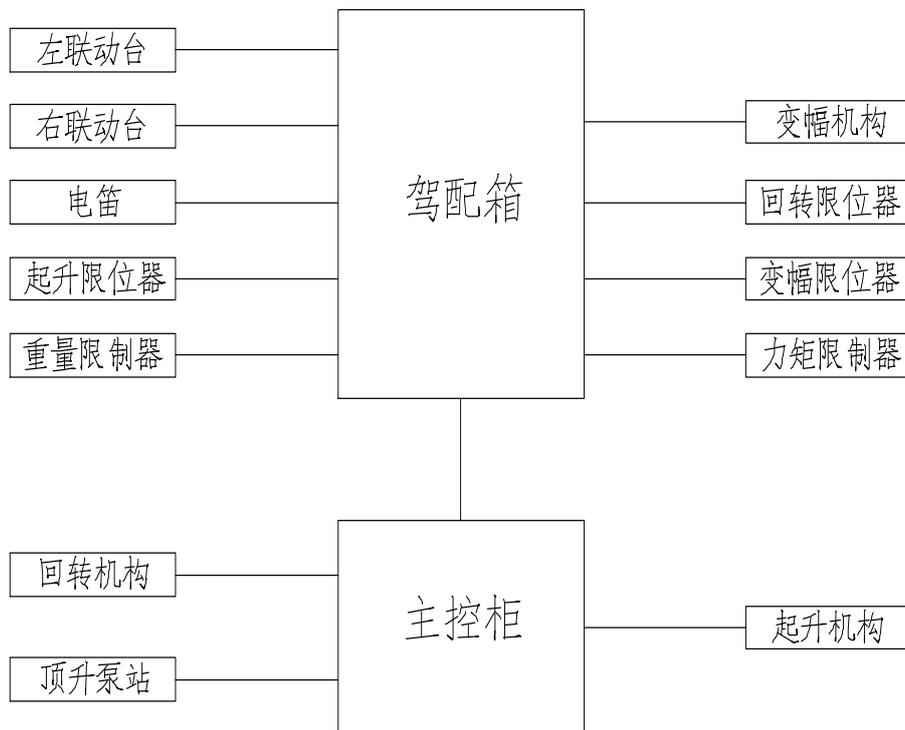


图 4.21-1

21.2 电气控制系统调试

21.2.1 通电调试前的准备工作

- 1) 首先确认外部供电总电源断路器具有漏电保护功能，且建议使用变频器专用的漏



电保护断路器;

- 2) 检查确保所有断路器处于断开状态;
- 3) 按照电气原理图中的电气连接图完成电控系统的线路连接,并确保线路接线正确;
- 4) 在供电总电源总闸断开的情况下(即无通电状态下),按照电气原理图中的接线图完成供电总电源线的线路连接,并确保接线正确牢固。

21.2.2 通电调试

在完成通电前的准备工作后方可进行通电调试,通电调试应按照以下步骤和要求:

1) 外部总供电电源上电检测:合上供电总电源总闸,查看驾配电箱上的电压表电压是否在 AC365~400V 范围内。若不正常检查线路,找出问题。若正常,进入下一步;

2) 电控系统内部总电源上电检测:将电控系统中驾配电箱中的总断路器 QF 合闸,观察是否正常,并查看相序继电器 KAP 工作是否正常。若不正常检查线路,找出问题。若正常,进入下一步;

3) 检测 AC220V 控制电源回路:将 AC220V 控制电源断路器 QF10 和 QF11 合闸,用万用表测线号 780、30 线间的电压应为 AC220V ($\pm 10\%$),并观察线路是否正常。若不正常,检查线路找出问题。若正常,进入下一步;

4) 检测启动供电回路:打开右操作台上的急停按钮,并按下启动按钮,此时启动控制接触器 KMC 吸合,同时总接触器 KM 也吸合,启动电源指示灯 HP 亮绿色,线号 50、51 线间的电压应为 AC220V ($\pm 10\%$)。将 DC24V 控制电源断路器 QF12、QF13、QF14、QF15、QFA 逐级合闸,用万用表测线号 80、81 线间和线号 90、91 线间的电压应为 DC24V ($\pm 10\%$),此时 PLC 上电源指示灯应亮绿色;

5) 检测司机室供电电源回路:将司机室电源断路器 QFE 合闸,并用万用表测驾配电箱端子排上的 1 和 N1 号端子间的电压应是 AC220V ($\pm 10\%$);

6) 检测散热风扇供电电源回路:将电控柜电源断路器 QFF 合闸,用万用表测线号 20、51 线间的电压应为 AC220V ($\pm 10\%$),此时主控柜上的散热风扇应正常转动;

7) 检测起升主回路:将起升断路器 QFH 合闸,用万用表测线号 U200、V200、W200 两两线间的电压应为 380V ($\pm 10\%$),此时起升变频器 HINV 上的电源指示灯亮红色,变频器处于上电状态;

8) 检测回转变频器供电电源回路:将回转变频器断路器 QFS 合闸,用万用表测线号 U300、V300、W300 两两线间的电压应为 380V ($\pm 10\%$),此时回转变频器 SIN V 上的电源指示灯亮红色,变频器处于上电状态;

9) 检测变幅变频器供电电源回路：将变幅变频器断路器 QFV 合闸，用万用表测线号 U400、V400、W400 两两线间的电压应为 380V（±10%），此时回转变频器 VINV 的电源指示灯亮红色，变频器处于上电状态；

10) 检测顶升主回路：将顶升电源断路器 QFP 合闸，用万用表测线号 U5、V5、W5 两两线间的电压应为 380V（±10%）。此时将联动台上的 SSP 选择开关旋转到顶升位置，接触器 KPP 吸合；

11) 检测急停断电：① 按下联动台上的急停按钮，总电源接触器 KM 释放，KM 后端的电路断电，此时即使再按下启动按钮，KM 也不能吸合。② 松开启动按钮后，释放急停按钮，KM 也不能吸合，只有再按下启动按钮后，KM 才能吸合上电；

12) 检测电笛：按下联动台上的启动按钮，电笛得电鸣叫，此时用万用表检测线号 788、789 线间的电压应为 DC24V（±10%）。

21.2.3 控制动作逻辑功能调试

在第二步通电调试完成后，才可以进行控制动作逻辑功能调试。具体如下：

1) 将所有限位开关置于正常工作状态，具体如表 4.22-1 所示：

表 4.21-1

名称	100%力矩	80%力矩	35%重量	75%重量	100%重量	
PLC 输入点	X16	X17	X23	X22	X21	
输入点状态	ON	ON	ON	ON	ON	
指示灯状态	亮绿色	亮绿色	亮绿色	亮绿色	亮绿色	
名称	变幅外停	变幅外减	变幅内停	变幅内减	起升上停	起升上减
PLC 输入点	X24	X25	X26	X27	X30	X31
输入点状态	ON	ON	ON	ON	ON	ON
指示灯状态	亮绿色	亮绿色	亮绿色	亮绿色	亮绿色	亮绿色
名称	起升下停	起升下减	回转左停	回转右停	回转左减	回转右减
PLC 输入点	X32	X33	X34	X35	X36	X37
输入点状态	ON	ON	ON	ON	ON	ON
指示灯状态	亮绿色	亮绿色	亮绿色	亮绿色	亮绿色	亮绿色



2) 起升控制动作逻辑功能调试, 起升输入控制动作逻辑见表 4.21-2, 起升输出控制动作逻辑见表 4.21-3。

表 4.21-2

名称	档位输入						制动反馈	风机故障
	X00	X01	X02	X03	X04	X05		
上升一档	ON	\	\	\	\	\	ON	ON
上升二档	ON	\	ON	\	\	\	ON	ON
上升三档	ON	\	ON	ON	\	\	ON	ON
上升四档	ON	\	ON	ON	ON	\	ON	ON
上升五档	ON	\	ON	ON	ON	ON	ON	ON
下降一档	\	ON	\	\	\	\	ON	ON
下降二档	\	ON	ON	\	\	\	ON	ON
下降三档	\	ON	ON	ON	\	\	ON	ON
下降四档	\	ON	ON	ON	ON	\	ON	ON
下降五档	\	ON	ON	ON	ON	ON	ON	ON

表 4.21-3

名称	上升	下降	多段速 1	多段速 2	多段速 3	起升制动	变频器频率	起升电机
	Y20	Y21	Y22	Y23	Y24	Y25		
上升一档	ON	\	ON	\	\	ON	10HZ	运行
上升二档	ON	\	\	ON	\	ON	25HZ	运行
上升三档	ON	\	ON	ON	\	ON	50HZ	运行
上升四档	ON	\	\	\	ON	ON	75HZ	运行
上升五档	ON	\	ON	\	ON	ON	100HZ	运行
下降一档	\	ON	ON	\	\	ON	-10HZ	运行
下降二档	\	ON	\	ON	\	ON	-25HZ	运行
下降三档	\	ON	ON	ON	\	ON	-50HZ	运行
下降四档	\	ON	\	\	ON	ON	-75HZ	运行
下降五档	\	ON	ON	\	ON	ON	-100HZ	运行

3) 回转控制动作逻辑功能调试, 回转输入控制动作逻辑见表 4.21-4, 回转输出控制动作逻辑见表 4.21-5。

表 4.21-4

名称	档位输入				
输入点	X06	X07	X10	X11	X12
向左一档	ON	\	\	\	\
向左二档	ON	\	ON	\	\
向左三档	ON	\	ON	ON	\
向左四档	ON	\	ON	ON	ON
向右一档	\	ON	\	\	\
向右二档	\	ON	ON	\	\
向右三档	\	ON	ON	ON	\
向右四档	\	ON	ON	ON	ON

表 4.21-5

名称	向左	向右	多段速 1	多段速 2	多段速 3	回转制动	变频器	回转
输出点	Y10	Y11	Y12	Y13	Y14	Y15	频率	电机
向左一档	ON	\	ON	\	\	\	8HZ	运行
向左二档	ON	\	\	ON	\	\	15HZ	运行
向左三档	ON	\	ON	ON	\	\	30HZ	运行
向左四档	ON	\	\	\	ON	\	50HZ	运行
向右一档	\	ON	ON	\	\	\	-8HZ	运行
向右二档	\	ON	\	ON	\	\	-15HZ	运行
向右三档	\	ON	ON	ON	\	\	-30HZ	运行
向右四档	\	ON	\	\	ON	\	-50HZ	运行



4) 变幅控制动作逻辑功能调试, 变幅输入控制动作逻辑见表 4.21-6, 变幅输出控制动作逻辑见表 4.21-7。

表 4.21-6

名称	档位输入			
输入点	X13	X14	X15	X16
向外一档	ON	\	\	\
向外二档	ON	\	ON	\
向外三档	ON	\	ON	ON
向内一档	\	ON	\	\
向内二档	\	ON	ON	\
向内三档	\	ON	ON	ON

表 4.21-7

名称	向外	向内	多段速 1	多段速 2	变频器频率	回转电机
输出点	Y2	Y3	Y4	Y5		
向外一档	ON	\	ON	\	8HZ	运行
向外二档	ON	\	\	ON	25HZ	运行
向外三档	ON	\	ON	ON	50HZ	运行
向内一档	\	ON	ON	\	-8HZ	运行
向内二档	\	ON	\	ON	-25HZ	运行
向内三档	\	ON	ON	ON	-50HZ	运行

21.3 锁机事项

锁机分为主动锁机和被动锁机 2 种情况。主动锁机前, 系统无任何提示, 将直接进入锁机状态; 被动锁机前, 控制系统会出现提示。锁机前、后的提示及注意事项要求如下:

1) 被动锁机前提示如下:

- a. 右联动台“蜂鸣器”每隔 3s 响一次, 持续 48 小时后, 将被动锁机;
- b. PLC 右下方 GPS 灯红色闪亮, 持续 500 小时后, 将被动锁机;
- c. PLC 右下方 GPRS 灯红色闪亮, 持续 120 小时后, 将被动锁机;
- d. 若配有智能管家系统, 则显示屏会出现“即将锁机”提示画面。

2) 主动锁车或被动锁机后，控制系统现象如下：

- a. 塔机仅具有单边动作，即吊钩只能进行下降、向内变幅、向左回转的运动；
- b. PLC 右下方 USER 灯常亮，红色表示主动锁机，绿色表示被动锁机；
- b. PLC 右下方 GPS 灯红色闪亮，表示 GPS 丢失，已被动锁车；
- c. PLC 右下方 GPRS 灯红色闪亮，表示 GPRS 丢失，已被动锁车；
- d. 若配有智能管家系统，则显示屏会出现“已经锁机，请联系客服中心”的提示画面。

示画面。

3) 锁机注意事项：

- a. 出现即将锁车提醒或接到即将锁车通知，请停止动作，立即与客服中心联系；
- b. 锁车后，塔机只能进行单边动作，请停止使用塔机；
- c. 锁车后，吊钩需处于安全状态：收起至安全位置，且空钩。



锁机后，吊钩必须处于安全状态，否则可能导致危险。

1) 吊钩应处于安全位置，建议向上距大臂底部、向内距大臂根部均 3 米以内，确保大臂 360° 自由转动时，吊钩不会挂、碰现场任何物体；

2) 吊钩必须保持空钩状态。

22 塔机试运转

当整机安装完毕后，在风速不大于 3m/s 且空载状态下，检查塔身轴心线对支撑面的侧向垂直度，允许为 4/1000。

测量方法如下：

(1) 侧向垂直度在最大独立安装高度、空载状态，臂架相对于塔身 0°（以臂架方向平行于标准节引进方向为 0°）和 90° 时分别沿臂架方向测量（如下图），标尺贴靠在塔身结构中心的最低处和最高处，用经纬仪读出两处的值。

(2) 侧向垂直度误差按下列公式计算：

$$\Delta L = (L1 - L2) / \Delta H \leq 4/1000$$

式中：L1—上部测量点标尺读数，单位为毫米（mm）；

L2—下部测量点标尺读数，单位为毫米（mm）；

ΔH —两个测量点间高度差，单位为毫米（mm）；

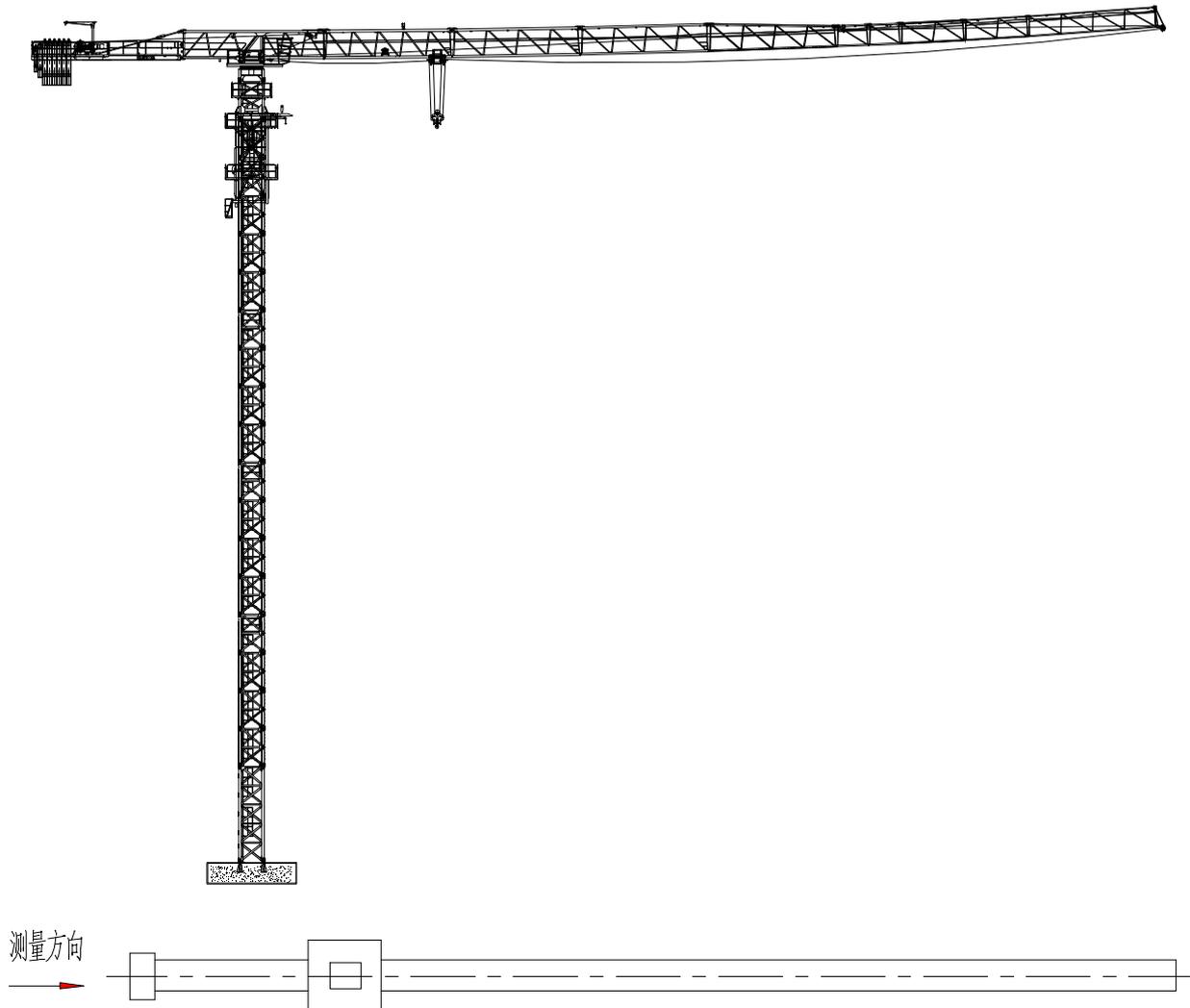


图 4.22-1

检查各机构运转是否正确，试吊（吊载严格按照性能曲线进行掉吊载）应低速，缓慢吊起，逐渐起升 1m 后检查制动器，然后再起升一定高度，检查制动器，最后再下降，检查制动器，按照以上循环操作 3 次，确认制动器是否正常。如制动器异常，请按制动器工作原理进行调试。

同时检查各处钢丝绳是否处于正常工作状态，是否与结构件有干涉，所有不正常情况均应予以排除。

23 安全装置概述

23.1 前言

本部分描述对信号和塔机运行有作用的安全装置。它涵盖所有设备类型都通用的调节和维护设备。安全装置不同于作业设备。它们仅在例外情况下发挥作用，以避免发生因不正确的机动或操控错误而致的后果。

驾驶员在操作本电控系统时应熟悉系统提供的以下各种报警信号：

1) 超力矩信号

当起重力矩超过最大允许值时，电控系统会作如下反应：

- a. 联动台上的红色“100%力矩”报警灯闪烁；
- b. 联动台上的蜂鸣器发出连续的“嘀嘀嘀”报警声；
- c. 主钩的上升运动被禁止；
- d. 小车的向外运动被禁止；
- e. 主钩的下降运动无第四、五档；

解除方法：向内变幅。

2) 超重量信号

当起重量超过最大允许值时，电控系统会作如下反应：

- a. 联动台上的红色“100%重量”报警灯闪烁。
- b. 联动台上的蜂鸣器发出连续的“嘀嘀”报警声。
- c. 主钩的上升运动被禁止。
- d. 主钩的下降运动无第四、五档。
- e. 小车的向外运动只有第一档。

解除方法：起升下降操作，减轻吊重。

3) 力矩预警信号

当起重力矩超过最大允许值的 90%时，电控系统会作如下反应：

- a. 联动台上的黄色“90%力矩”报警灯闪烁。
- b. 联动台上的蜂鸣器发出连续的“嘀”报警声。
- c. 小车的向外变幅只有第一档，如正在以第二、三档向外变幅会自动减至第一档。

4) 力矩预警信号

当起重力矩超过最大允许值的 80%时，电控系统会作如下反应：

- a. 联动台上的黄色“80%力矩”报警灯闪烁。
- b. 联动台上的蜂鸣器发出连续的“嘀”报警声。
- c. 小车的向外变幅只有第一档，如正在以第二、三档向外变幅会自动减至第一档。

5) 超 90%重量换速信号

当起重量超过最大允许值的 90%时，电控系统会作如下反应：

- a. 联动台上的黄色“超重量换速”报警灯闪烁。
- b. 联动台上的蜂鸣器发出连续的“嘀”报警声。



c. 升降操作时没有第四、五档，如正在以高速档升降运行中时，会自动减至第三档速度。

d. 向外变幅无三档。

5) 超 50%重量换速信号

当起重量超过最大允许值的 75%时，电控系统会作如下反应：

a. 联动台上的黄色“超重量换速”报警灯闪烁。

b. 联动台上的蜂鸣器发出连续的“嘀”报警声。

c. 升降操作时没有第四、五档，如正在以高速档升降运行中时，会自动减至第三档速度。

d. 向外变幅无三档。

6) 超 25%重量换速信号

当起重量超过最大允许值的 35%时，电控系统会作如下反应：

a. 联动台上的黄色“超重量换速”报警灯闪烁。

b. 升降操作时没有第五档，如正在以第五档升降运行中时，会自动减至第四档速度。

7) 超高限位信号

当吊钩高度已达最大允许值时，电控系统会作如下反应：

吊钩的上升运动被禁止。

解除方法：起升下降操作。

8) 超高减速信号

当吊钩高度距超高限位只有几米远时，电控系统会作如下反应：

吊钩上升运动自动减速至第一档速度。

9) 超低限位信号(可选)

当吊钩下降高度已达最大允许值时，电控系统会作如下反应：

吊钩的下降运动被禁止。

解除方法：起升上升操作。

10) 超低减速信号(可选)

当吊钩高度距超低限位只有几米远时，电控系统会作如下反应：

吊钩下降运动自动减速至第一档速度。

10) 防冲顶告警信号（选配）

当吊钩将防冲顶吊环顶起时，电控系统会作如下反应：

- a)吊钩的上升、下降运动被禁止；
- b)防冲顶系统接收机上的蜂鸣器，发出连续“嘀嘀嘀”报警声。

解除方法：按住旁路，以一档速度下降运动，直至吊钩与防冲顶吊环分离后，可以正常速度下降。

11) 变幅外限位信号

当变幅小车运行到臂头时，电控系统会作如下反应：

变幅小车的向外运动被禁止，如正在向外变幅会突然停车。

解除方法：变幅向内操作。

12) 变幅外减速信号

当变幅小车向外运行到距臂头只有几米远时，电控系统会作如下反应：

变幅小车的向外运动只有第一档，如正在以二档向外变幅会自动减至第一档速度。

13) 变幅内限位信号

当变幅小车已开至臂根部时，电控系统会作如下反应：

变幅小车的向内运动被禁止，如正在向内变幅会突然停车。

解除方法：变幅向外操作。

14) 变幅内减速信号

当变幅小车内行到距臂根部只有几米远时，电控系统会作如下反应：

变幅小车的向内运动只有第一档，如正在以二档向内变幅会自动减至第一档速度。

15) 回转左限位信号

当吊臂向左回转超过一圈半时，电控系统会作如下反应：

吊臂的向左回转运动被禁止，如正在向左回转则回转电机会自动失电。

解除方法：向右回转操作。

16) 回转左减速信号

当吊臂向左回转快超过一圈半时，电控系统会作如下反应：

吊臂的向左回转运动没有高速，如正以高速向左回转会自动减至最低速。

17) 回转右限位信号

当吊臂向右回转超过一圈半时，电控系统会作如下反应：

吊臂的右回转运动被禁止，如正在向右回转则回转电机会自动失电。

解除方法：向左回转操作。

18) 回转右减速信号

当吊臂向右回转快超过一圈半时, 电控系统会作如下反应:

吊臂的向右回转运动没有高速, 如正以高速向右回转会自动减至最低速。

19) 向前行走减速停止限位信号(选配)

当塔机向前行走走到距轨道尽头只有几米远时, 会触发减速停止限位, 电控系统会作如下反应:

塔机向前行走经几秒减速后停止。

20) 向前行走紧急停止限位信号(选配)

当塔机向前行走走到距轨道尽头时, 会触发紧急停止限位, 电控系统会作如下反应:

立即切断行走总电源, 塔机立即停止向前行走。

解除方法: 向后行走操作。

21) 向后行走减速停止限位信号(选配)

当塔机向后行走走到距轨道尽头只有几米远时, 会触发减速停止限位, 电控系统会作如下反应:

塔机向后行走经几秒减速后停止。

22) 向后行走紧急停止限位信号(选配)

当塔机向后行走走到距轨道尽头时, 会触发紧急停止限位, 电控系统会作如下反应:

立即切断行走总电源, 塔机立即停止向后行走。

解除方法: 向前行走操作。

23) 过欠压保护信号

当供电电压大于 110%额定电压或低于 85%额定电压时, 电控系统会切断主电源, 塔机停止工作。

如果长期过欠压, 请不要启动和工作以免损坏电机和电器件。

注意

1) 塔机驾驶员在每次对塔机进行有载操作工作之前都必须检查行程限位器的功能。

2) 在解除力矩、载荷或速度紧急行程缓冲的情况下, 在塔机再次使用前技术人员必须重新对安全装置进行检查。

23.2 调节规程

应当按以下次序调节各类安全设备:

- 1) 力矩限制器的调节;
- 2) 起重量限制器的调节;

3) 行程限位器的空载状态调节。

23.3 预防性维护

检查：

1) 安全设备的一般状态：

无裂纹、锈蚀和变形，

无径向偏差，无磨损。

2) 安全设备的正确功能性

另外还需检查传感器及其连接的状况：

3) 清洁度，

4) 盖子和填料压盖很好拧紧（无受潮迹象）。

23.4 力矩限制器

23.4.1 概述

1) 塔机是按恒定的最大载荷力矩设计计算，使用中不能超过最大载荷力矩，力矩限制器的用途就是检测额定载荷的起升和向前变幅，防止超力矩到达倾翻区发生事故而设定。

2) 力矩限制器的主要结构如下图所示。

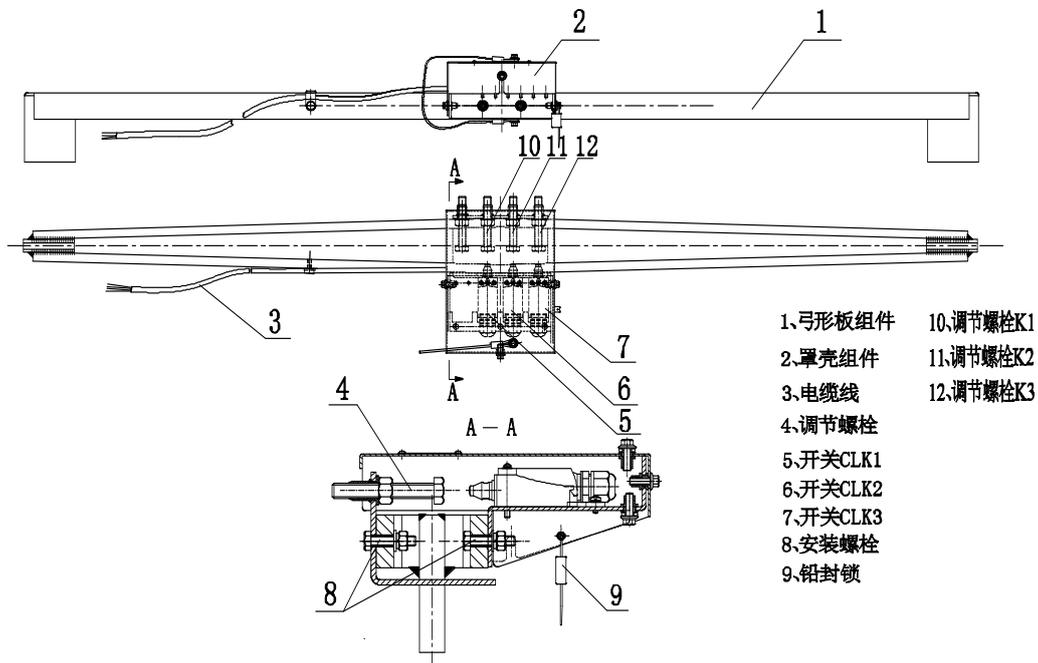


图 4.23-1

工作原理：

该装置安装在塔顶靠平衡臂一侧，它由一对弓形板，三个微动开关及安装底座，调节螺栓，外罩等组成。当有载荷时，在载荷力矩的作用下，弓形板弯曲变形（弓形板距离变

小),当载荷超过规定值时,其中一弓形板上的调节螺栓压下固定在另一弓形板上的开关触头,使开关动作切断其控制电路,机构停止运行,达到保护目的。



力矩限制器的调整:调整力矩限制器之前,必须首先确认本塔机的额定力矩之后,再查找对应的数据进行调试。

本机装有力矩限制器保护装置,当力矩达到额定值的 80%时,司机室内的预报警灯亮,当超过 100%但小于 110%额定值时,起升向上断电,小车向外变幅断电,同时发出超载报警声。

23.4.2 力矩限制器的调整(钢丝绳四倍率)

1) 定码变幅调整

a. 定码变幅报警调整

表 4.23-2

力矩限制器调整						力矩限制器反馈					
调节螺杆	K1		K2	√	K3						
臂长 R(m)	吊重 W(t)		起点 R ₀ (m)		反馈点 R ₁ (m)		降速 变幅	橙灯与 预警声	红灯与 预警声	起升向 上断电	变幅向 外断电
70	12		2.8		20.66~22.04			√	√	√	
67.5	12		2.8		21.55~22.98			√	√	√	
65	12		2.8		22.37~23.86			√	√	√	
62.5	12		2.8		22.95~24.48			√	√	√	
60	12		2.8		23.48~25.04			√	√	√	
57.5	12		2.8		23.89~25.48			√	√	√	
55	12		2.8		24.60~26.24			√	√	√	
52.5	12		2.8		25.16~26.84			√	√	√	
50	12		2.8		25.56~27.26			√	√	√	
47.5	12		2.8		26.18~27.92			√	√	√	
45	12		2.8		26.24~27.99			√	√	√	
42.5	12		2.8		26.10~27.84			√	√	√	
40	12		2.8		25.84~27.56			√	√	√	
37.5	12		2.8		25.71~27.43			√	√	√	

力矩限制器调整						力矩限制器反馈				
调节螺杆	K1		K2	√	K3					
臂长 R(m)	吊重 W(t)	起点 Ro(m)	反馈点 Ri(m)			降速 变幅	橙灯与 预警声	红灯与 预警声	起升向 上断电	变幅向 外断电
35	12	2.8	25.39~27.08					√	√	√
32.5	12	2.8	25.12~26.79					√	√	√
30	12	2.8	24.84~26.50					√	√	√

▲ 注意

上述各项重复测试 3 次，要求每次均能满足要求。调整时起重小车以平稳速度运行。

b. 定码变幅预警调整

表 4.23-3

力矩限制器调整						力矩限制器反馈				
调节螺杆	K1	√	K2		K3					
臂长 R(m)	吊重 W(t)	起点 Ro(m)	反馈点 Ri(m)			降速 变幅	橙灯与 预警声	红灯与 预警声	起升向 上断电	变幅向 外断电
70	12	5	15.74~17.71			√	√			
67.5	12	5	16.42~18.47			√	√			
65	12	5	17.04~19.17			√	√			
62.5	12	5	17.49~19.67			√	√			
60	12	5	17.89~20.12			√	√			
57.5	12	5	18.2~20.475			√	√			
55	12	5	18.74~21.09			√	√			
52.5	12	5	19.17~21.56			√	√			
50	12	5	19.47~21.91			√	√			
47.5	12	5	19.94~22.44			√	√			
45	12	5	19.99~22.49			√	√			
42.5	12	5	19.89~22.37			√	√			
40	12	5	19.69~22.15			√	√			
37.5	12	5	19.59~22.04			√	√			
35	12	5	19.34~21.76			√	√			



力矩限制器调整						力矩限制器反馈				
调节螺杆	K1	√	K2		K3					
臂长 R(m)	吊重 W(t)		起点 R ₀ (m)		反馈点 R ₁ (m)	降速 变幅	橙灯与 预警声	红灯与 预警声	起升向 上断电	变幅向 外断电
32.5	12		5		19.14~21.53	√	√			
30	12		5		18.93~21.29	√	√			

2) 定幅变码调整

a. 定幅变码极值调整

表 4.23-4

力矩限制器调整						力矩限制器反馈				
调节螺杆	K1		K2		K3					
臂长 R(m)	吊重 W(t)		反馈点 R ₁ (m)			降速 变幅	橙灯与 预警声	红灯与 预警声	起升向 上断电	变幅向 外断电
70	2.458		70							
67.5	2.758		67.5							
65	3.058		65							
62.5	3.358		62.5							
60	3.658		60							
57.5	3.958		57.5							
55	4.358		55							
52.5	4.758		52.5							
50	5.158		50							
47.5	5.658		47.5							
45	6.060		45							
42.5	6.450		42.5							
40	6.850		40							
37.5	7.350		37.5							
35	7.850		35							
32.5	8.450		32.5							
30	9.150		30							

b. 定幅变码报警调整

表 4.23-5

力矩限制器调整						力矩限制器反馈					
调节 螺杆	K1		K2		K3	√					
臂长 R(m)	吊重 W(t)	加载 T(kg)			反馈点 R _i (m)		降速 变幅	橙灯与 预警声	红灯与 预警声	起升向 上断电	变幅向 外断电
70	2.458	122.90~294.96			70				√	√	
67.5	2.758	137.90~330.96			67.5				√	√	
65	3.058	152.90~366.96			65				√	√	
62.5	3.358	167.90~402.96			62.5				√	√	
60	3.658	182.90~438.96			60				√	√	
57.5	3.958	197.90~474.96			57.5				√	√	
55	4.358	217.90~522.96			55				√	√	
52.5	4.758	237.90~570.96			52.5				√	√	
50	5.158	257.90~618.96			50				√	√	
47.5	5.658	282.90~678.96			47.5				√	√	
45	6.060	303.00~727.20			45				√	√	
42.5	6.450	322.50~774.00			42.5				√	√	
40	6.850	342.50~822.00			40				√	√	
37.5	7.350	367.50~882.00			37.5				√	√	
35	7.850	392.50~942.00			35				√	√	
32.5	8.450	422.50~1014.00			32.5				√	√	
30	9.150	457.50~1098.00			30				√	√	



上述各项重复测试 3 次，要求每次均能满足要求。

3) 校核

按定码变幅和定幅变码方式分别进行校核，各重复三次（不再调节螺杆）。



a. 定码变幅 — 预警校核

表 4.23-6

力矩限制器调整				力矩限制器反馈				
调节螺杆	K1	K2	K3					
臂长 R(m)	吊重 W(t)	起点 R ₀ (m)	反馈点 R ₁ (m)	降速 变幅	橙灯与 预警声	红灯与 预警声	起升向 上断电	变幅向 外断电
70	6	15	29.03~32.66	√	√			
67.5	6	15	30.30~34.08	√	√			
65	6	15	31.39~35.32	√	√			
62.5	6	15	32.32~36.36	√	√			
60	6	15	33.07~37.21	√	√			
57.5	6	15	33.65~37.85	√	√			
55	6	15	34.68~39.02	√	√			
52.5	6	15	35.48~39.92	√	√			
50	6	15	36.06~40.56	√	√			
47.5	6	15	36.93~41.54	√	√			
45	6	15	36.00~40.50	√	√			
42.5	6	15	34.00~38.25	√	√			
40	6	15	32.00~36.00	√	√			
37.5	6	15	30.00~33.75	√	√			
35	6	15	28.00~31.50	√	√			
32.5	6	15	26.00~29.25	√	√			
30	6	15	24.00~27.00	√	√			

b. 定码变幅 — 报警校核

表 4.23-7

力矩限制器调整				力矩限制器反馈				
调节螺杆	K1	K2	K3	降速 变幅	橙灯与 预警声	红灯与 预警声	起升向 上断电	变幅向 外断电
臂长 R(m)	吊重 W(t)	起点 R ₀ (m)	反馈点 R ₁ (m)					
70	6	15	38.10~40.64			√	√	√
67.5	6	15	39.76~42.41			√	√	√
65	6	15	41.20~43.95			√	√	√
62.5	6	15	42.42~45.25			√	√	√
60	6	15	43.41~46.30			√	√	√
57.5	6	15	44.16~47.11			√	√	√
55	6	15	45.52~48.55			√	√	√
52.5	6	15	46.57~49.67			√	√	√
50	6	15	47.32~50.00			√	√	√
47.5	6	15				√	√	√
45	6	15				√	√	√
42.5	6	15				√	√	√
40	6	15				√	√	√
37.5	6	15				√	√	√
35	6	15				√	√	√
32.5	6	15				√	√	√
30	6	15				√	√	√



c. 定幅变码 — 报警校核

表 4.23-8

力矩限制器调整				力矩限制器反馈							
调节螺杆	K1		K2		K3						
臂长 R(m)	吊重 W(t)		加载 T(kg)		反馈点 R ₁ (m)		降速 变幅	橙灯与 预警声	红灯与 预警声	起升向 上断电	变幅向 外断电
70	6		300~720		70				√	√	
67.5	6		300~720		67.5				√	√	
65	6		300~720		65				√	√	
62.5	6		300~720		62.5				√	√	
60	6		300~720		60				√	√	
57.5	6		300~720		57.5				√	√	
55	6		300~720		55				√	√	
52.5	6		300~720		52.5				√	√	
50	6		300~720		50				√	√	
47.5	6		300~720		47.5				√	√	
45	6		300~720		45				√	√	
42.5	6		300~720		42.5				√	√	
40	6		300~720		40				√	√	
37.5	6		300~720		37.5				√	√	
35	6		300~720		35				√	√	
32.5	6		300~720		32.5				√	√	
30	6		300~720		30				√	√	



上述各项重复测试 3 次，要求每次均能满足要求。

23.5 起重量限制器

23.5.1 概述

起重量限制器调整（结构调整方法见外购件 BWL-12T-φ490-PZ 起重量限制器说明书，此塔机只使用四个微动开关中的二个，安装时控制线入口应向下）。调整时吊钩采用四倍率滑轮组。

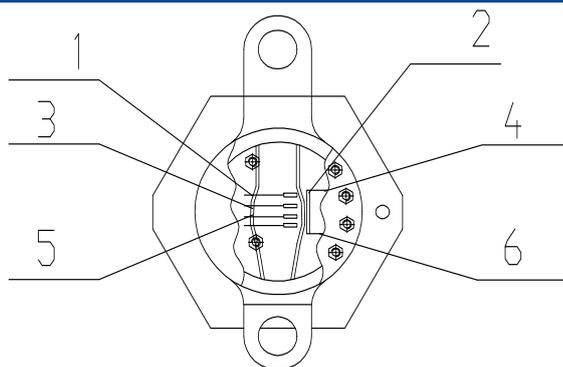


图 4.23-2

图 例			
1	螺钉调整装置	2	微动开关
3	螺钉调整装置	4	微动开关
5	螺钉调整装置	6	微动开关

起升钢丝绳经过测力环滑轮时，由于载荷的作用，钢丝绳产生张力，张力传到与滑轮连接的测力环上，该测力环随着负载的变化而发生变形，使固定于环内的金属板条亦发生变形(原理同力矩限制器)，其上装有微动开关及可调螺栓，根据载荷的要求，经适当调整后，压开微动开关起到控制电路的作用。

23.5.2 调节



调整起重量限制器之前，必须首先确认本塔机的额定吊重量后，再查找对应的数据进行调试。否则将造成塔机超载现象，进一步会导致塔机结构件损伤，造成倒塔及人员伤亡。

1) 高速档调整（幅度不能大于 10m）：

a.吊重 5950kg，吊钩以一、二、三档速度各升降一次，不允许任何一档产生不能升降现象。

b.再加吊重 10kg，同时调整螺钉 1，以高速三档起升，若能起升，升高约 10m 高度后再下降放至地面。

c.再加吊重 10kg，以高速三档起升，若能起升，升高约 10m 高度后再下降放至地面。

d.重复（c）的全部动作，直至高速档不能起升自动换为低速档时，记录下所吊重物 Q 高，Q 高应在 6000~6150kg 之间，接近小值较为理想。

e.去掉重物，重复（d）动作二次（但不得调动调整螺钉 1），三次所得 Q 高应基本一

致。

2) 低速档断电调整 (幅度不能大于 10m):

a.吊重 11900kg,吊钩以低速一、二档升降一次,不允许产生不能升降现象,操作高档时应不能起升。

b.再加吊重 20kg,同时调整螺钉 3,以低速档起升,若能起升,升高约 10m 高度后再下降放至地面。

c.再加吊重 20kg,以低速档起升,若能起升,升高约 10m 高度后再下降放至地面。

d.重复 (c) 的全部动作,直至亮灯报警断电时,记录下此时的起重量 Q 断, Q 断应在 11000~12300kg 之间,接近小值较为理想。

e.去掉若干重物,直至报警解除,再重复 (d) 动作二次 (但不得调动调整螺钉 3),三次所得 Q 断应基本一致。

23.6 起升限位器

23.6.1 概述

在塔身高度到达预定高度后,调整必须在空载下进行,控制起升或下降,进行调整,并且用手动操纵触点 1WK 或 4WK,以便确定切断控制运动的是哪一个(注:改变塔机高度或倍率时,均应调整上升限位器、上减速限位器及下降限位器)。

24.6.2 调节

调整起升上限位 SHUL

双绳或四绳起升吊钩,直至小车与吊钩滑轮组仅相距 4m (二倍率) 或 2m (四倍率) 距离,用相应的调整螺丝旋动凸块(4T),检查起升控制,直至其压下相应的触点 4WK,起升停止。(见下图)。

重复 3 次,均应满足以上要求。

调整起升下限位 SHDL

双绳或四绳起升吊钩,直至吊钩与地面仅相距 1m 距离或卷筒上还剩 3 圈钢丝绳时,用相应的调整螺丝旋动凸块(1T),检查起升控制,直至其压下相应的触点 1WK,起升停止。(见下图)。

重复 3 次,均应满足以上要求。

调整起升上减速限位 SHUC

起升吊钩直至小车与吊钩滑轮组相距 10m (2 倍率) 或 5m (四倍率) 距离,用相应的调整螺丝旋动凸块(3T),检查起升控制,直至其压下相应的触点 3WK,起升上升减速运行。

(见下图)。

重复 3 次，均应满足以上要求。

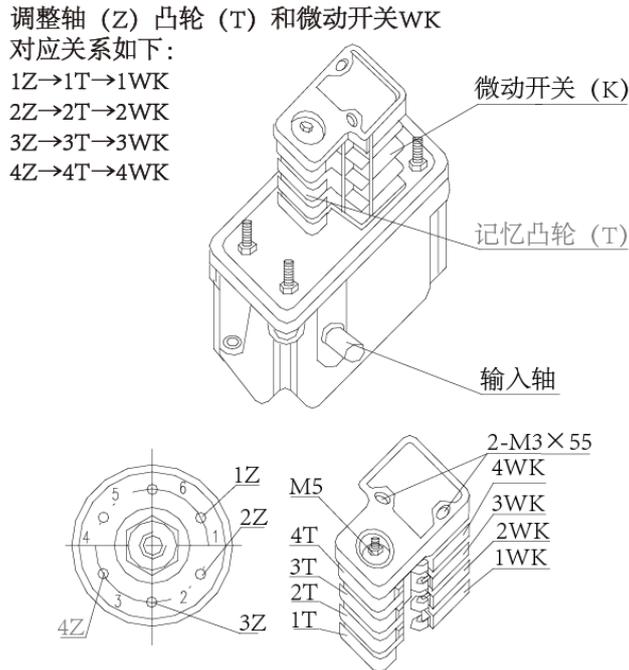


图 4.23-3 起升限位器图

23.7 回转限位器

23.7.1 概述

用途：该装置用于防止电缆缠绕及损坏。回转限位器允许最大回转圈数为 3 圈。

工作原理：回转限位器带有由小齿轮驱动的减速装置，小齿轮直接与回转齿圈啮合，当塔机回转时，限位器减速装置带动凸块 4T、1T 旋转，凸块又控制微动开关 4WK、1WK，这样通过调整即可在适当位置使回转停止运行。(见图 4.24-4)。

23.7.2 调节

在空载下进行调节，控制做回转或右回转，调整触点(4Z)，确定切断回转运动的是哪一个。

调整右回转限位器 SSR：旋转臂架使电缆不致缠绕，向右回转一圈半，然后调整凸块(4T)检查其动作，直至其压下相应的触点(4WK)。

重复 3 次，均应满足以上要求。

调整左回转限位器 SSL：向相反的方向转 3 圈，调整凸块(1T)直至其压下触点(1WK)。重复 3 次，均应满足以上要求。



调整轴 (Z) 凸轮 (T) 和微动开关WK

对应关系如下:

1Z→1T→1WK

2Z→2T→2WK

3Z→3T→3WK

4Z→4T→4WK

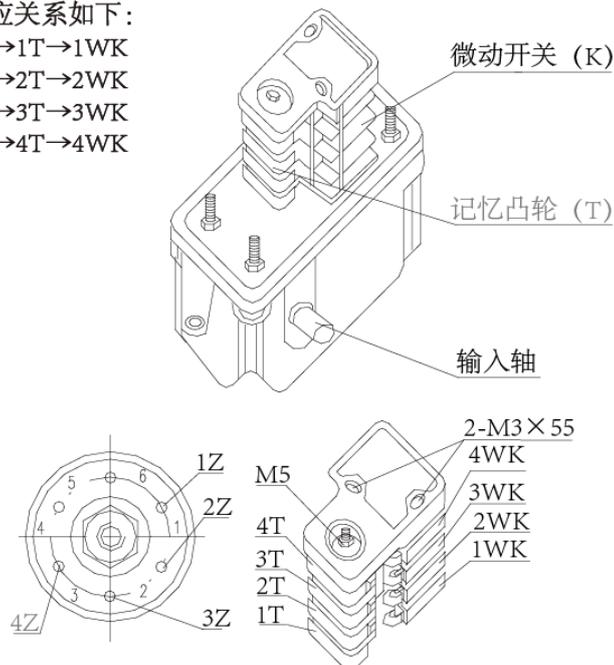


图 4.23-4 起升限位器图

23.8 变幅限位器

23.8.1 概述

用途: 变幅限位器用途在于防止可能出现的操作失误, 使小车距离臂端或臂架根部有一定的安全距离运行。

工作原理: 变幅限位器带有由小齿轮驱动的减速装置, 通过一个小齿轮与固定于卷筒上的齿圈啮合, 减速装置带动凸块旋转, 凸块控制微动开关, 这样通过调整即可在适当位置使变幅减速或停止运行。(见图 4.24-5)。

23.8.2 调节

调整向外变幅减速限位器 SVFC 开至距臂尖缓冲器 1.5m 处, 转动凸块(3T)直至其压下相应的触点。

重复 3 次, 均应满足以上要求。

调整向外变幅限位器 SVFL 开至距臂尖缓冲器 20cm 处, 转动凸块(4T)直至其压下相应的触点。

重复 3 次, 均应满足以上要求。

调整向内变幅减速限位器 SVBC 和向内变幅限位器 SVBL, 如上所述调整, 将小车开至臂根, 转动凸块(2T)直至其压下相应的触点(2WK), 接着调整限位凸块(1T), 使其压下触点(1WK)。重复 3 次, 均应满足以上要求。

调整轴 (Z) 凸轮 (T) 和微动开关WK

对应关系如下:

1Z→1T→1WK

2Z→2T→2WK

3Z→3T→3WK

4Z→4T→4WK

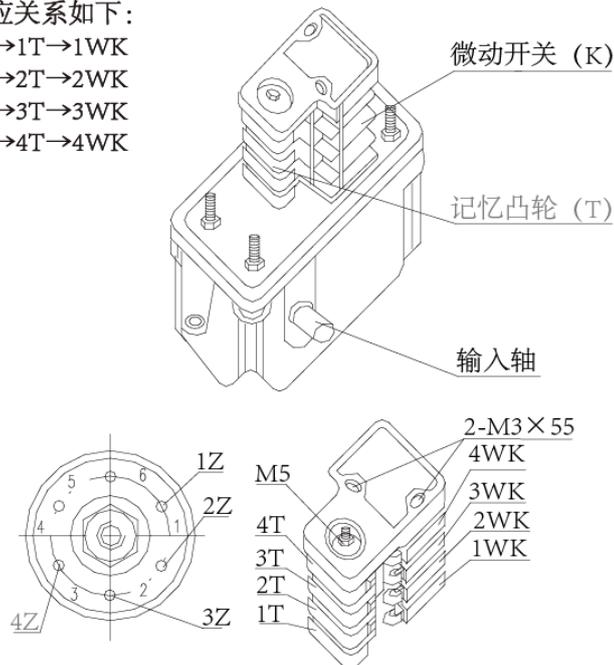


图 4.23-5 变幅限位器图

24 顶升

24.1 顶升前的准备工作

按液压泵站要求给其油箱加油，顶升横梁防脱装置的销轴退出踏步的圆孔；

清理好各个塔身节，在塔身节连接套内涂上黄油，将待顶升加高用的标准节在顶升位置时的起重臂下排成一排，这样能使塔机在整个顶升加节过程中不用回转机构，能使顶升加节过程所用时间最短；

放松电缆长度略大于总的顶升高度，并紧固好电缆；

将起重臂旋转至爬升架前方，平衡臂处于爬升架的后方（顶升油缸必须位于平衡臂下方）；

爬升架平台上准备好塔身高强度螺栓；

检查、调试并确认顶升机构工作正确、可靠，保证爬升架能按塔机爬升规定的程序上升、下降、可靠停止；运行过程中应平稳，无爬行、振动现象；

检查爬升架支承系统，确保各部分运动灵活，承重可靠；

液压顶升机构应保证安全，溢流阀的调整压力不得大于系统额定工作压力的 110%。

24.2 顶升时的配平

24.2.1 概述

为了保证顶升安全，塔机在顶升之前必须进行配平，配平的主要方法为：在一定幅度

上悬吊一重物，通过小车的位置移动最终实现塔机的配平。配平时通过检验下支座支腿与塔身主弦杆是否在一条垂直线上，并观察爬升架导轮与塔身主弦杆间隙是否基本相同来检查塔机是否平衡。略微调整载重小车的配平位置，直至平衡。记录实际配平位置，以后顶升或降节时使用。

注意

必须遵守顶升要求的所有顶升预防操作以及特殊规定。

24.2.2 理论配平数据

警告

必须使得塔机上部重心落在顶升油缸梁的位置上，方能进行塔机的顶升工作，否则可能会导致塔机倾覆，造成人身伤害安全事故！

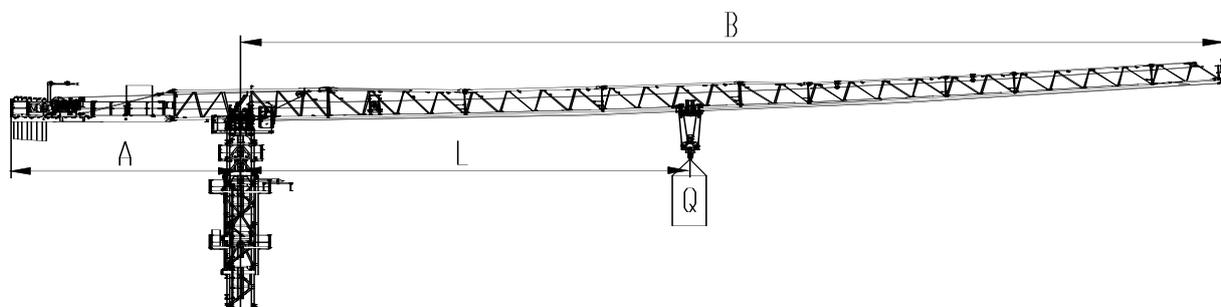


图 4.24-1

表 4.24-1

起重臂长 B(m)	平衡臂长 A(m)	平衡重 G(t)	吊载重量 Q(kg) 标准节数量	配平距离 L(m)
30	17.2	10.5	3600/2 节	23.8
32.5	17.2	11.2	3600/2 节	24.2
35	17.2	13.3	3600/2 节	30.4
37.5	17.2	14.6	3600/2 节	31.2
40	17.2	14.6	3600/2 节	27.8
42.5	17.2	15.3	3600/2 节	28.8
45	17.2	17.4	3600/2 节	33.3
47.5	17.2	18.9	3600/2 节	35.7
50	17.2	18.9	3600/2 节	32.1
52.5	17.2	18.9	3600/2 节	29.9

起重臂长 B(m)	平衡臂长 A(m)	平衡重 G(t)	吊载重量 Q(kg) 标准节数量	配平距离 L(m)
55	17.2	20.2	3600/2 节	31.2
57.5	17.2	20.2	3600/2 节	30.1
60	17.2	20.2	1740/1 节	45.0
62.5	17.2	20.2	1740/1 节	44.9
65	17.2	20.2	1740/1 节	39.3
67.5	17.2	20.2	1800/1 节	37.6
70	17.2	20.2	1800/1 节	31.9

 **注意**

上表中的数据为理论配平尺寸，实际配平时以观察下支座支腿与塔身主弦杆在一条垂直线上，并观察爬升架 8 个导轮与塔身主弦杆间隙基本相同为准，否则可能造成配平错误，导致顶升倾覆安全事故。

 **危险**

在顶升过程中禁止：

- 1) 回转起重臂；
- 2) 移动小车；
- 3) 提升重物（上升及下降）。

否则将会造成产品损坏及人身伤害安全事故！

24.2.3 一般说明

顶升装置（油缸和爬升架）要达到良好工作状态，起升起重机部件的重心必须在油缸轴上。并在进行平衡操作前，确认引进装置上吊装着一个标节。顶升装置的平衡有两阶段：

理论上，通过在给定幅度下的吊挂载荷；

实际中，通过调整小车在起重臂上的位置。

24.2.4 配平起重机

1) 准备

检查确认引进装置上吊装着一个标节。检查确认爬升架由销轴固定到特殊节上。将变幅小车（有/无载荷须根据要求）移到理论上的平衡距离。

取下最后一节标节与特殊节之间的销轴。

2) 配平



只有在特殊节支脚（1）被顶起离开塔身连接套时方可进行配平微调。

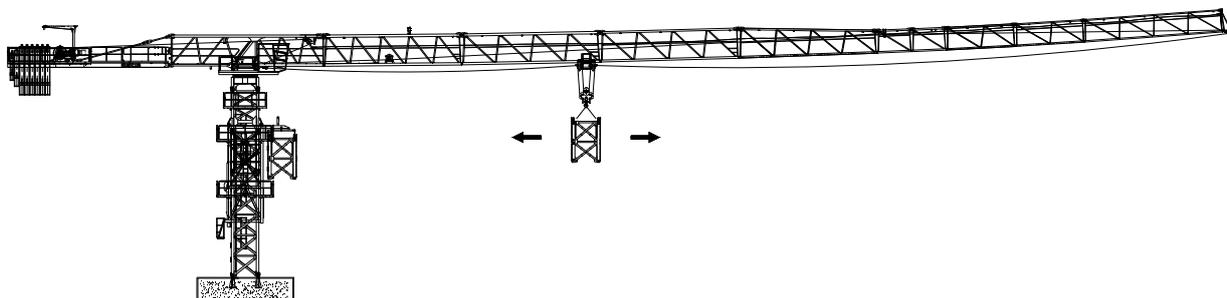


图 4.25-2

塔机配平前，必须先将载重小车运行到配平参考位置，并吊起一节标准节（顶升时必须根据实际情况的需要调整），然后拆除特殊节四个支腿与标准节的连接销轴；

将液压顶升系统操纵杆推至“顶升”方向，使爬升架顶升至特殊节支腿刚刚脱离塔身节的主弦杆的位置

通过检验特殊节支腿与塔身主弦杆是否在一条垂直线上，并观察爬升架 8 个导轮与塔身主弦杆间隙是否基本相同来检查塔机是否平衡。略微调整载重小车的配平位置，直至平衡。必须使得塔机上部重心落在顶升油缸梁的位置上；

记录下载重小车的配平位置。但要注意该位置随起重臂长度不同而改变；

操纵液压系统使爬升架下降，连接好特殊节与塔身标准节间的连接销轴。

24.3 顶升作业

24.3.1 顶升作业顺序

顶升作业顺序包括了一连串将重复数次的操作：

- 1) 使用回转机构上的回转制动器，将塔机上部机构处于制动状态；
- 2) 将引进梁小车（1）安装至根据塔身组成选出的标节（2）上；
- 3) 将引进梁小车（1）挂在顶升吊钩（3）上，吊起总成然后将小车（1）钩挂在引进梁（4）上，确保标节的顶升踏步（5）位于起重机侧，如下图；

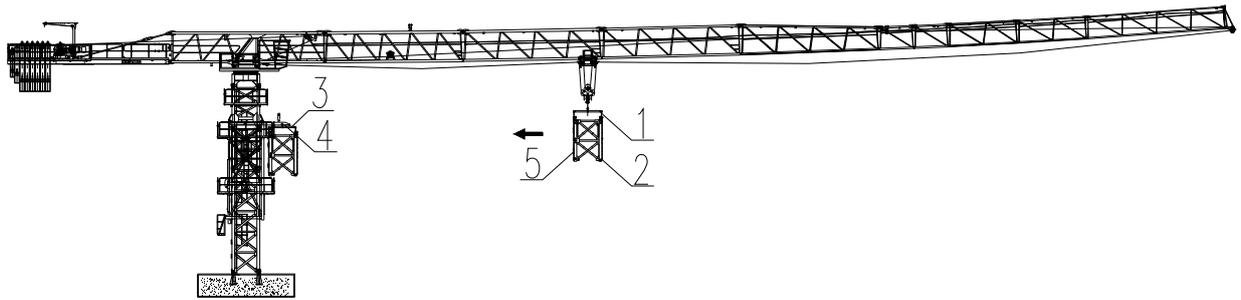


图 4.24-3

4) 顶升横梁 (1) 通过爬爪 (2) 和安全销 (3) 锁在标节的踏步 (A) 上。拆掉连接特殊节和顶升节的开口销 (4)，立销 (5) 和横销 (6)。将液压杆推至“上升”位。开动液压顶升系统，使油缸活塞杆伸出，将顶升横梁爬爪落入距顶升横梁最近的塔身节踏步上，插入防脱销【防脱销的使用详见 24.4 《防脱销的使用》】(必须设专人负责观察爬爪是否牢靠挂在踏步上并准确的插入了安全销)，确认无误后继续顶升，将爬升架及以上部分顶起 10~50mm 时停止，检查顶升横梁等爬升架传力部件是否有异响、变形，油缸活塞杆是否有自动回缩等异常现象，确认正常后，继续顶升；

4) 慢慢顶升直到特殊节根部 (7) 微微脱离标准节鱼尾板 (8)；

5) 确保顶升套架的爬爪 (9) 锁定在上位；

6) 顶升直到顶升套架爬爪 (9) 位于标准节的踏步 (C) 正上方，松开爬爪 (9)；

7) 慢慢将液压杆推至“下降”位，慢慢操作操纵杆 (10) 以便将爬爪 (9) 靠在踏步 (C) 上，如下图 4.23-4 所示；

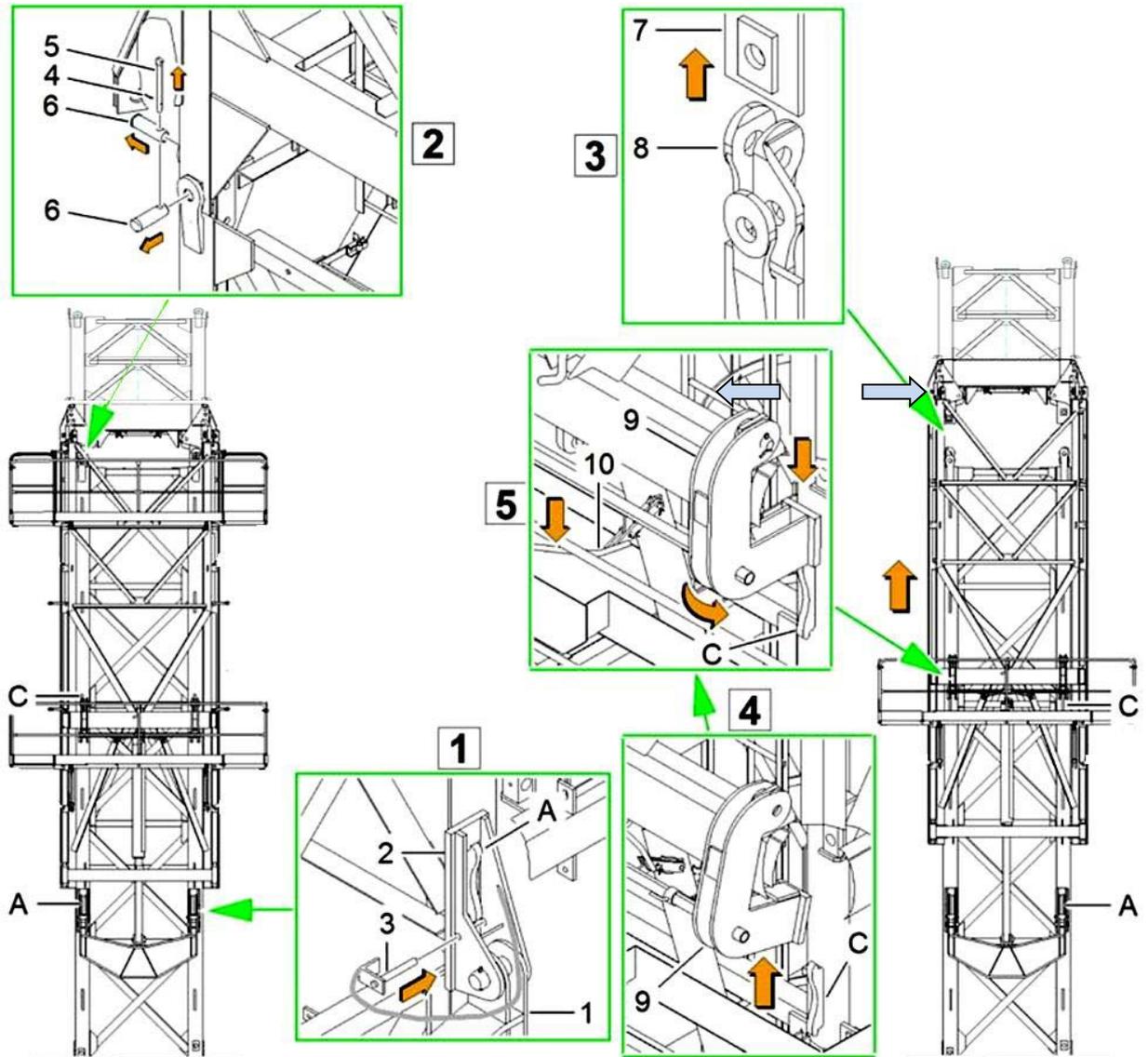


图 4.24-4

8) 顶升套架通过爬爪(1)靠在踏步(C)上。微微推动液压杆“向下”以便释放横梁(3)的爬爪(2)。然后通过拿掉安全销(4)将横梁(3)从踏步(A)上解锁。

9) 将顶升横梁(3)从踏步(A)上拿掉,然后将液压杆推至“上升”方向以便提升横梁(3),如下图所示。

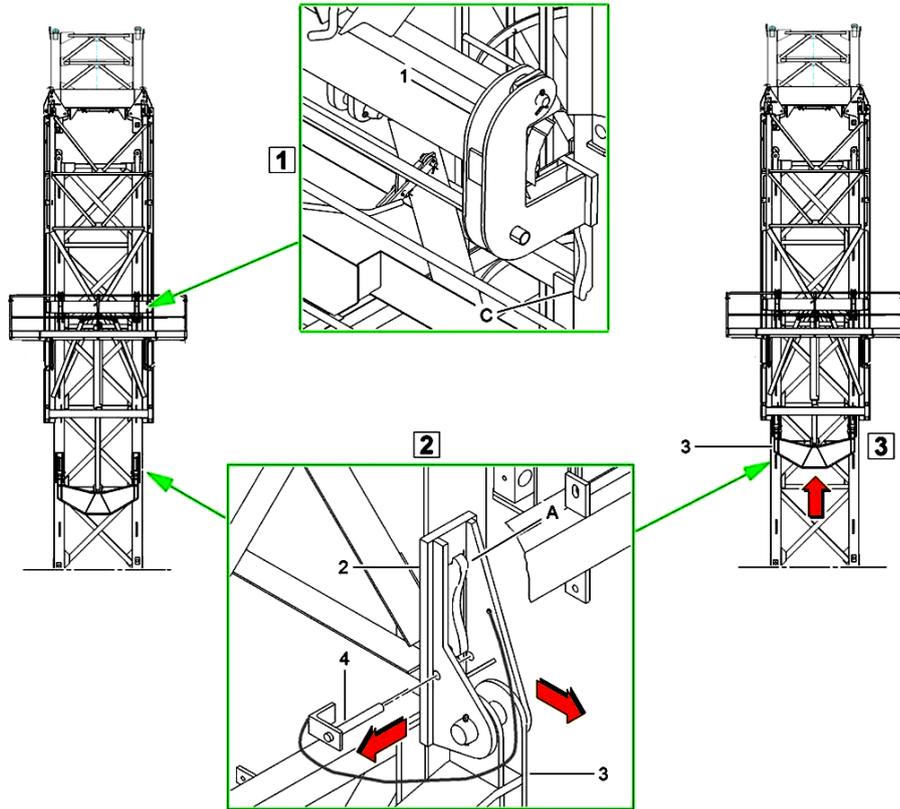


图 4.24-5

10) 继续操作直到顶升横梁 (1) 能够垂直坐落并销连至踏步 (B)。用爬爪 (2) 将横梁 (1) 钩至顶升踏步 (B)，通过安全销 (3) 将其锁定，如下图 4.23-6 所示。

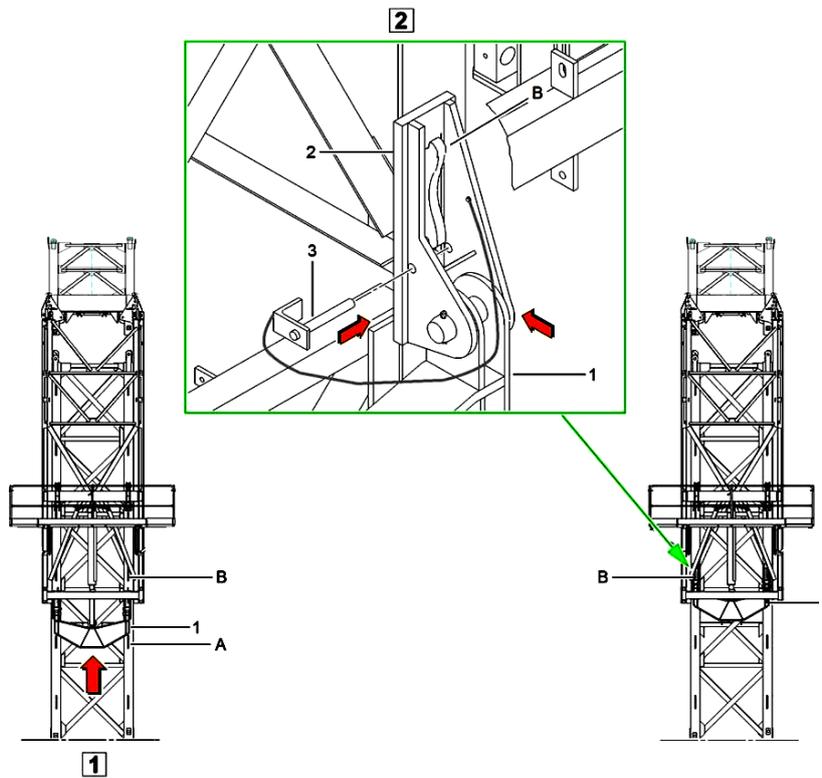


图 4.24-6

重复上述循环以便获得将标节引入顶升套架所需的空间 (X)，此时起重机各部分位于下述位置：

a. 被顶起的部分通过顶升套架的两个爬爪准确的压在标节踏步 (E) 上且无局部变形、异响等异常情况；

b. 横梁 (2) 通过爬爪 (3) 及安全销 (4) 锁定在标节踏步 (C) 上。活塞杆几乎完全伸出，整个行程不许上导杆脱离标节的固定部分。

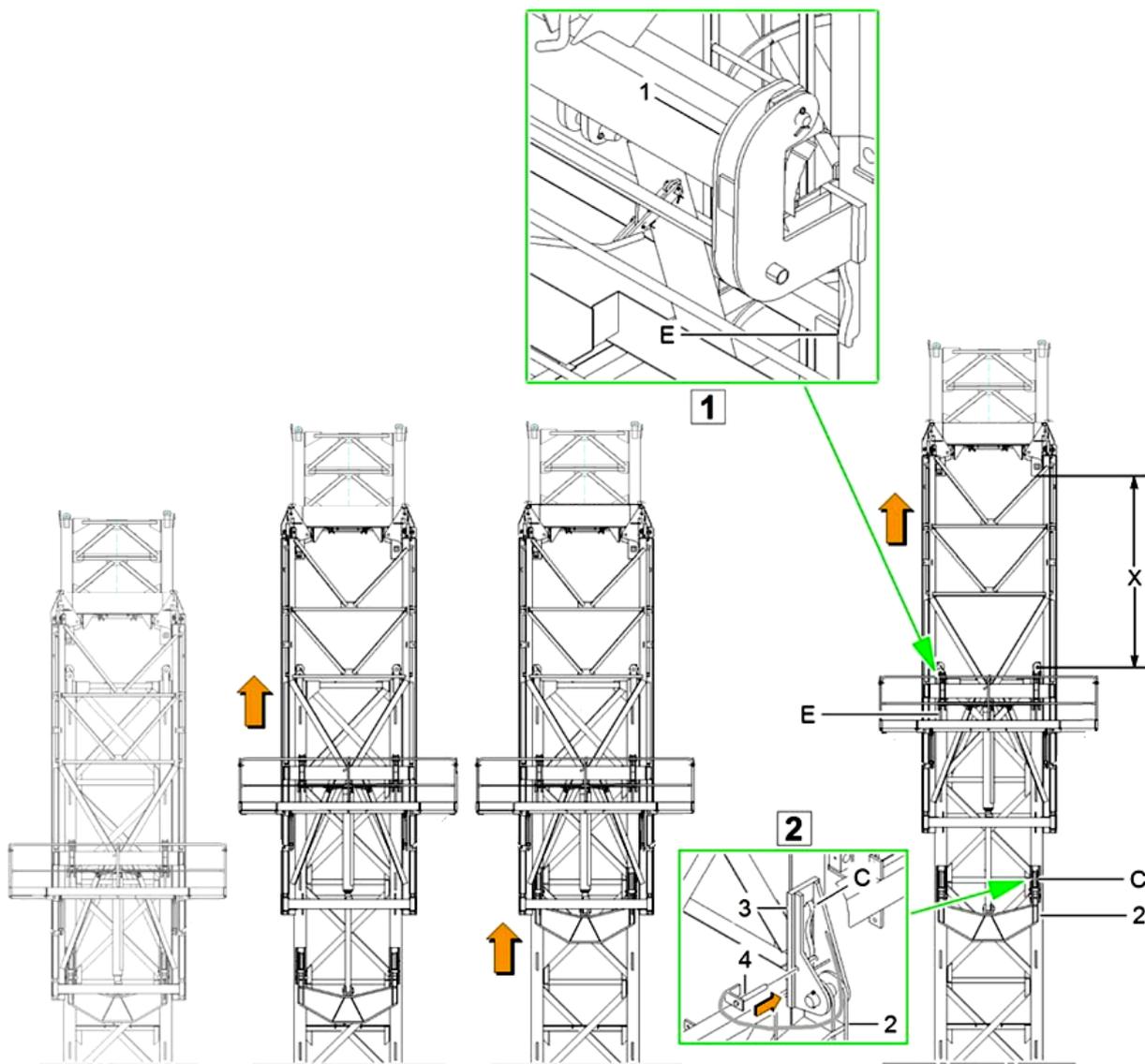


图 4.24-7

24.3.2 引进标节

起重机通过引进梁将标节引进顶升套架内：将悬挂在引进梁小车 (2) 上的标节通过该动作提供的抓手引进顶升套架 (3)。

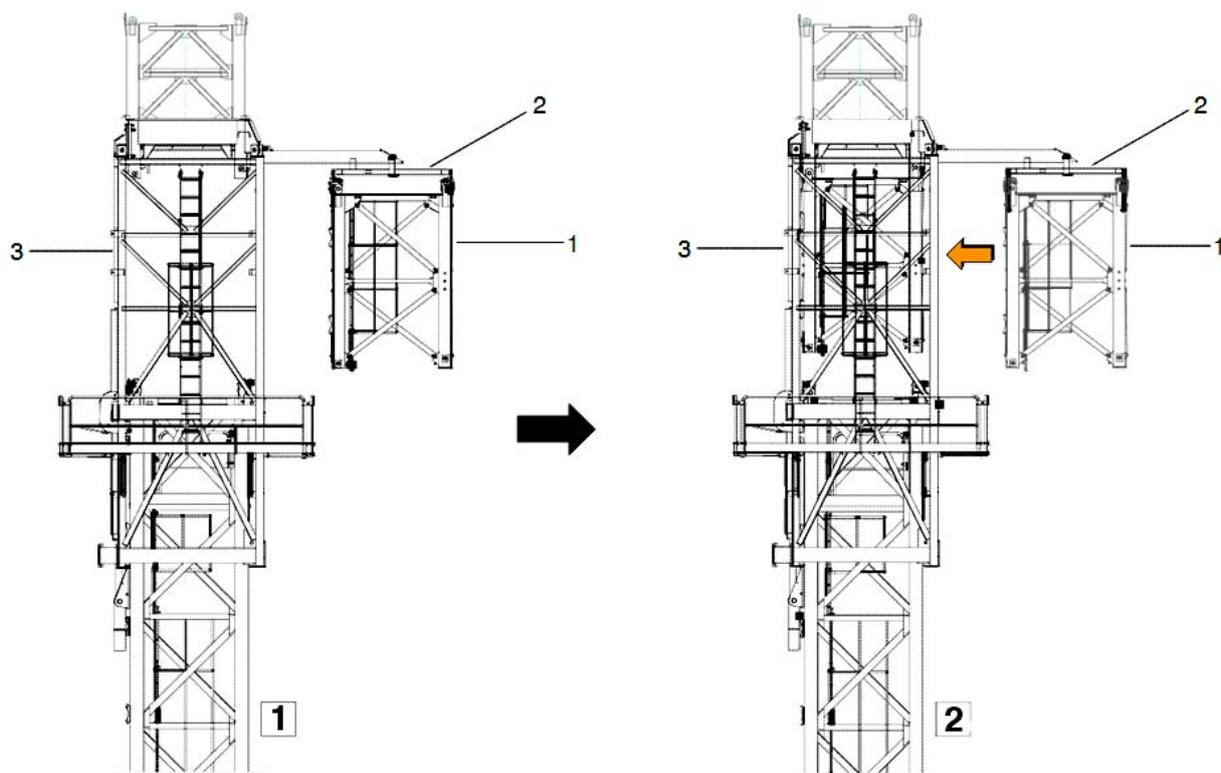


图 4.24-8

1) 标节的鱼尾板连接

- a. 将标节引进顶升套架后，锁定爬爪（1）；
- b. 液压杆微微推向“上升”位，以便将顶升套架的爬爪（1）脱离标节踏步（2）；转动操纵杆（3）以便将爬爪（1）从标节上拿下；
- c. 将爬爪（1）锁定在上位；
- d. 将液压杆推至“下降”位。确保标节（4）恰当地插入塔身顶升节的鱼尾板（5），通过8个销轴（7），4个销轴（8）以及4个开口销（9）将标节（4）与顶升节（6）连接；
- e. 将引进梁小车（10）从标节上松开，并挂入引进梁（11）。

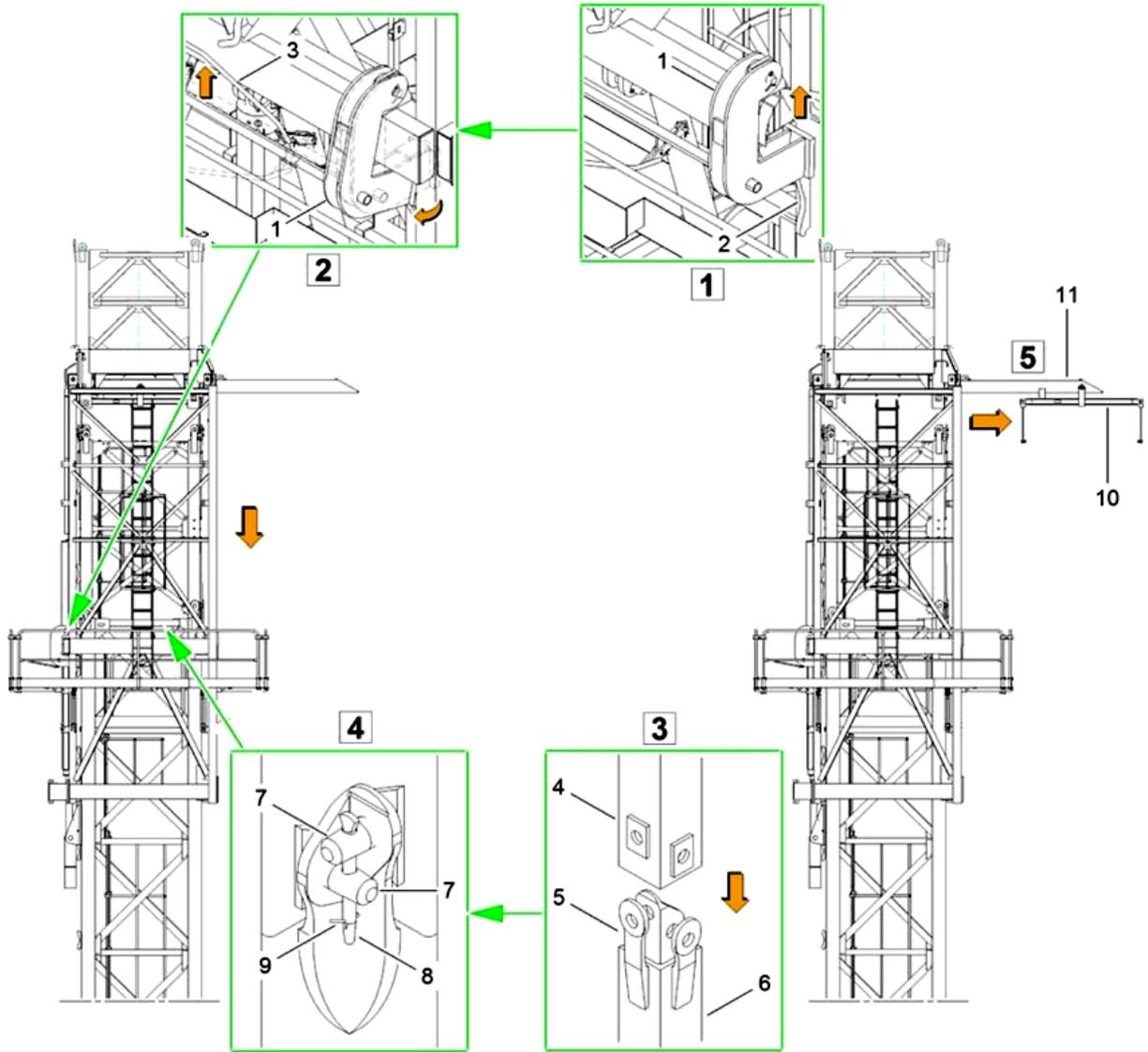


图 4.24-9

2) 安装安全销

继续下降，确保特殊节（2）主弦恰当地插入已经安装的标节的鱼尾板（3）。通过安全销将特殊节（2）与标节（3）销连。

将平衡重下放至地面以便放空顶升吊钩。如果需要，使用顶升吊钩下放引进梁小车，以便将其安装至新的标节上。重复该顶升步骤，直至达到所需高度。

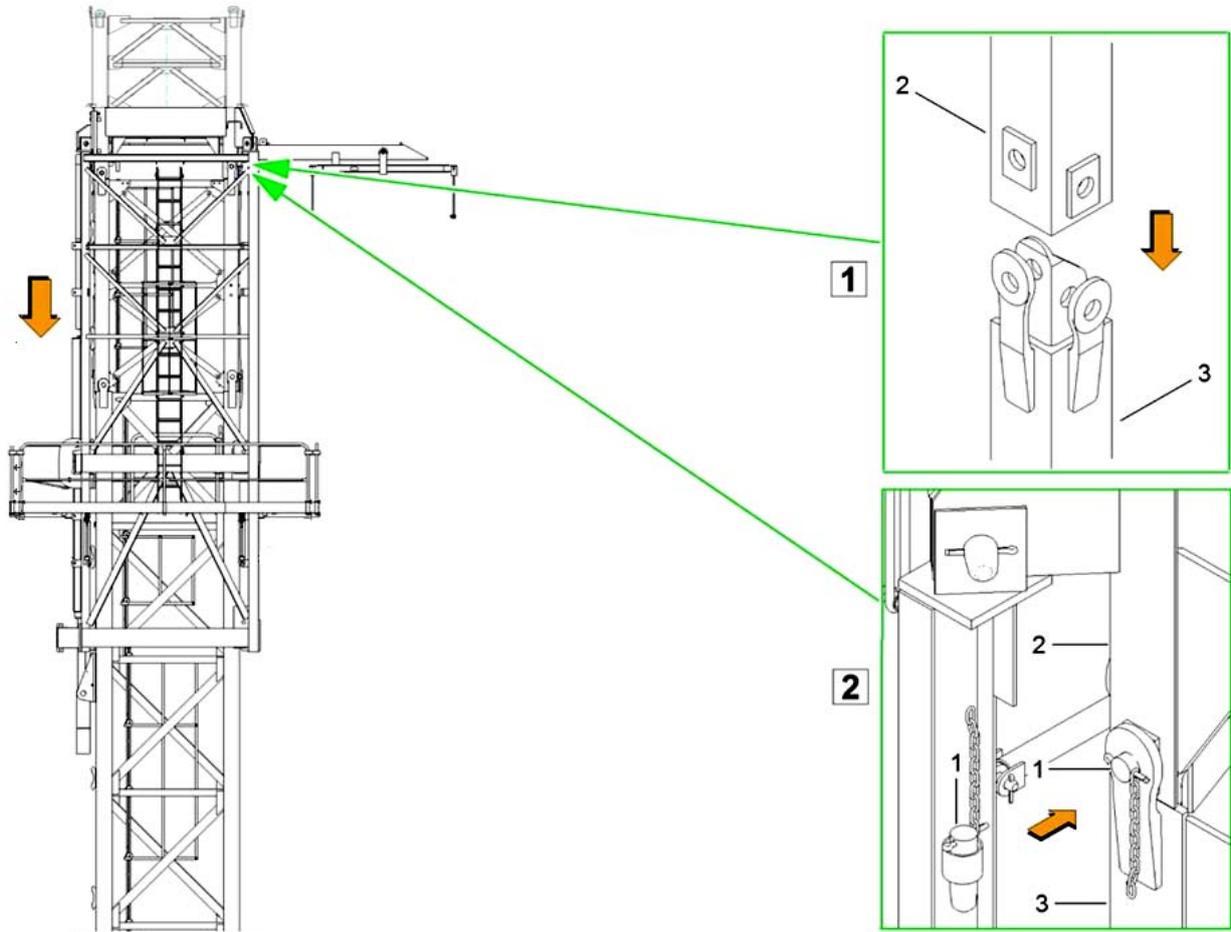


图 4.24-10

24.3.2 顶升作业注意事项

塔机最高处风速大于 12m/s 时，不得进行顶升作业；

塔机的爬升机构，其爬升作业时应确保爬升架上支承在塔身上的受力部位与塔身顶升支承部位应可靠定位和结合。并及时查看顶升支承部位焊缝情况，若有异常情况应排除后才能继续进行爬升作业；

顶升过程中必须保证起重臂与引入标准节方向一致，并利用回转机构制动器将起重臂制动住，载重小车必须停靠在顶升配平位置；

若要连续加高几节标准节，则每加完一节后，用塔机自身起吊下一节标准节前，塔身 4 个主弦杆和特殊节必须有 8 个安全销轴连接；

所加标准节上的踏步，必须与已有塔身节对正；

在特殊节与塔身没有用销轴连接好之前，严禁起重臂回转、载重小车变幅和吊装作业；

在顶升过程中，若液压顶升系统出现异常，应立即停止顶升，收回油缸，将特殊节落在塔身顶部，并用 8 根销轴将特殊节与塔身连接牢靠后，再排除液压系统的故障；

塔机加节达到所需工作高度（但不超过独立高度）后，应旋转起重臂至不同的角度，检查塔身各接头处销轴的装配、基础支脚处螺栓的拧紧问题。

24.4 防脱销装置的使用方法

防脱装置（1）由两部分组成，一是顶升横梁爬爪上的安全插销（4），二是顶升横梁爬爪上的防脱插销孔（3），其使用方法如下：

1) 塔机开始顶升加节或降塔减节时，顶升横梁的爬爪需卡在标准节的踏步（2）上，同时将顶升横梁的防脱安全插销（4）插入爬爪的防脱销孔（3）内。

2) 在完成一个顶升步骤、顶升横梁要脱离标准节踏步时，须先将防脱安全插销（4）退出爬爪防脱销孔（3），并固定在爬爪设置的插销孔（5）上。



防脱销轴未退出标准节防脱销孔，启动顶升机构强行使顶升横梁脱离标准节踏步会损坏防脱销轴。

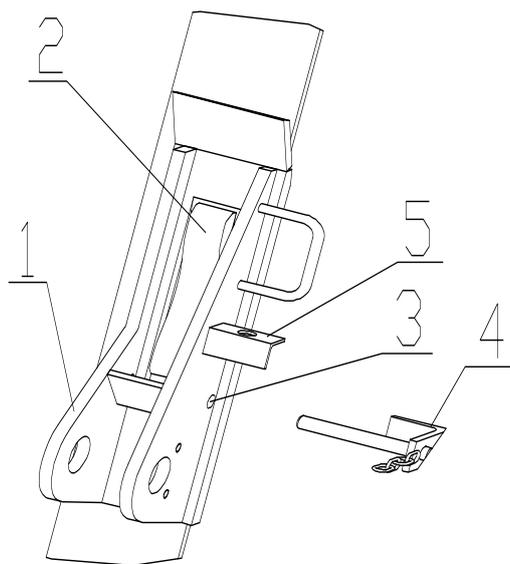


图 4.24-11

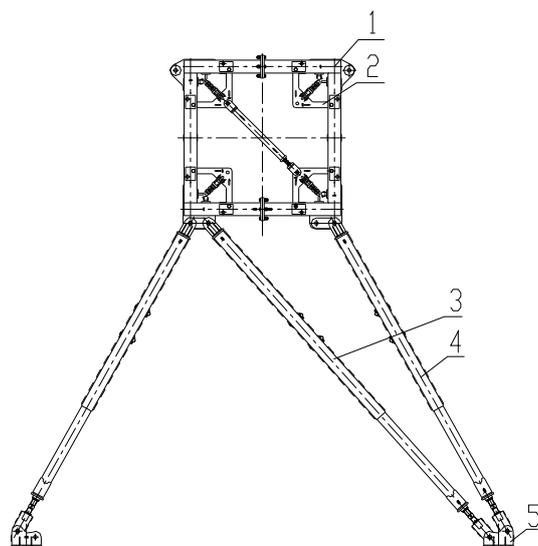
如此循环，将标节按照塔身高度陆续引进并固定。

25 塔机的附着

25.1 简述

如用户所需工作高度超过独立高度时，须对塔身进行附着。附着装置由附着框、顶紧装置、附着撑杆、耳座及各连接件组成，附着框由 12 套 M30-8.8 高强度螺栓、螺母、垫圈紧固成附着框（预紧力矩为 1050N.m）。附着框与附着撑杆通过销轴铰接，附着撑杆的另一端与建筑物附着处的连接耳座通过销轴铰接。内撑杆应尽量保持同在一水平面内，通过顶

紧装置可以顶紧塔身主弦。



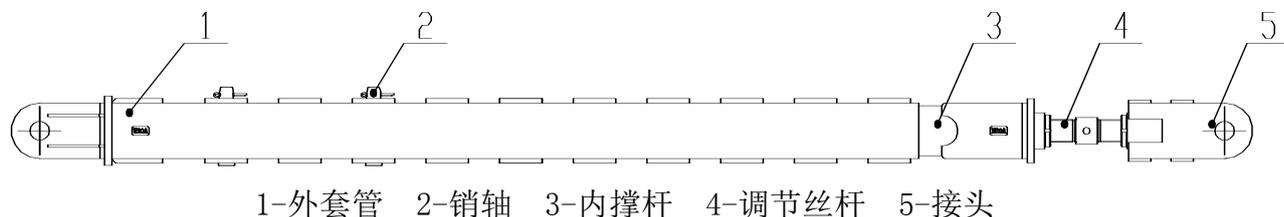
1-附着框 2-顶紧装置 3-撑杆A 4-撑杆B 5-耳座

图 4.25-1 附着架

注意

我公司附着有三撑杆和四撑杆两种形式，在客户没有提出特殊要求时，标准发货配置为三撑杆附着装置，如客户需求四撑杆附着装置需在签订购买合同时特殊说明。选择三撑杆还是四撑杆可参照后文“附着形式”章节中对两种不同附着形式适用角度的介绍。

每根撑杆均由大小截面不同的两段组成，在其中一段撑杆上每隔一定距离有销轴孔，另一段撑杆端部有两对销轴孔，安装时将大小截面不同的两段撑杆通过销轴对接。撑杆上销轴孔的间距小于调节螺杆的调节长度，通过调整撑杆上的销轴位置，再配合调节螺杆从而实现撑杆长度的连续伸缩，如图2所示。



1-外套管 2-销轴 3-内撑杆 4-调节丝杆 5-接头

图4.25-2 附着撑杆

25.2 安装附着架

(1) 先将附着框半梁套在塔身上，用高强螺栓将两半梁连接，并通过顶紧装置将附着框与塔身的四根主弦杆顶紧，附着框请用钢丝绳等吊具将其悬挂在标准节上，以防其下沉；

(2) 将耳座固定在建筑物上。如耳座与建筑物的采用预埋方式连接,建议预埋板(用户自制)采用Q355B材质,厚度为20mm,长×宽不小于600×400mm。耳座与预埋板的焊接,建议采用E5016焊条施焊,焊高18mm;如耳座与建筑物采用螺栓连接,预埋螺栓的定位尺寸可根据图4耳座底板图进行布置,其中耳座预留9个 $\phi 33$ 螺栓孔,建议用户使用8.8级及以上M30螺栓,实际安装6个螺栓即可满足要求(需对称放置);

(3) 在地面上将撑杆长度按现场实际尺寸调节好,通过销轴将撑杆的一端与附着框连接,另一端与固定在建筑物上的耳座连接;

(4) 四根撑杆应尽量处于同一水平面上。但在安装附着框和斜撑杆时,若与塔身标准节的某些部位发生干涉,可适当调整附着框及斜撑杆的安装高度,保证撑杆的水平度不超过撑杆长度的1/100;

(5) 撑杆上允许搭设供人从建筑物通向塔机的跳板,但严格禁止堆放重物;

(6) 用户或安装单位在安装塔机前,应对建筑物附着点(连接耳座固定处)的承载能力以及影响附着点强度的钢筋混凝土骨架的施工日期等因素预先估计;

(7) 安装附着架时,应当用经纬仪检查塔身轴心线的垂直度,最上一道附着架以上塔身轴心线的侧向垂直度允差为4/1000,最上一道附着架以下塔身轴心线的垂直度允差为2/1000,允许用调节附着撑杆的长度来达到;

(8) 附着撑杆与附着框、耳座,以及附着框与塔身、顶紧装置的连接必须可靠。顶紧装置应可靠地将塔身主弦杆顶紧。各调节螺栓调整后,应将螺母可靠地拧紧。开口销应按规定张开,运行后应经常检查是否发生松动,并及时进行调整。

(9) 本伸缩附墙计算载荷标准为:工况水平力172 kN,非工况水平力476 kN,工况扭矩942 kN·m;若实际载荷超过本使用说明计算载荷时,请咨询我司进行验算。

(10) 当伸缩撑杆上销轴孔与销轴间隙 $>1\text{mm}$ 时,伸缩撑杆禁止使用。

25.3 使用范围

2m角钢式标准节塔机可伸缩式附着架包含长短撑杆各两根,长撑杆的长度调节范围为5300~8900mm,短撑杆的长度调节范围为4750~7600mm(这里的撑杆长度均指从附着框上销轴孔到基座上销轴孔的距离,下同)。附着框上销轴孔的定位尺寸如图所示。

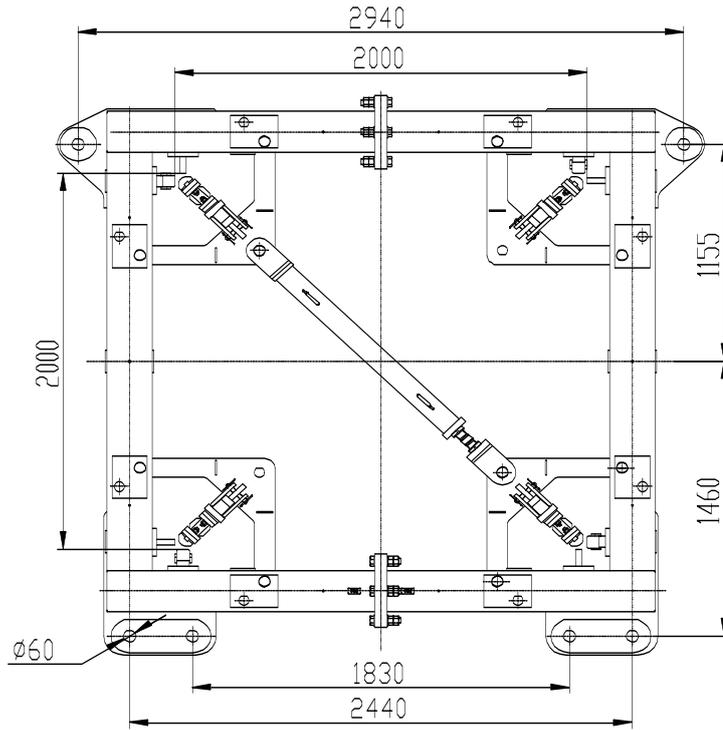


图4.25-3 附着框

耳座上销轴孔定位尺寸及耳座底板图如图所示。

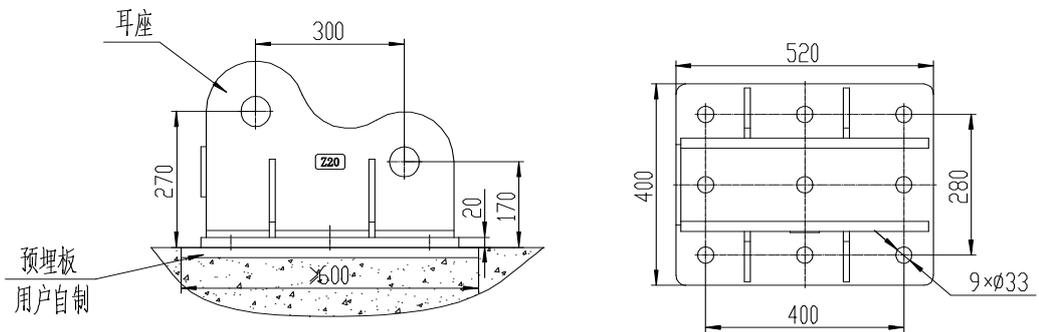


图 4.25-4 耳座

耳座上螺栓布置如图所示。

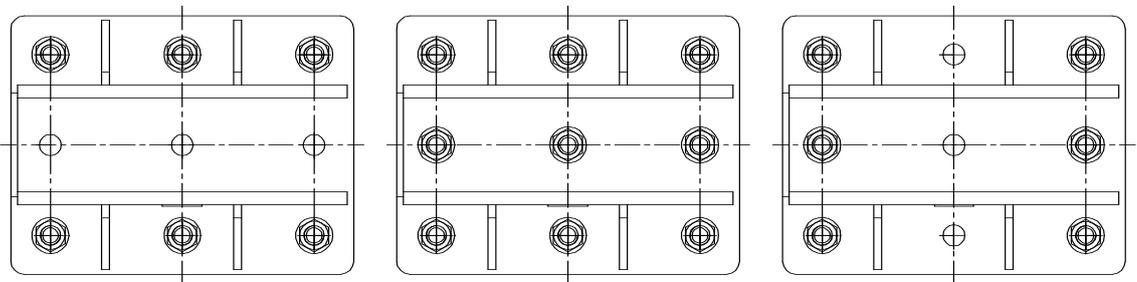


图 4.25-5 螺栓布置图



25.4 附着形式

常用附着布置形式一如图所示。

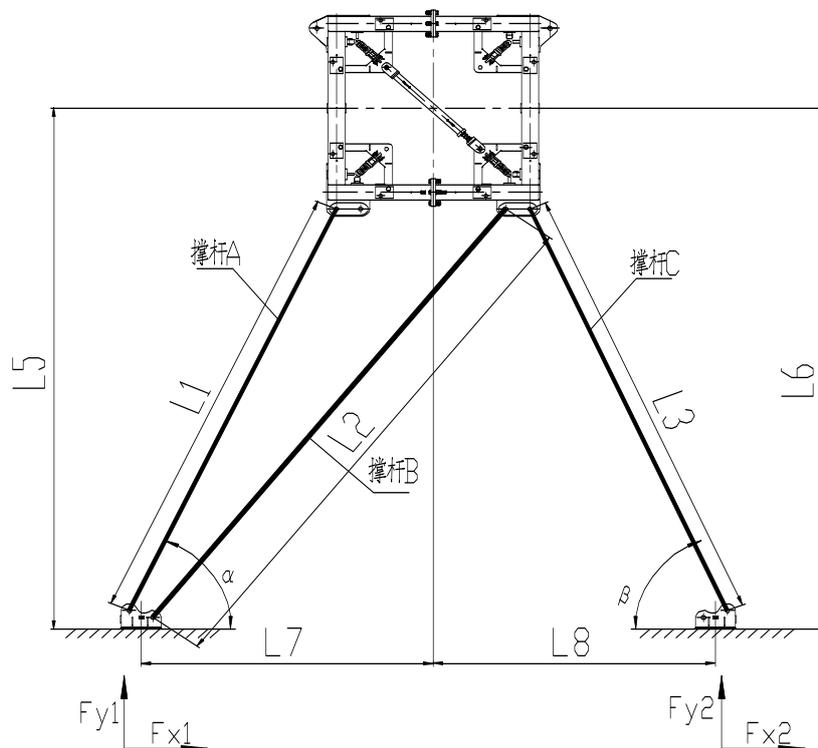


图4. 25-6

撑杆A、B、C、D的长度分别为 L_1 、 L_2 、 L_3 ，撑杆A、D与建筑物之间的夹角分别为 α 、 β ，塔机中心到左右两边建筑物的距离分别为 L_5 、 L_6 ，塔机中心到左右两耳座中心的距离 L_7 、 L_8 。

按图附着布置形式时，该套附着架布置须同时满足以下条件：

(1) α 、 β 同时满足： $45^\circ \leq \alpha \leq 75^\circ$ ， $45^\circ \leq \beta \leq 75^\circ$ ；

(2) 三根撑杆长度 L_1 、 L_2 、 L_3 、满足：有一根长度在 5300~8900mm 范围内，另两根长度在 4750~7600mm 范围内，单根撑杆最大受力 ≤ 513 kN。

按此种附着布置形式时，附着点对建筑物的支反力的最大值分别为：

表4. 25-1 附着点载荷

F_{x1} (kN)	F_{y1} (kN)	F_{x2} (kN)	F_{y2} (kN)
± 303	± 319	± 319	± 319

施工单位须根据上表提供的最大支反力设计基座与建筑物的连接方式，并进行相应的计算(包括连接的计算及建筑物结构计算)；若建筑物结构无法满足上表提供的最大支反力要求，请与我司联系，我司可针对现场具体布置情况进行受力计算。针对此种附着布置形

式，举 $L_5=L_6$ 时几个常用的实例：

表4.25-2 撑杆长度常用实例

$L_5=L_6$ (mm)	L_7 (mm)	L_8 (mm)
5000	$4350 \leq L_7 \leq 4750$	$4350 \leq L_8 \leq 4750$
5500	$3750 \leq L_7 \leq 5250$	$3750 \leq L_8 \leq 5250$
6000	$2650 \leq L_7 \leq 5750$	$2650 \leq L_8 \leq 5750$
6500	$2600 \leq L_7 \leq 6250$	$2600 \leq L_8 \leq 6250$
7000	$2750 \leq L_7 \leq 6000$	$2750 \leq L_8 \leq 6000$
7500	$2850 \leq L_7 \leq 5600$	$2850 \leq L_8 \leq 5600$
8000	$3000 \leq L_7 \leq 5000$	$3000 \leq L_8 \leq 5000$
8500	$3150 \leq L_7 \leq 4050$	$3150 \leq L_8 \leq 4050$

常用附着布置形式二如图所示。

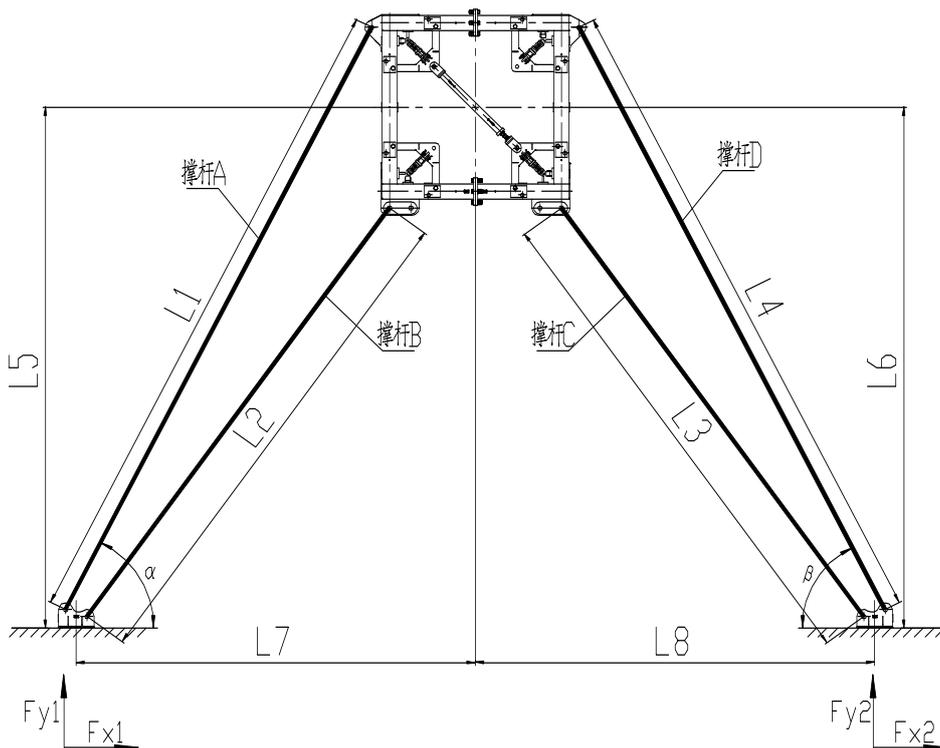


图4.25-7

撑杆A、B、C、D 的长度分别为 L_1 、 L_2 、 L_3 、 L_4 ，撑杆A、D 与建筑物之间的夹角分别为 α 、 β ，塔机中心到左右两边建筑物的距离分别为 L_5 、 L_6 ，塔机中心到左右两耳座中心的距离 L_7 、 L_8 。

按图附着布置形式时，该套附着架布置须同时满足以下条件：



(1) α 、 β 同时满足: $35^\circ \leq \alpha \leq 68^\circ$, $35^\circ \leq \beta \leq 68^\circ$;

(2) 四根撑杆长度 L_1 、 L_2 、 L_3 、 L_4 满足: 有两根长度在 5300~8900mm 范围内, 另两根长度在 4750~7600mm 范围内, 单根撑杆最大受力 ≤ 513 kN。

按此种附着布置形式时, 附着点对建筑物的支反力的最大值分别为:

表4.25-1 附着点载荷

F_{x1} (kN)	F_{y1} (kN)	F_{x2} (kN)	F_{y2} (kN)
± 442	± 393	± 444	± 393

施工单位须根据上表提供的最大支反力设计基座与建筑物的连接方式, 并进行相应的计算(包括连接的计算及建筑物结构计算); 若建筑物结构无法满足上表提供的最大支反力要求, 请与我司联系, 我司可针对现场具体布置情况进行受力计算。针对此种附着布置形式, 举 $L_5=L_6$ 时几个常用的实例:

表4.25-2 撑杆长度常用实例

$L_5=L_6$ (mm)	L_7 (mm)	L_8 (mm)
3000	$5750 \leq L_7 \leq 7350$	$5750 \leq L_8 \leq 7350$
3500	$5550 \leq L_7 \leq 8100$	$5550 \leq L_8 \leq 8100$
4000	$5250 \leq L_7 \leq 8350$	$5250 \leq L_8 \leq 8350$
4500	$5000 \leq L_7 \leq 8150$	$5000 \leq L_8 \leq 8150$
5000	$4400 \leq L_7 \leq 7850$	$4400 \leq L_8 \leq 7850$
5500	$4200 \leq L_7 \leq 7350$	$4200 \leq L_8 \leq 7350$
6000	$4400 \leq L_7 \leq 6750$	$4400 \leq L_8 \leq 6750$
6500	$4600 \leq L_7 \leq 6000$	$4600 \leq L_8 \leq 6000$

25.5 附着形式

1) 标准节可附着范围如图:

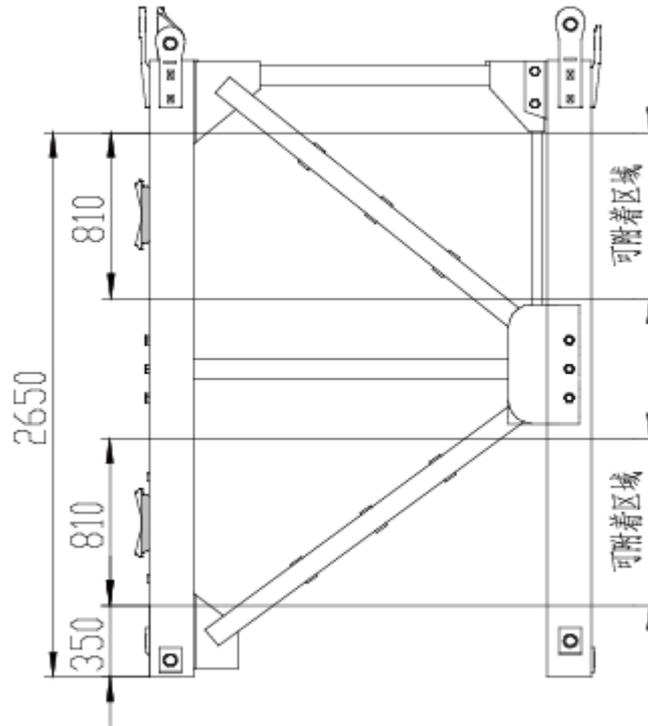
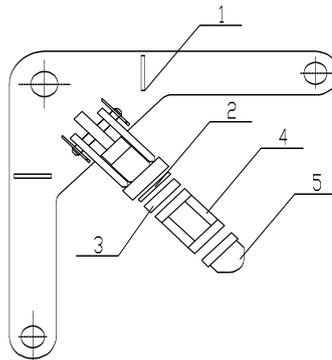


图 4.25-8

2) 顶紧装置使用方式

顶紧装置由安装体、垫片、连接块及顶块组成，如图，各零件之间通过2件M16螺栓连接；我司角钢式标准节主弦踏步位置背面焊有加强筋板，在安装附着框时，若安装位置无踏步加强筋板，可直接使用顶块进行顶紧；若安装位置有踏步加强筋板，则需将角钢顶件中的顶块取下，再进行顶紧。

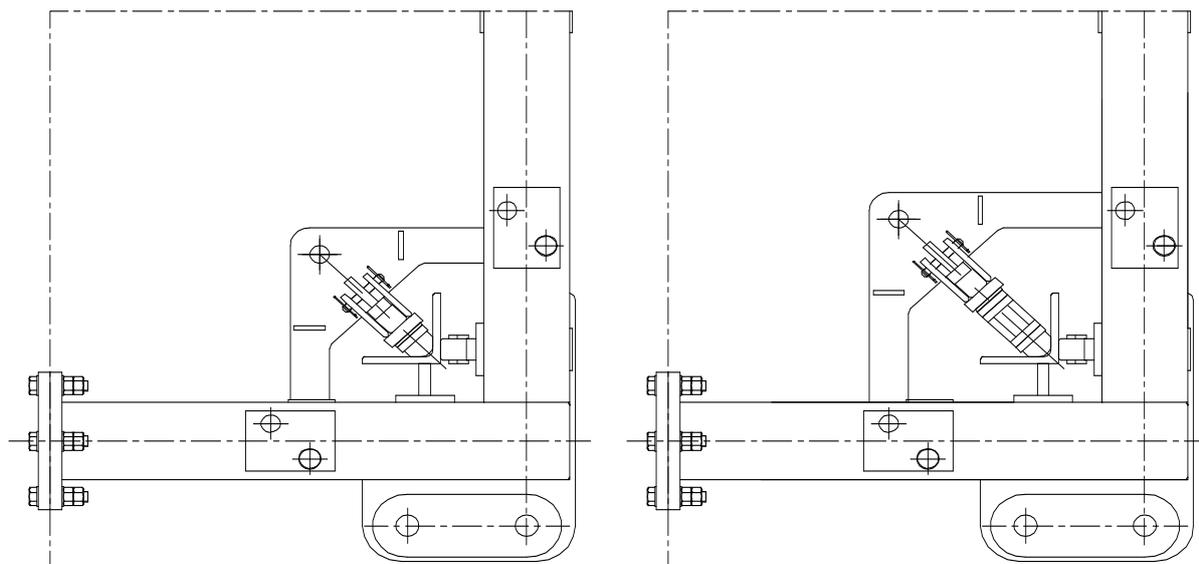


1-安装体 2- 8mm 垫片 3- 20mm 垫片 4-连接块 5-顶头

图 4.25-9



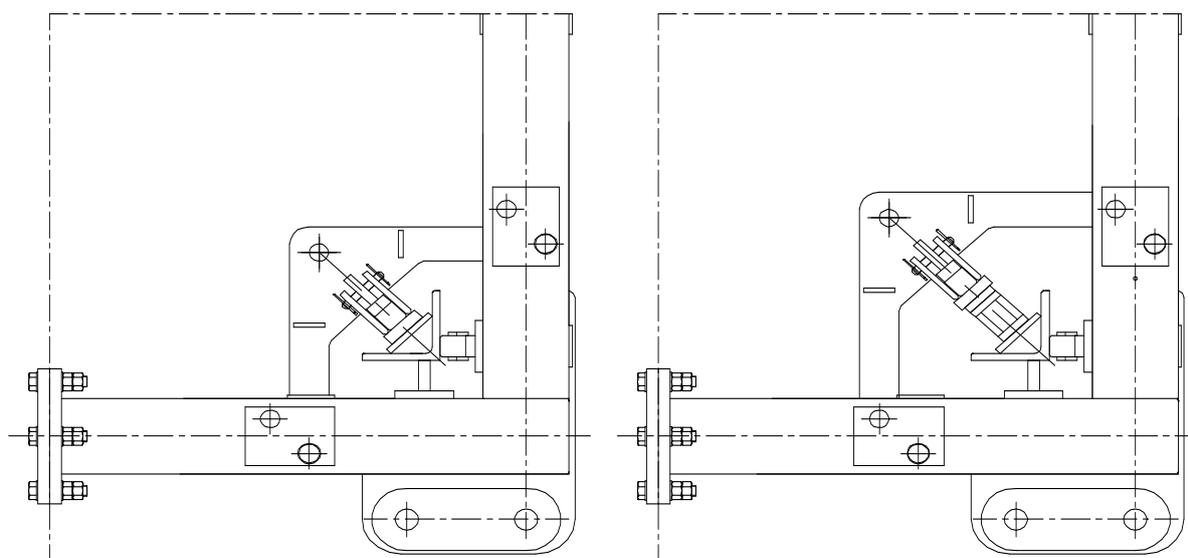
L68系列顶紧装置的使用:



安装体+8mm 垫片+顶头

安装体+8mm 垫片+20mm 垫片+连接块+顶头

图 4.25-10 无踏步筋板位置安装组合方式

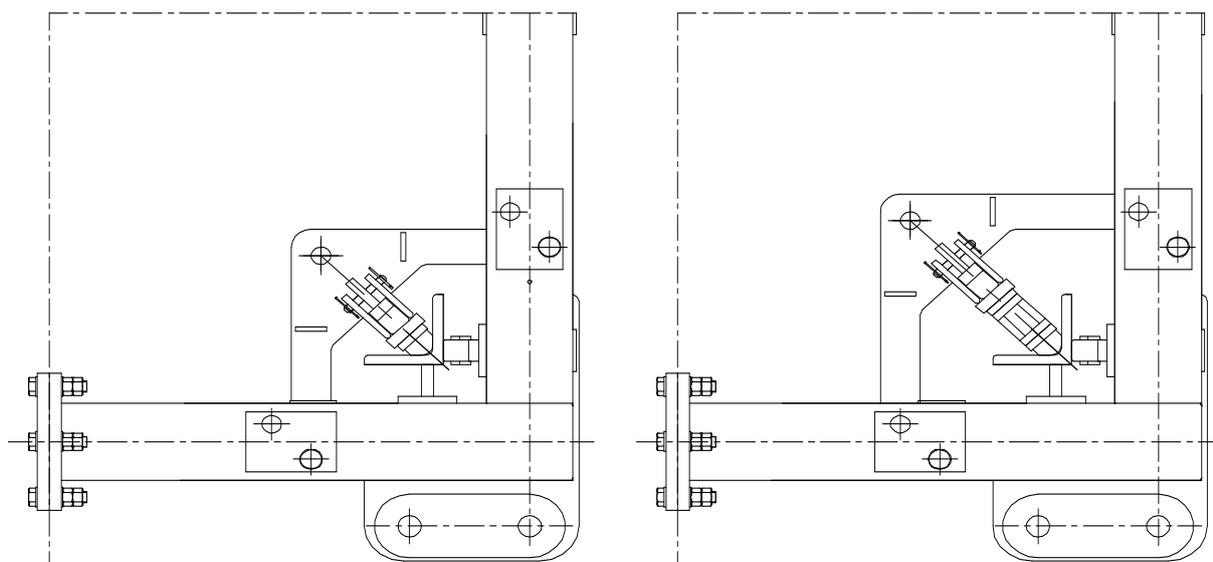


安装体

安装体+20mm 垫片+连接块

图 4.25-11 有踏步筋板位置安装组合方式

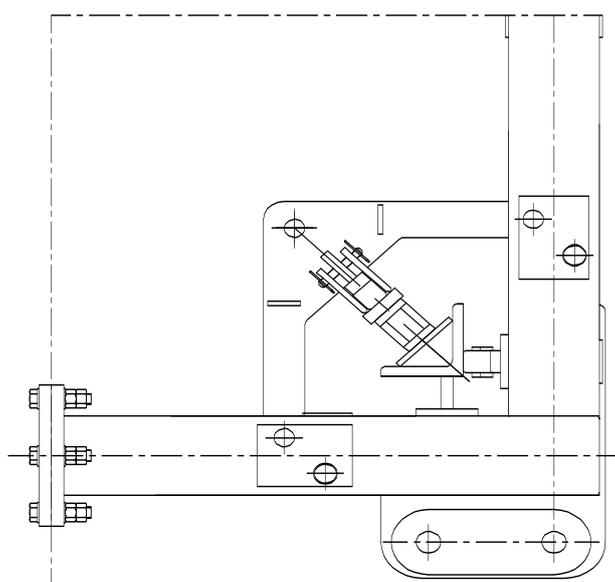
L69系列顶紧装置的使用:



安装体+顶头

安装体+20mm 垫片+连接块+顶头

图 4.25-12 无踏步筋板位置安装组合方式



安装体+连接块

图 4.25-13 有踏步筋板位置安装组合方式

25.6 特殊情况

(1) 若因现场条件受限，附着架布置形式与本说明书不符，请咨询我司技术部门进行验算。

(2) 上述撑杆ABCD为标准长度，因施工条件的限制，我公司也会设计长度与上述撑

杆长度不一样的非标撑杆, 撑杆最大受力在上述范围之内, 同样可以满足使用要求。

25.7 最经济附着方案

本塔机独立式的最大起升高度为 51m。若起升高度要超过 51m, 必须用附着装置对塔身进行加固。附着式塔机的最大起升高度可达 306m。

附着式的结构布置与独立式相同, 只是为了增加起升高度, 塔身增加了标准节 L68B1。为提高塔机的稳定性和塔身的刚度, 在塔身的全高内还设置了若干层附着装置, 工作高度 306m 时, 需要 10 层附着装置。25.7.1 和 25.7.2 考虑到施工要求与塔身、附着架的受力规定了附着架与基础平面距离、附着架之间距离以及附着架以上悬高的极限值。25.6.3 既能满足一般的施工要求, 又能最经济的配制附着架, 降低塔机的使用成本。

25.7.1 第一道附着

(1) 第一道附着架以下的塔身高度 h_1
(支腿固定式含预埋支腿、1 节 7.5m 基础节
和 n_1 节标准节 L68B1 的高度):

$$42.15\text{m} \leq h_1 \leq 48.15\text{m}$$

即第一道附着架以下的塔身节数
(不含 1 节 7.5m 基础节)

n_1 为:

$$11.5 \leq n_1 \leq 13.5$$

(2) 附着架以上塔身悬高 h_0 :

$$h_0 \leq 48.35\text{m}$$

即附着架以上标准节数 (不含特殊节):

$$n_0 \leq 15$$

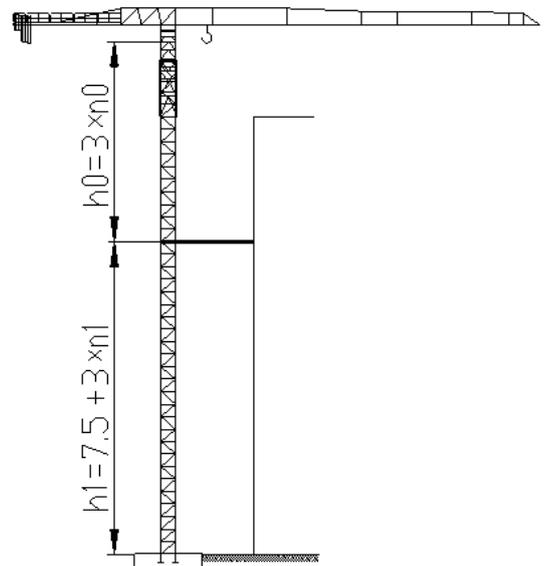


图 4.25-14

25.7.2 第二道及第二道以上附着

(1)附着架之间的距离 h_2 :

$$33\text{m} \leq h_2 \leq 36\text{m}$$

即两道附着架之间的标准节数 n_2 为:

$$11 \leq n_2 \leq 12$$

(2)附着架以上标准节的高度 h_0 :

工作高度 $h \leq 168.5\text{m}$ 时, $n_0 \leq 15$;

工作高度 $168.5\text{m} < h$ 时, $n_0 \leq 14$ 。

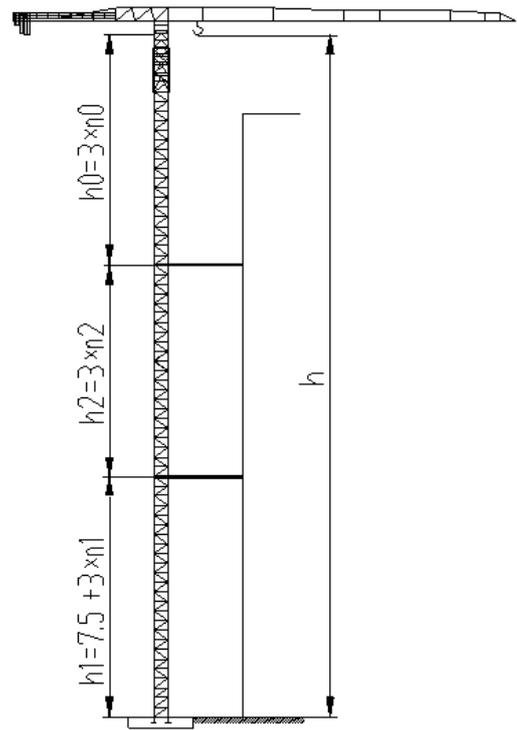


图 4.25-15

25.7.3 独立固定式最经济配置附着方式

第一次附着后, 附着架以上塔身悬出段 $\leq 48.35\text{m}$, 塔机最大工作高度 95.5m , 自下而上 1 节 7.5m 基础节, 29 节标准节 L68B1;

第二次附着后, 附着架以上塔身悬出段 $\leq 48.35\text{m}$, 塔机最大工作高度 132.5m , 自下而上 1 节 7.5m 基础节, 41 节标准节 L68B1;

第三次附着后, 附着架以上塔身悬出段 $\leq 48.35\text{m}$, 塔机最大工作高度 168.5m , 自下而上 1 节 7.5m 基础节, 53 节标准节 L68B1;

第四次附着后, 附着架以上塔身悬出段 $\leq 45.35\text{m}$, 塔机最大工作高度 201.5m , 自下而上 1 节 7.5m 基础节, 64 节标准节 L68B1;

第五次附着后, 附着架以上塔身悬出段 $\leq 45.35\text{m}$, 塔机最大工作高度 234.5m , 自下而上 1 节 7.5m 基础节, 75 节标准节 L68B1;

第六次附着后, 附着架以上塔身悬出段 $\leq 45.35\text{m}$, 塔机最大工作高度 267.5m , 自下而上 1 节 7.5m 基础节, 86 节标准节 L68B1;

第七次附着后, 附着架以上塔身悬出段 $\leq 45.35\text{m}$, 塔机最大工作高度 300.5m , 自下而上 1 节 7.5m 基础节, 97 节标准节 L68B1。

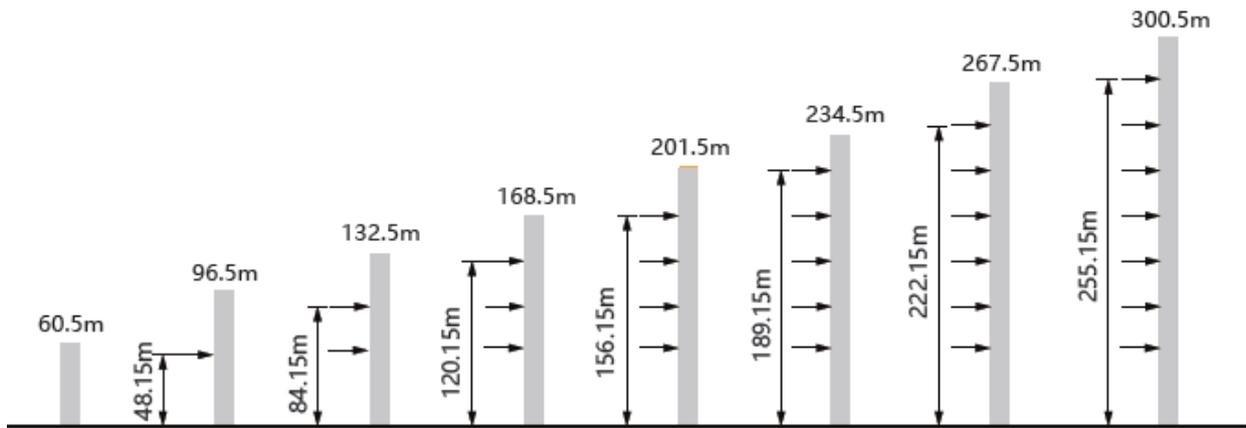


图 4.25-16 独立固定式及附着架最经济配置示意图

注意

不论附着几道，至少保证在最上面的一道附着框架内安装内撑杆，当内撑杆安装附着框位置有干涉时，允许上下适当调整，其安装位置与附着框安装位置在 200mm 内。

26 拆卸塔机

26.1 一般注意事项

所有关于架置与顶升的专门说明对于拆卸与顶升下降操作亦有效。通过辅助起升设备进行拆卸的最后一部分操作。确认辅助起升设备的载荷能力足够。

拆塔是一项技术性很强的的工作，尤其是标准节、平衡臂、起重臂的拆卸。如稍有疏忽，就会导致机毁人亡、因此，用户在拆卸这些部件时，需严格按照本说明书的规定操作。上塔工作人员，必须是经过培训并拿到证书的人员。

注意

顶升下降及拆卸作业时，风速限制为 12m/s。禁止从吊起的载荷下方通过，禁止将人员挂在载荷上运输，进行拆卸操作时，强制使用安全吊带。

26.2 拆卸前的准备

1) 由于拆卸塔机时，建筑物已建完，工作场地受限制，应注意工作程序和吊装堆放位置，保证没有障碍物影响拆塔操作，不可马虎大意，否则容易发生人身安全事故。

2) 拆塔过程中，塔机应处于平衡状态。

3) 禁止在拆卸时起升吊钩进行任何起升或者下降操作。

4) 拆卸过程中，禁止塔身上部进行回转操作。

5) 拆卸进行前，应将起重臂回转至爬升架引进标准节一侧。

6) 塔机拆塔之前，顶升机构由于长期停止使用，应对顶升机构进行保养和试运转，在

试运转过程中，应有目的地对限位器，回转机构的制动器等进行可靠性检查；

7) 对于拆卸的部件，如起重臂、平衡臂等必须遵守规章，以防止当拆卸某一部件时，其余部分有失去平衡的危险。

8) 在拆塔过程中，吊运钢丝绳及吊带的选择要合理，物件捆绑必须牢固。

9) 塔机拆卸对顶升机构来说是重载连续作业，所以应对顶升机构的主要受力件经常检查；

10) 顶升机构工作时，所有操作人员应集中精力观察各相对运动件的相对位置是否正常（如滚轮与主弦杆之间，爬升架与塔身之间），是否有阻碍爬升架运动（特别是下降运动时）的物件；

11) 顶升系统的检查与测试：

a. 检查液压系统各部件是否完好、有无漏、渗油现象。顶升油缸运动是否顺畅、到位。

b. 检查顶升油箱油位计显示油量在油缸完全收回时是否在 1/3 到 2/3 刻度之间，如果油量减少应及时补油。

c. 操作顶升控制手柄进行试顶升动作，当液压系统压力到达溢流阀设定的压力后保持 10 秒，如果压力一直保持不变，则顶升系统可进行顶升加节操作。

26.3 拆卸程序

将塔机旋转至拆卸区域，保证该区域无影响拆卸作业的任何障碍。按下述顺序，进行塔机拆卸。其步骤与立塔组装的步骤相反。拆塔具体程序如下：

1) 降塔身标准节（如有附着装置，相应地也拆卸）；

2) 拆下平衡臂配重（留 2 块 2.8t 的配重）；

3) 起重臂的拆卸(留臂根节)；

4) 拆卸留下的 2 块 2.8t 的配重；

5) 平衡臂的拆卸；

6) 拆卸臂根节；

7) 拆卸回转总成；

8) 拆卸特殊节总成；

9) 拆卸爬升架及塔身。

注意

以上部件的拆卸方法与安装方法相反，严格按照以上几点来执行塔机的拆卸工作，否则将会造成机毁人亡的严重后果！

26.4 降塔

1) 将起重臂回转到引进方向(爬升架中有开口的一侧),使回转制动器处于制动状态,载重小车停在配平位置(与立塔顶升加节时载重小车的配平位置一致);

2) 拆掉最上面塔身标准节与特殊节的连接销轴,稍稍向上顶升,将引进轮按规定方向放至到标准节下方,并保证安全可靠;然后拆掉最上面的塔身标准节与下一节标准节的连接销轴;

3) 伸长顶升油缸,将顶升横梁顶在从上往下数第三个踏步的圆弧槽内,插好防脱销,将上部结构稍稍顶起,把特殊节与爬升架连接耳板销孔对正,打入销轴,并装好开口销;

4) 拆掉最上面塔身标准节与特殊节的连接销轴,稍稍向上顶升,并保证安全可靠;然后拆掉最上面的塔身标准节与下一节标准节的连接销轴,并将标准节固定在引进装置的提升横梁总成上;

5) 继续顶升至最上面标准节与下方标准节离开,把标准节推出引进横梁并支稳(推出时且不可用力过猛,以免标准节冲出引进梁而倾翻,造成事故);

6) 扳开活动爬爪,回缩油缸,让活动爬爪躲过距它最近的一对踏步后,复位放平,继续下降至活动爬爪支承在下一对踏步上并支承住上部结构后,退出防脱销,再回缩油缸至顶升横梁从踏步上移开;

7) 伸出油缸,将顶升横梁顶在下一对踏步上,插好防脱销,稍微顶升至爬爪翻转时能躲过原来支承的踏步后停止,拨开爬爪,回缩油缸,至下一标准节与特殊节相接触时为止;

8) 将特殊节与塔身标准节之间用销轴及锁销紧固牢,用小车吊钩将标准节吊至地面;

9) 重复上述动作,将塔身标准节依次拆下。

注意

爬升架下落过程中,需用人工翻转挂靴,同时派专人看管顶升横梁和导轮,观察爬升架下降时有无被障碍物卡住的现象,以便爬升架能顺利下降,否则将造成受力不均,容易造成顶升故障。

降塔的具体操作步骤与顶升章节中引进标节顺序相反,图示请参阅顶升章节示意。

26.5 拆卸其余结构件

26.5.1 拆卸平衡重

1) 将载重小车固定在起重臂根部,借助辅助吊车拆卸配重;

2) 按装配重的相反顺序,将各块配重依次卸下,仅留下2块2.8t的配重块,如下图所示。

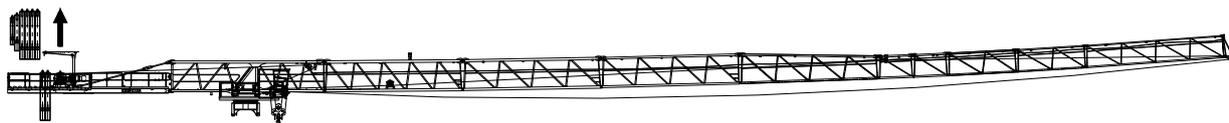


图 4.26-1

26.5.2 拆卸起重臂

放下吊钩至地面，拆除起重钢丝绳与起重臂前端上的防扭装置连接，开动起升机构，回收钢丝绳，根据安装时的吊点位置挂绳，轻轻提起起重臂，在吊装钢丝绳处于自然紧绷状态下，拆去与臂根节下弦连接的螺栓及上弦的销轴。

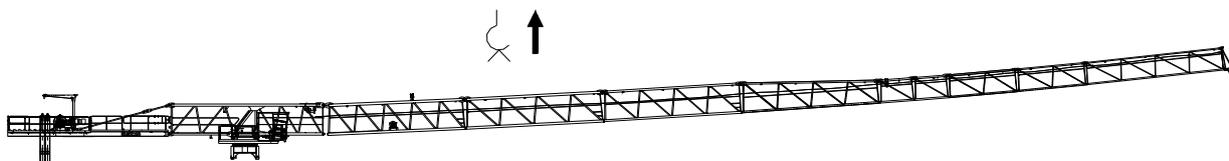


图 4.26-2

26.5.3 拆卸平衡臂

- 1) 将最后 2 块平衡重吊起并平稳放至地面；

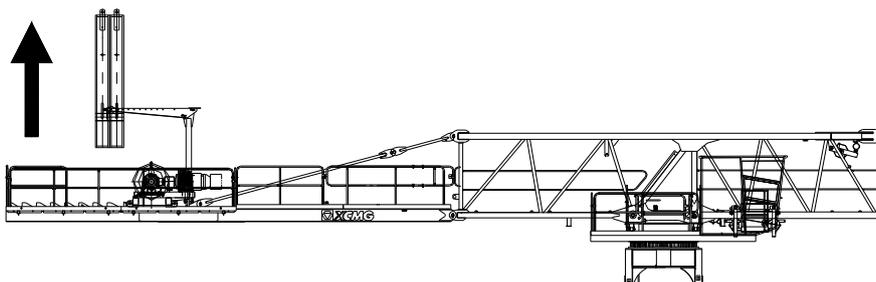


图 4.26-3

- 2) 当吊装钢丝绳与平衡臂处于紧绷状态时候，拆去平衡臂拉杆与臂根节上部短拉杆的连接销轴，然后缓慢起吊拆除平衡臂与臂根节下弦的连接销轴。

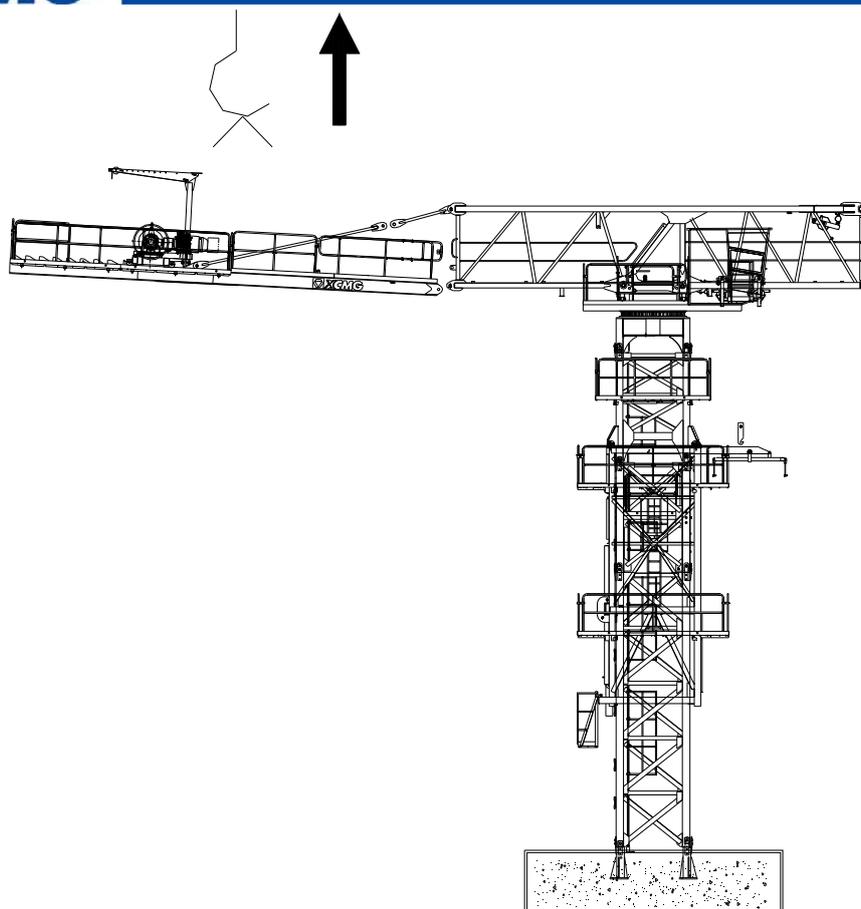


图 4.26-4

26.5.4 拆卸臂根节

吊装臂根节钢丝绳刚处于紧绷状态时候，拆去臂根节与回转上支座连接的销轴，缓慢吊起臂根节，放置放有垫子或是木质的分割板上。

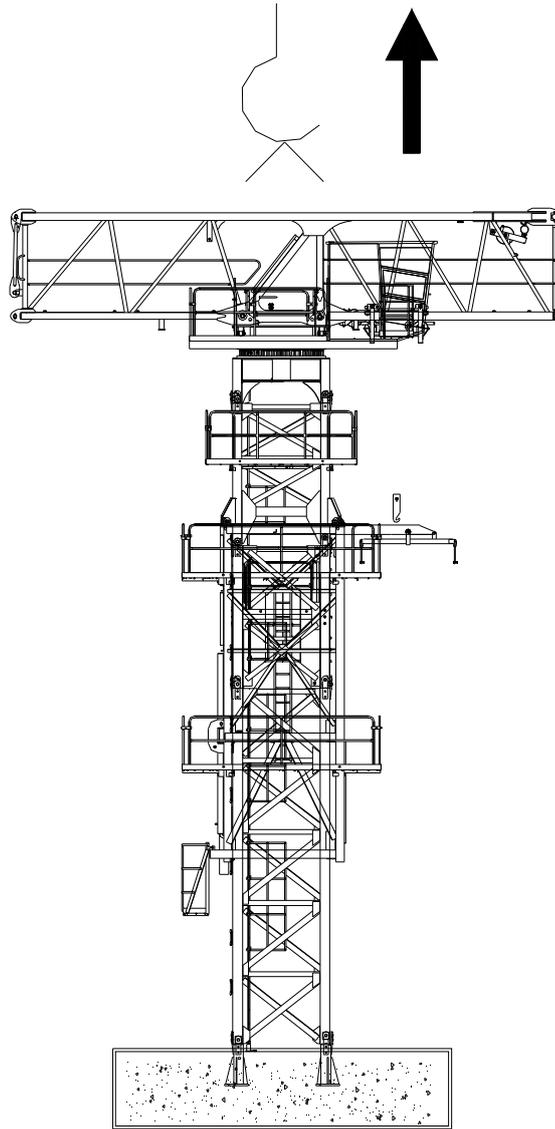


图 4.26-5

26.5.5 拆卸回转总成

根据安装时吊点位置用起重机吊起回转总成，然后将回转下支座与特殊节的连接销轴及立销拆下，之后将回转总成平稳吊至地面。

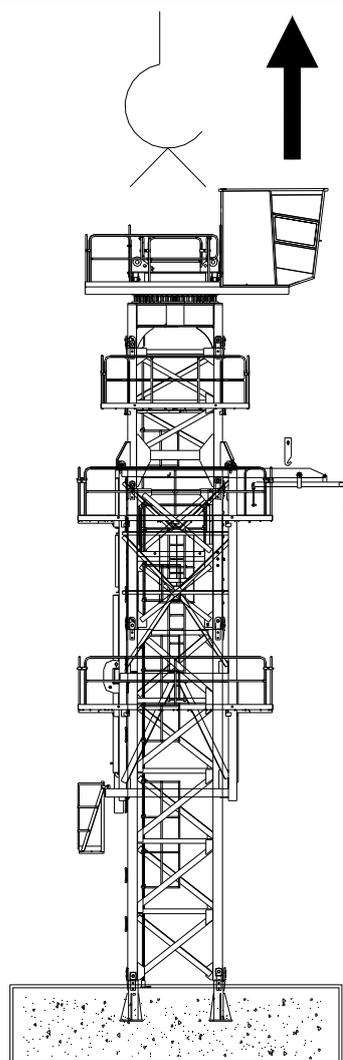


图 4.26-6

26.5.6 拆卸特殊节

按照降塔的步骤，伸长顶升油缸，将顶升横梁轴销落入踏步的圆弧槽内，拆掉特殊节与爬升架的连接销轴，回缩顶升油缸，将爬升架的爬爪支承在塔身上，拆卸前，检查与相邻的组件之间是否还有电缆连接，然后用起重机吊起特殊节，拆下特殊节与塔身的连接销轴，将特殊节用吊索平稳放至地面上。

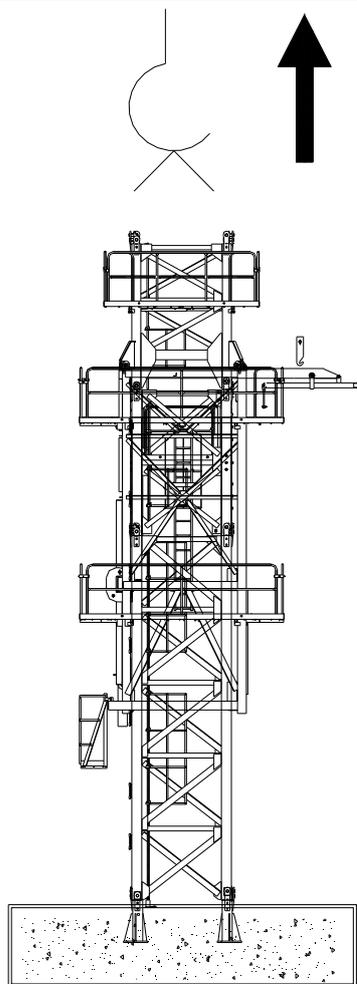


图 4.26-7

26.5.7 拆卸爬升架

- 1) 用起重机吊起爬升架，拆卸顶升横梁与顶升油缸之间的销轴；
- 2) 回缩油缸，并使油缸自然下垂；
- 3) 沿着塔身方向缓慢吊起爬升架，并平稳的放在地面上。

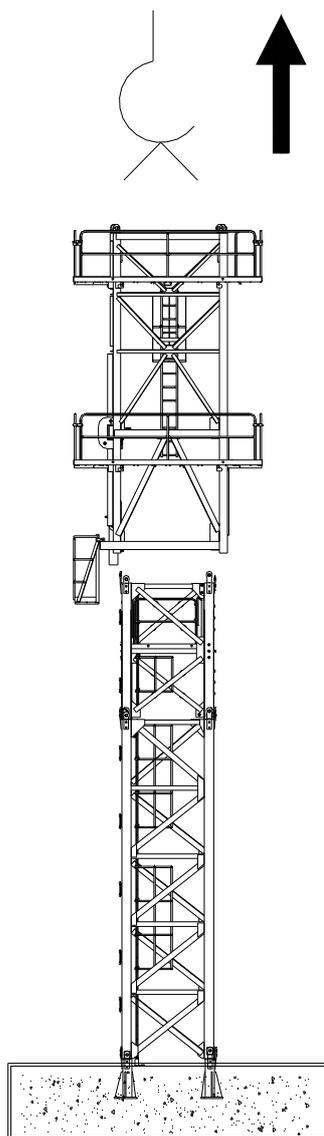


图 4.26-8

26.5.8 附着式塔机的拆卸



拆卸附着装置前必须先降低塔身，只有当塔身下降至爬升架下端与最高附着装置之间为安全距离时，并保证在此道附着装置之下的附着装置处于夹紧有效状态，才能拆卸该道附着装置。

26.5.7 塔机拆散后的注意事项

- 1) 塔机拆散后由工程技术人员和专业维修人员进行检查；
- 2) 对主要受力的结构件应检查金属疲劳，焊缝裂纹，结构变形等情况，检查塔机各零部件是否有损坏或碰伤等；
- 3) 检查完毕后，对缺陷、隐患进行修复后，再进行防锈、刷漆处理。