



2013003207Z



(2013)国认监认字(454)号

报告编号: WX-WT-2015-C1238

JSTJ-BG-132-19-01-4.0

起重机械安全监控管理系统 委托检验报告

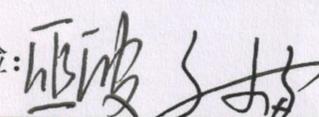
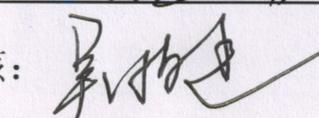
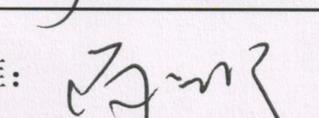
产品名称: 塔式起重机安全监控管理系统
型号规格: DJT-100
委托单位: 成都科达光电技术有限责任公司
制造单位: 成都科达光电技术有限责任公司

江苏省特种设备安全监督检验研究院
国家桥门式起重机械产品质量监督检验中心



起重机械安全监控系统检验结论

报告编号: WX-WT-2015-C1238

委托单位名称	成都科达光电技术有限责任公司		
制造单位名称	成都科达光电技术有限责任公司		
制造单位地址	四川省成都市天府大道北段 1480 号		
样品品种 (型式)	起重机械安全监控系统	样品名称	塔式起重机安全监控系统
型号规格	DJT-100	样品编号	T-15000078
样品制造日期	2015 年 06 月 18 日	样品接收日期	2015 年 08 月 28 日
抽样基数	/	样品数量	1 套
试验日期	2015 年 08 月 28 日	环境温度	22~31°C
检验地点	四川省自贡市高新区紫荆路紫荆城邦工地 15#楼 (现场试验验证)		
试验依据	GB/T 28264-2012 《起重机械安全监控系统》		
试验结论	经检验, 确认样品所检项目符合 GB/T 28264-2012 《起重机械安全监控系统》中规定的检验要求, 所检项目合格。		
备注	/		
试验:	 日期: 2015 年 09 月 22 日		
审核:	 日期: 2015 年 09 月 22 日		
批准:	 日期: 2015 年 09 月 22 日		

一、样品主要结构型式和照片

报告编号: WX-WT-2015-C1238

主要结构型式:

系统由可动态实时显示的主机、起重量限制器、幅度传感器、起升高度传感器、风速仪、防倾翻及碰撞传感器、回转角度限制器、行程限位器、摄像头、视频显示器、通信模块等组成,适用于塔式起重机的安全监控管理。

样品照片:



二、起重机械安全监控系统委托检验

报告编号: WX-WT-2015-C1238

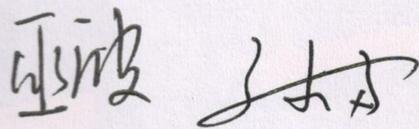
序号	检验项目及其内容	检验结果	检验结论	备注
1	1.1 起重量	系统采集该参数,能实时显示起重量,计量单位为“t”,并保留小数点后两位,符合要求。	合格	
2	1.2 起重力矩	系统采集该参数,能实时显示起重量和相应位置幅度,计量单位分别为“t”和“m”,并保留小数点后两位,符合要求。	合格	
3	1.3 起升高度、下降深度	系统采集该参数,能实时显示所吊运的物体高度和下降深度,计量单位为“m”,并保留小数点后两位,符合要求。	合格	
4	1.4 运行行程	系统采集该参数,能实时显示起重机械的起升高度、下降深度、小车运行行程,符合要求。	合格	固定式
5	1.5 幅度	系统采集该参数,能实时显示位置幅度,计量单位为“m”,并保留小数点后两位,符合要求。	合格	
6	1.6 大车运行偏斜	塔式起重机,不作要求。	/	不适用
7	1.7 水平度	塔式起重机,不作要求。	/	不适用
8	1.8 风速	系统采集该参数,能实时显示风速,符合要求。	合格	
9	1.9 回转角度	系统采集该参数,能实时显示起重机械回转角度,符合要求。	合格	
10	1.10 运行机构安全距离	塔式起重机,不作要求。	/	不适用
11	1.11 操作指令	系统采集该参数,在空载的条件下,对起重机械的动作进行操作验证,各种动作在显示器上能实时显示。试验后,相关的记录,信息能保存和回放,符合要求。	合格	
12	1.12 支腿垂直度	塔式起重机,不作要求。	/	不适用
13	1.13 工作时间	系统采集该参数,系统能实时显示和记录工作时间,符合要求。	合格	
14	1.14 累计工作时间	系统采集该参数,已完成的工作循环的时间系统能全部累加、记录和存储,符合要求。	合格	
15	1.15 每次工作循环	系统采集该参数,完成的工作循环能全部记录和存储,符合要求。	合格	

序号	检验项目及其内容	检验结果	检验结论	备注
16	2.1 起升机构制动器状态	塔式起重机, 不作要求。	/	不适用
17	2.2 抗风防滑状态	固定式塔式起重机, 不作要求。	/	不适用
18	2.3.1 门限位	塔式起重机, 不作要求。	/	不适用
19	2.3.2 机构之间的运行联锁	塔式起重机, 不作要求。	/	不适用
20	2.4 工况设置状态	塔式起重机, 不作要求。	/	不适用
21	2.5 供电电缆卷筒状态	塔式起重机, 不作要求。	/	不适用
22	2.6 过孔状态	塔式起重机, 不作要求。	/	不适用
23	2.7 视频系统	安装有摄像头、能观察到吊点, 在视频系统的屏幕上能观察到起重机械实时工作的监控画面, 状态的信息能完整保存, 符合要求。	合格	
24	3.1 起重量综合误差	综合误差: 3.3%	合格	
	3.2 幅度综合误差	综合误差: 1.8%	合格	
	3.3 起重力矩综合误差	综合误差: 4.2%	合格	
25	4.连续作业	系统的基本组成单元符合其本身的技术规范。工作循环次数大于 20 次, 能实时记录。	合格	
26	5.实时性	具有对起重机械运行状态及故障信息进行时记录的功能, 能以图形、图像、图标和文字的方式显示起重机械的工作状态和工作参数。系统实际程序的扫描周期小于 100ms。	合格	
27	6.历史追溯性	具有对起重机械运行状态及故障信息进行历史追溯的功能, 存储的数据信息或图像信息应包含数据或图像的编号, 时间和日期与试验的数据一致, 能追溯到起重机械的运行状态及故障报警信息。	合格	

28	7.故障自诊断	具有故障自诊断功能。在开机时有自检程序,对警报、显示等功能进行验证;在系统自身发生故障而影响正常使用时,能立即发出报警信号。	合格
29	8.储存要求	系统储存的数据信息包含编号、时间和日期。	合格
30	9.断电后,信息的保存	外接 UPS 电源,具有断电保护功能,系统的信息存储单元在关闭电源或供电中断之后,其内部的所有信息均被保留。	合格
31	10.存储时间	数据存储卡 16G,数据存储时间大于 30 个连续工作日。160G 硬盘,视频存储时间大于 72 小时。数据信息或图像信息的日期按照年/月/日/时/分/秒的格式进行存储。	合格
32	11.显示信息的清晰度	斜视 45°,系统的显示信息清晰可辨,不干扰司机视线,不刺目。	合格
33	12.文字表达形式	系统显示的文字是简体中文。	合格
34	13.报警装置	系统的报警装置能向起重机械操作者发出清晰的声光报警。	合格
35	14.通信协议的开放性	系统的用户通信协议是对外开放的。通信协议采用 TCP/IP 协议,可通过 USB 传输数据。	合格
36	15.管理权限的设定	系统的管理由经授权的人员进行。进入系统后,需要指纹录入进行身份识别。系统管理员或驾驶人员录入指纹并经识别后,能够顺利进入系统。	合格

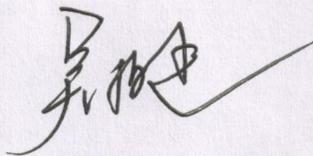
备注:

检验人员:



日期:2015年09月22日

审核人员:



日期:2015年09月22日

附件: 部分试验照片



图1 现场试验

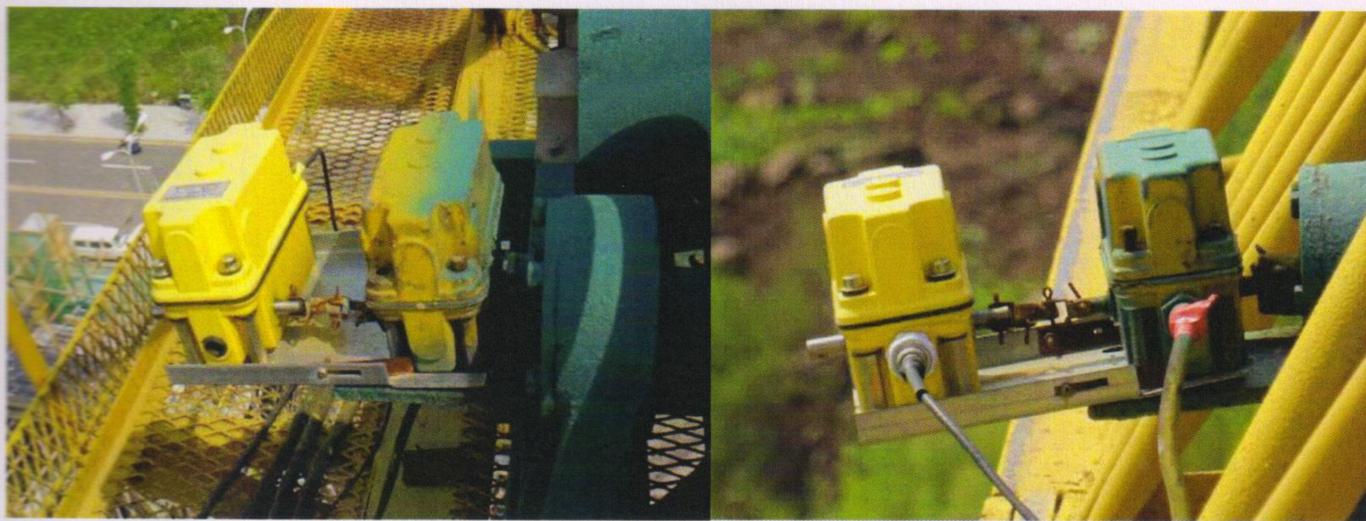


图2 限位器



图3 起重重量传感器

图4 风速仪

续图

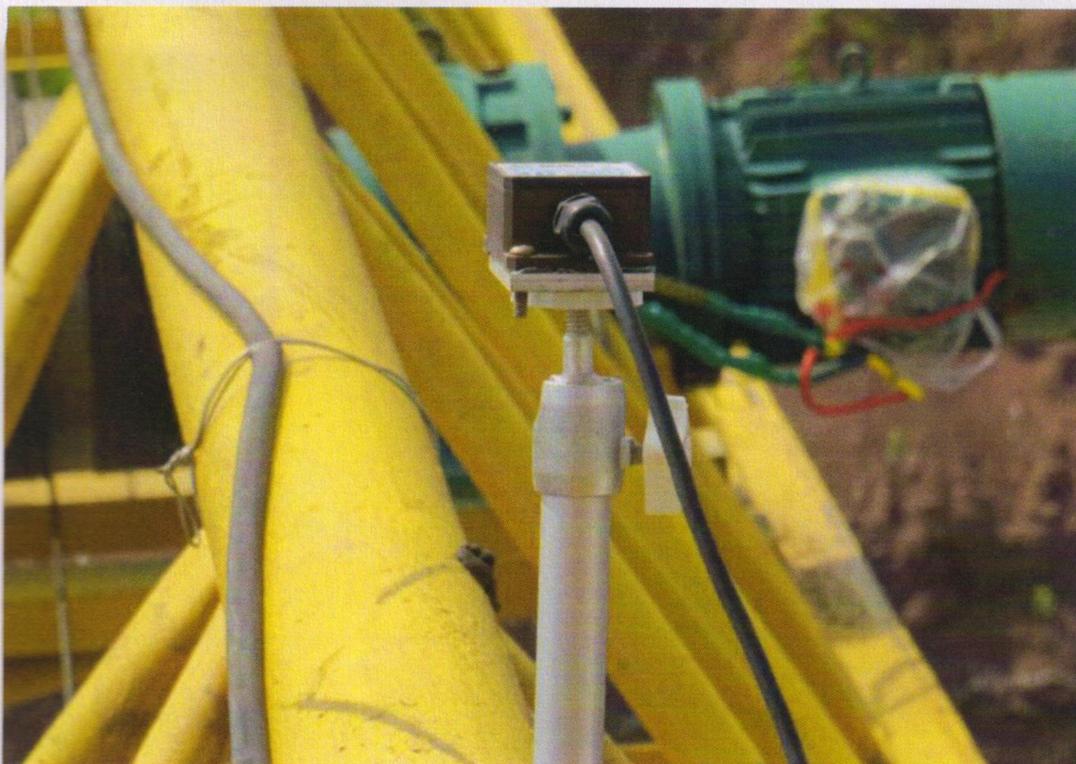


图 5 防倾翻、碰撞传感器

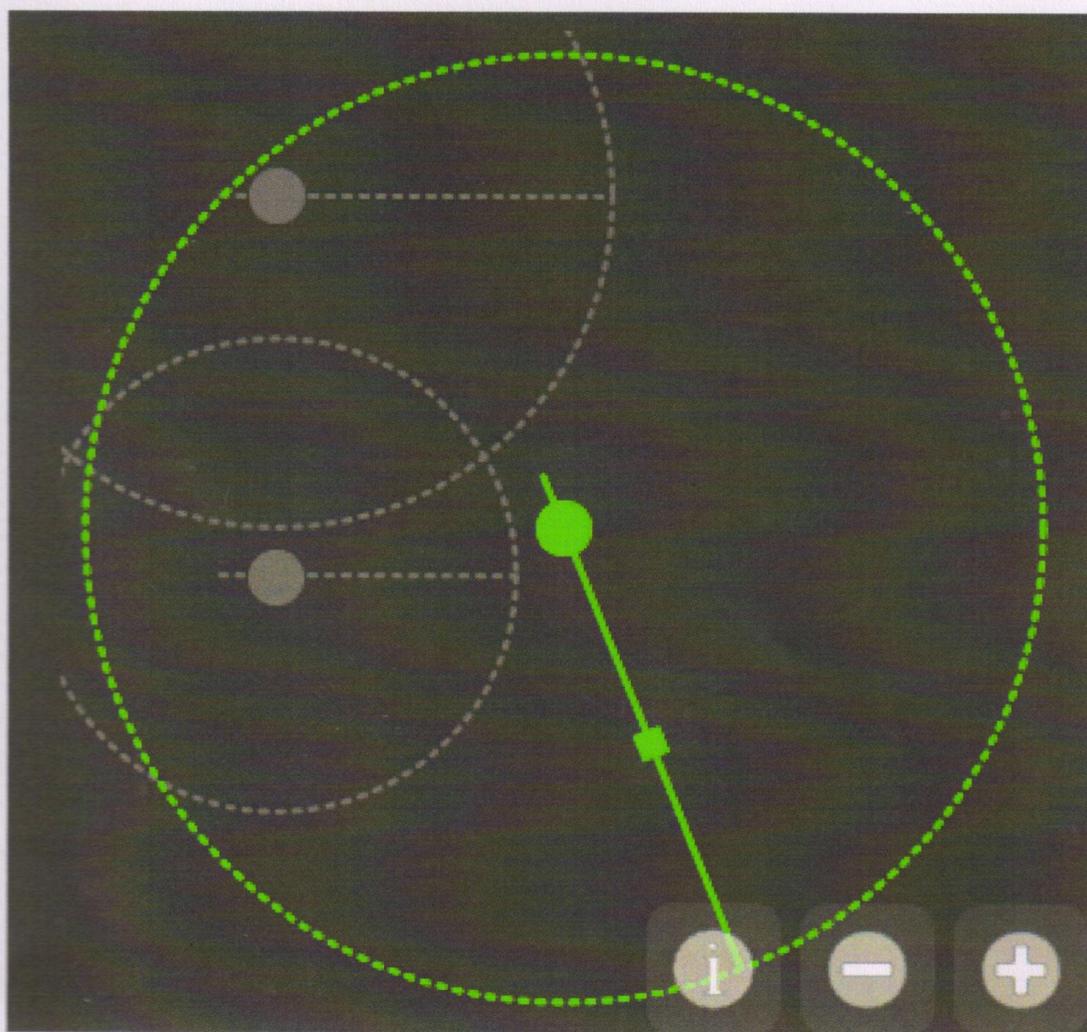


图 6 防碰撞实时信息

续图

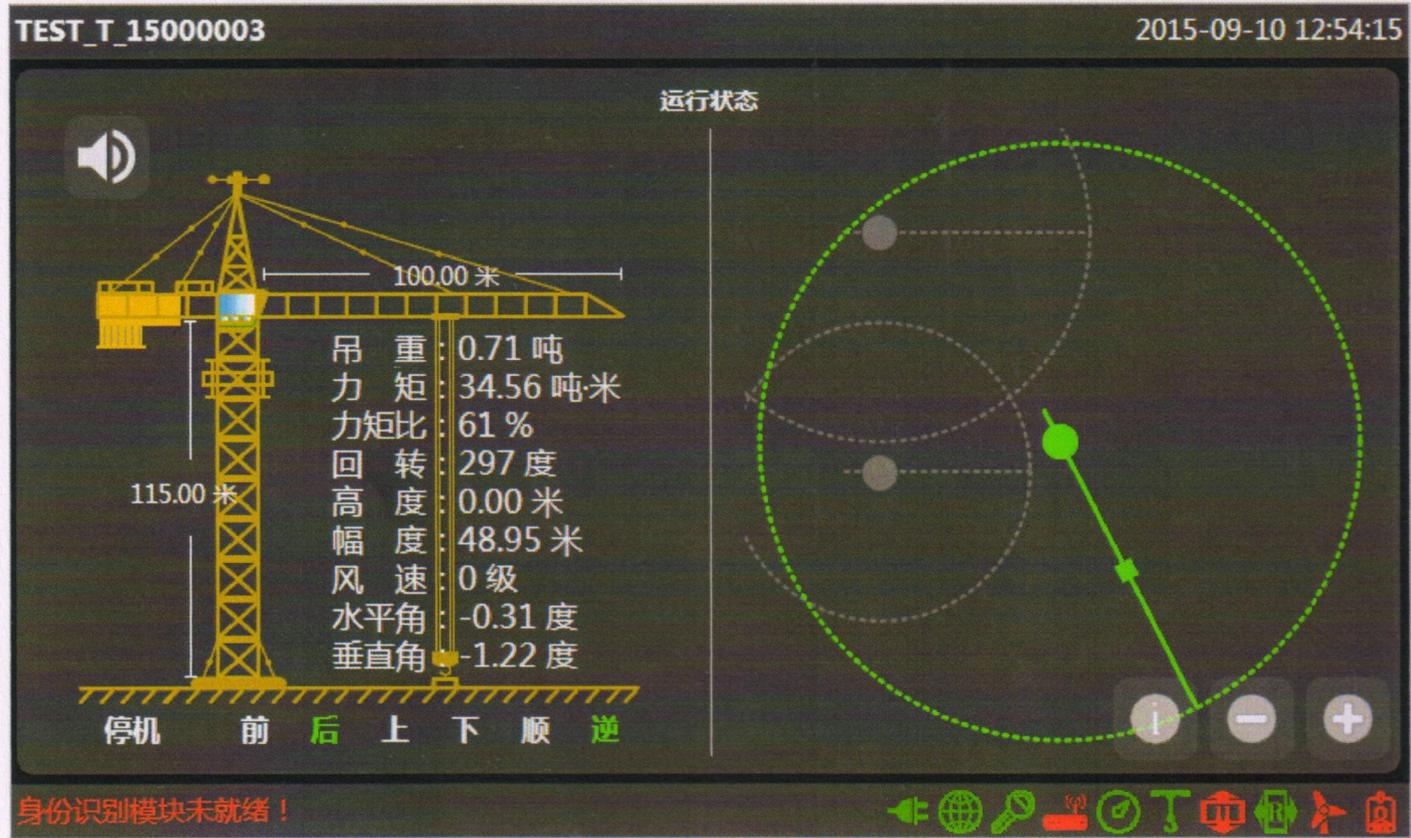


图 7 实时监控参数

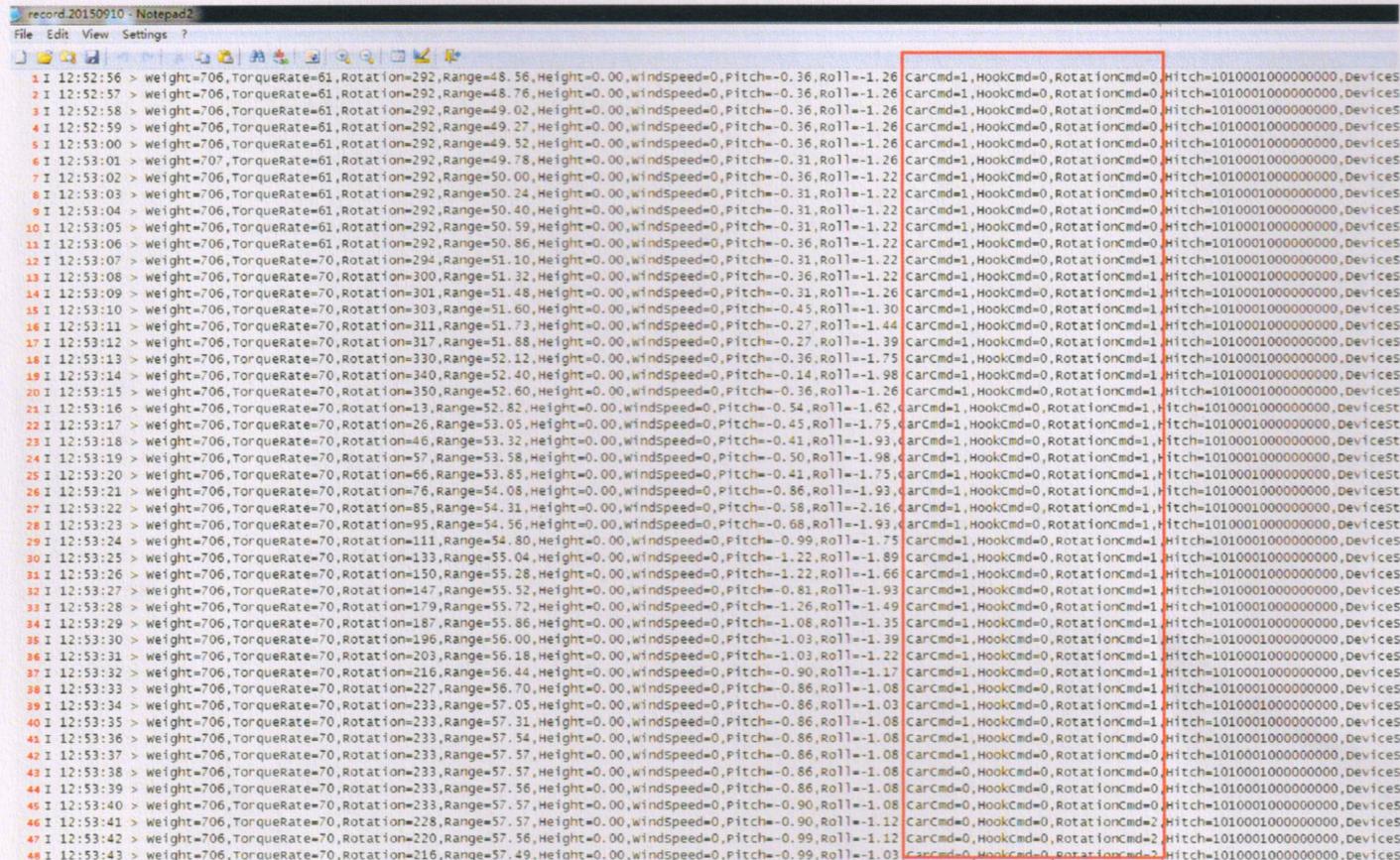


图 8 历史运行数据及操作指令

续图

机械类型	备案号	塔机(升降机-左笼)	升降机(右笼)	故障	违章	报警
塔机	川CB-T-1112-00779	KEDA_T_15000053		0	0	90
塔机	川CB-T-1503-01099	KEDA2015000004		0	122	341

监控IMEI	接收时间	异常类型	故障类型	操作
1 KEDA_T_15000053	2015-09-08 11:54:42	报警	限位	【回放】
2 KEDA_T_15000053	2015-09-08 11:53:17	报警	限位	【回放】
3 KEDA_T_15000053	2015-09-08 11:51:42	报警	限位	【回放】
4 KEDA_T_15000053	2015-09-08 11:49:25	报警	限位	【回放】
5 KEDA2015000004	2015-09-08 11:45:49	报警	倾斜	【回放】
6 KEDA2015000004	2015-09-08 11:45:35	报警	倾斜	【回放】
7 KEDA2015000004	2015-09-08 11:44:42	报警	倾斜	【回放】
8 KEDA2015000004	2015-09-08 11:44:13	报警	倾斜	【回放】
9 KEDA2015000004	2015-09-08 11:44:07	报警	倾斜	【回放】
10 KEDA2015000004	2015-09-08 11:44:06	报警	倾斜	【回放】
11 KEDA2015000004	2015-09-08 11:44:05	报警	倾斜	【回放】

图9 历史报警数据

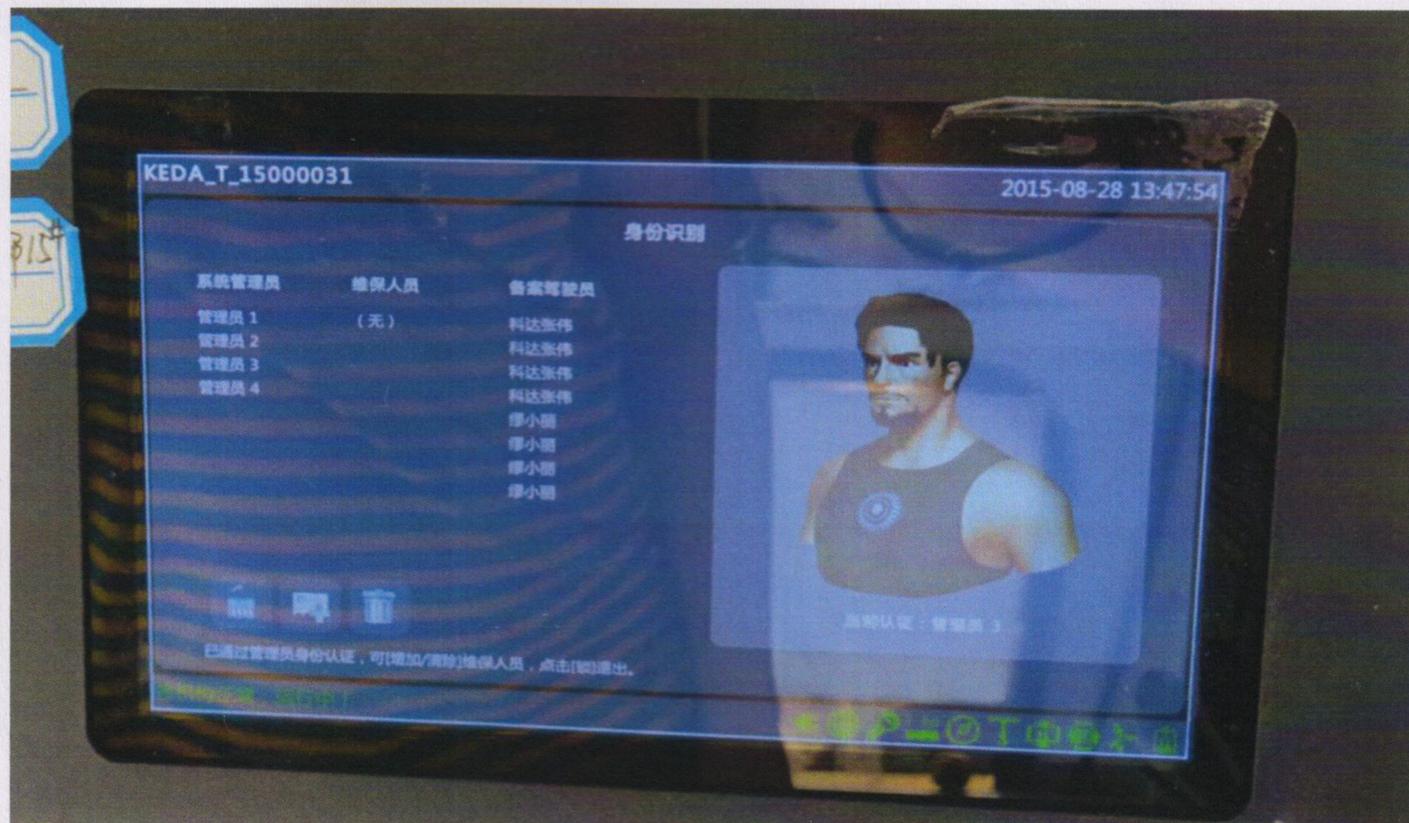


图10 用户权限