



中华人民共和国国家标准

GB/T 24817.2—2021/ISO 7752-2:2011

代替 GB/T 24817.2—2010

起重机 控制装置布置形式和特性 第 2 部分：流动式起重机

Cranes—Control layout and characteristics—Part 2: Mobile cranes

(ISO 7752-2:2011, Cranes—Control layout and characteristics—
Part 2: Basic arrangement and requirements for mobile cranes, IDT)

2021-05-21 发布

2021-12-01 实施

国家市场监督管理总局 发布
国家标准化管理委员会

前 言

本文件按照 GB/T 1.1—2020《标准化工作导则 第 1 部分：标准化文件的结构和起草规则》给出的规则起草。

本文件是 GB/T 24817《起重机 控制装置布置形式和特性》的第 2 部分。GB/T 24817 已经发布了以下部分：

- 第 1 部分：总则；
- 第 2 部分：流动式起重机；
- 第 3 部分：塔式起重机；
- 第 4 部分：臂架起重机；
- 第 5 部分：桥式和门式起重机。

本文件代替 GB/T 24817.2—2010《起重机械 控制装置布置形式和特性 第 2 部分：流动式起重机》，与 GB/T 24817.2—2010 相比，除结构调整和编辑性改动外，主要技术变化如下：

- a) 更改了范围(见第 1 章,2010 年版的第 1 章)；
- b) 更改了规范性引用文件(见第 2 章,2010 年版的第 2 章)；
- c) 删除了术语“司机”(见 2010 年版的 3.2)；
- d) 增加了术语“控制装置”(见 3.2)；
- e) 增加了术语“控制站”(见 3.3)；
- f) 更改了伸缩臂起重机双向手柄臂架变幅向前推手柄的要求(见 5.3,2010 年版的 5.2.3)；
- g) 更改了定长臂起重机控制装置简图(见图 4,2010 年版的图 4)；
- h) 增加了定长臂起重机的变幅/副臂变幅选择开关和手柄的要求(见 6.2.4)；
- i) 更改了伸缩臂起重机控制装置简图(见图 5,2010 年版的图 5)；
- j) 更改了伸缩臂起重机起升 2 和回转控制装置手柄 1 垂直方向的要求(见 7.2.1.1,2010 年版的 6.2.1)；
- k) 增加了伸缩臂起重机的主臂变幅/伸缩/副臂变幅选择开关和手柄的要求(见 7.2.3.3)；
- l) 增加了副臂变幅控制装置的要求(见 7.2.4)。

本文件使用翻译法等同采用 ISO 7752-2:2011《起重机 控制装置布置形式和特性 第 2 部分：流动式起重机的基本布置和要求》。

与本文件中规范性引用的国际文件有一致性对应关系的我国文件如下：

- GB/T 6974.2—2017 起重机 术语 第 2 部分：流动式起重机(ISO 4306-2:2012, IDT)
- GB/T 24817.1—2016 起重机 控制装置布置形式和特性 第 1 部分：总则(ISO 7752-1:2010, IDT)

本文件做了下列编辑性修改：

- 为与现有标准系列一致，将标准名称改为《起重机 控制装置布置形式和特性 第 2 部分：流动式起重机》。

本文件由中国机械工业联合会提出。

本文件由全国起重机械标准化技术委员会(SAC/TC 227)归口。

本文件起草单位：徐州重型机械有限公司。

本文件主要起草人：胡海鹏、张艳、李雪峰、侯政良、焦国旺、黄清。

本文件及其所代替文件的历次版本发布情况为：

- 2010 年首次发布为 GB/T 24817.2—2010，本次为第一次修订。

引 言

GB/T 24817《起重机 控制装置布置形式和特性》是规范我国起重机械控制装置的布置形式、要求和动作方向的标准,旨在统一我国起重机控制装置的布置形式和动作方向,并与国际保持一致。由五个部分构成。

- 第1部分:总则。目的在于规定起重机控制装置通用布置形式和一般要求。
- 第2部分:流动式起重机。目的在于规定流动式起重机控制装置的布置形式和主要特性。
- 第3部分:塔式起重机。目的在于规定塔式起重机控制装置的布置形式和主要特性。
- 第4部分:臂架起重机。目的在于规定臂架起重机控制装置的布置形式和主要特性。
- 第5部分:桥式和门式起重机。目的在于规定桥式和门式起重机控制装置的布置形式和主要特性。

流动式起重机的操作员经常要操纵不同型号或不同制造厂的起重机,本文件规定了起重机基本控制装置的布置及动作方向,以减少操作员在紧急情况下的混乱及误操作。

起重机 控制装置布置形式和特性

第 2 部分:流动式起重机

1 范围

本文件规定了用于流动式起重机回转、载荷升降、臂架变幅和伸缩的控制装置的布置形式、要求和动作方向。涉及双向手柄(双向控制装置)和十字轴手柄(多向控制装置)的基本布置形式和要求,与 ISO 7752-1 共同使用。

本文件适用于 ISO 4306-2 定义的所有流动式起重机。

2 规范性引用文件

下列文件中的内容通过文中的规范性引用而构成本文件必不可少的条款。其中,注日期的引用文件,仅该日期对应的版本适用于本文件;不注日期的引用文件,其最新版本(包括所有的修改单)适用于本文件。

ISO 4306-2 起重机 术语 第 2 部分:流动式起重机(Cranes—Vocabulary—Part 2: Mobile cranes)

ISO 7752-1 起重机 控制装置布置形式和特性 第 1 部分:总则(Cranes—Control layout and characteristics—Part 1:General principles)

3 术语和定义

ISO 4306-2 界定的以及下列术语和定义适用于本文件。

3.1

操作员 operator

操纵起重机实现载荷定位的人员。

[来源:ISO 7752-1]

3.2

控制装置 control

连接起重机操作员和起重机控制系统之间的操纵装置。

[来源:ISO 7752-1]

3.3

控制站 control station

控制起重机运行或停止的固定地点。

[来源:ISO 7752-1]

4 双向手柄,定长臂起重机

基本控制装置应按图 1 布置。