

吊车广泛采用先导方式操纵控制

产品名称	吊车广泛采用先导方式操纵控制
公司名称	重庆起重机械设备有限公司
价格	面议
规格参数	
公司地址	重庆市重庆区不说路
联系电话	02365498712 13712670051

产品详情

吊车驾驶室操纵装置一般都有合理的布置和清晰的标识，且操纵方便。作为使用操纵人员必须弄清楚所有操纵手柄或踏板上或者附近的标志、用途及操作方向，以避免发生误操纵。

一般情况下，用操纵手柄和脚踏板操纵的吊车操纵装置的布置都有大体的规律。如图3-1所示的吊车操纵最基本的布置形式，一般可根据需要增减图中的手柄或踏板。

图3-1中手柄1为回转操纵。向前（离开驾驶员方向）推手柄，转台向右回转（操纵室左置或右置）；对操纵室右置的吊车为向左回转；手柄在中间位置时切断回转动力。向后（向着司机方向）拉手柄，回转方向相反。

手柄2或踏板5为吊臂伸缩操纵：向前推手柄，伸长起重臂；手柄在中间位置时，保持起重臂不动；向后拉手柄，起重臂回缩。踏板5可供选用，代替手柄2。手柄3为变幅操作：向前推手柄，降落吊臂。

手柄4及制动踏板6为起升操作和起升制动；向后拉手柄，起升载荷；手柄置中间位置时，切断起升动力，并保持载荷不动（如果装有自动制动器）或通过踩下制动踏板控制载荷；向前推手柄，下降载荷。重庆起重机guoying.qz234.com

现代吊车广泛采用先导方式操纵控制，这种吊车操纵装置常见布置形式如图3-2所示

图3-2中手柄1和踏板5为起升（副卷扬）和回转操纵。向后拉手柄，起升载荷；手柄处于中间位置时，保持载荷不动（如装有自动制动器）或踩下制动踏板5制动载荷；向前推手柄，下降载荷。向左移动手柄1，回转台向左回转；手柄1处于中间位置时，切断回转动力；向右移动手柄1，回转台向右回转。

手柄2和踏板6为起升和变幅控制。向后拉手柄2，起升载荷；手柄2处于中间位置时，保持载荷不动（如装有自动制动器）或踩下制动踏板6制动载荷；向前推手柄，下降载荷。向左移动手柄2，起升吊臂；手柄2处于中位时，保持吊臂不动；向右移动手柄2，降落吊臂。

吊臂伸缩控制用手柄3。向前推手柄3，吊臂伸长；手柄3处于中间位置时，保持吊臂不动；向后拉手柄3，吊臂回缩。

一般情况下，手柄3可以是独立的手柄，吊臂的伸缩功能也可以是手柄1的前后移动。此外，用踏板4（可供选用）可以代替手柄3.向前踩动踏板（脚趾下压），吊臂伸长；踏板处于中间位置时，保持吊臂不动；向后踩动踏板（脚跟下压），吊臂回缩。