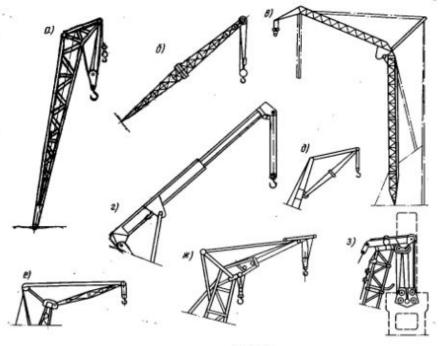


Самоходные стреловые краны выпускают с дизельным, электрическим и дизель- электрическим приводами. Они могут иметь ходовое устройство в виде гусениц, специального, шасси на пневмоколесном ходу, специального шасси автомобильного типа, шасси на базе серийных автомобилей.

Получают также распространение **башенно-стреловые краны**, в которых основную стрелу используют в качестве башни, а клюв длиной 10...40 м — как горизонтально расположенную стрелу. Эти краны более эффективны на монтаже высоких и объемных сооружений.





XI.3. Стреловое и башенно-стреловое обо-

а, 6 — стрелы с жестким оголовком и универсальная; 6 — башенно-стреловое оборудование; а — телескопическая стрела; 0, е — управляемые гуськи; ж — неуправляемый гусек; 3 — вильчатый оголовинк

ХІ.4. Гусеничный жран СКГ-40 и его грузовые характеристики

а — для основной стрелы; б — для вспомогательной стрелы; f — гусеничные тележки; 2 — стреловая оттяжка; 3 — ословная стрела; б — корко основного подлема; 5 — крюк вспомогательного подлема; 5 — крюк вспомогательного подлема; 6 — гусек; 7 — канаты грузовые и изменения вылета гуська; 8 — стойка; 9 — кабина управления; 19 — противовес

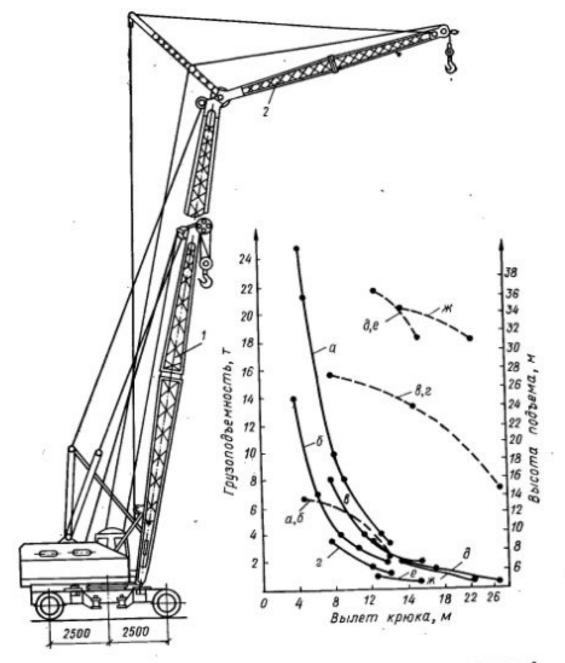
Пневмоколесные краны имеют ходовое устройство в виде специального шасси. В зависимости от грузоподъемности крана шасси имеет от двух до пяти осей, в том числе две ведущие. Пневмоколесные краны выпускают в различных модификациях с диапазоном грузоподъемности 13... 100 т (на наименьшем вылете крюка).

Пневмоколесные краны в отличие от гусеничных более мобильны и могут перемещаться без груза со скоростью до 20 км/ч. При подъеме грузов массой более 10 т кран должен работать на выносных опорах, что несколько снижает его маневренность.

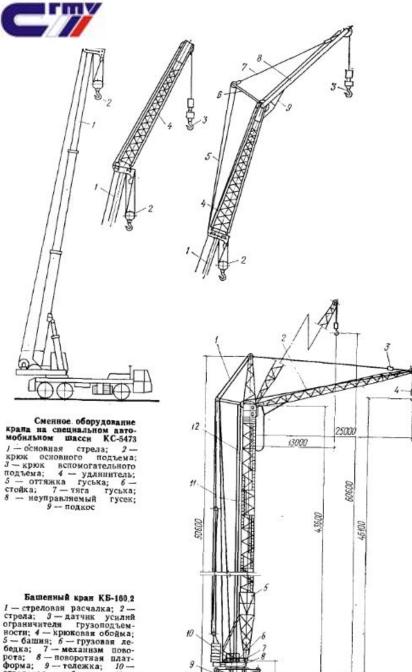
Пневмоколесные краны могут передвигаться своим ходом или буксироваться автомобилем (при массе до 35 т) с установленной, в транспортное положение стрелой

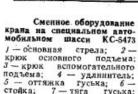
4



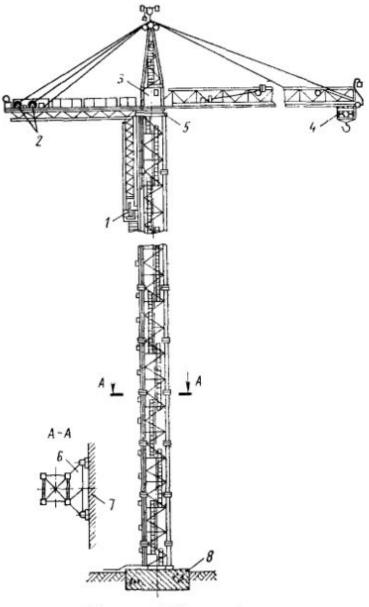


Х1.5. Пневмоколесный краи КС-5363 и его грузовые характеристики для стрел дляной а — 13 м на опорах; б — 15 м без опор; в — 30 м на опорах; г — 30 м без опор; д — 30 м с управляемым гуськом на опорах; е — 30 м с управляемым гуськом без опор; ∞ — 30 м с неуправляемым гуськом на опорах; I — основная стрела; 2 — меуправляемый гусек





ности; 4 - крюковая обойма; 5 — башия; 6 — грузовая ле-бедка; 7 — механизм пово-рота; 8 — поворотная плат-форма; 9 — тележка; 10 — стреловая лебедка; 11 стреловой канат; 12 - грузовой канат



Приставной башенный кран

1 - монтажное устройство; 2 - лебедки; 3 - кабина; 4 - грузовая тележка; 5 — поворотная платформа; 6 - крепление к конструкции здания; 7 - конструкция здания; 8 - бетонный фундамент Для массового строительства отечественная промышленность выпускает башенные краны грузоподъемностью 3... 100 т на основе универсального параметрического ряда и модификации основных моделей кранов.

Приставные башенные краны могут быть в передвижном и стационарном исполнении. Их применяют для монтажа каркасных высотных, компактных в глане гражданских зданий.

К параметрам монтажных кранов относятся:

- краном при условии сохранения его устойчивости и прочности конструкции;
- **длина стрелы** расстояние между центром оси пяты стрелы и оси обоймы грузового полиспаста;
- вылет крюка расстояние между осью вращения поворотной платформы крана и вертикальной осью, проходящей через центр обоймы грузового крюка. При определении полезного вылета крюка расстояние отсчитывают от наиболее выступающей части крана;
- **колея** расстояние между центрами передних или задних колес пневмоколесных кранов, ширина гусеничного хода или расстояние между осями головок рельсов;
- **база** расстояние между осями передних и задних колес пневмоколесных или рельсовых кранов. Для технической характеристики гусеничных кранов указывают длину гусеничного хода;
- радиус поворота хвостовой части поворотной платформы расстояние между осью вращения крана и наиболее удаленной от нее точкой платформы или противовеса;
- **высота подъема грузового крюка** расстояние от уровня стойки крана до центра грузового крюка в его верхнем положении;
- **производительность** количество груза, перемещаемого и монтируемого в единицу времени. Производительность монтажного крана может также измеряться числом циклов, совершаемых в единицу времени.

3

ыборе башенных кранов требуемая грузоподъемность **Q**к на заданной высоте грузового крюка может быть определена по формуле:

$$\mathbf{Q}_{\mathbf{K}} = \mathbf{m}_{\mathfrak{I}} + \mathbf{m}_{\mathsf{T}}$$

- где m₃ масса наиболее тяжелого элемента, т; mт масса такелажных устройств (стропы, захваты, траверсы), т.
- Одновременно проверяют соответствие необходимого грузового момента грузовому моменту выбранного крана.

Необходимую высоту подъема грузового крюка крана рассчитывают по формуле $\mathbf{H}_{\mathsf{KP}} = \mathbf{h}_{\mathsf{0}} + \mathbf{h}_{\mathsf{3}} + \mathbf{h}_{\mathsf{3}} + \mathbf{h}_{\mathsf{5}}$

Минимально необходимый вылет крюка башенного крана

$$L_{Kp} = b + b_1$$

где b — расстояние от оси вращения (середины колеи крана) до ближайшей к крану грани здания (стена, эркер, пилястра), м; b1 — ширина здания от грани здания, обращенной к крану, до оси противоположной продольной стены или до центра тяжести наиболее удаленного от крана сборного элемента, м.

Для кранов с поворотной башней и нижним расположением противовеса:

$$LKp = b1 + rnл + b2$$

- где rпл радиус габарита поворотной платформы, м; b2 расстояние между гранью здания и поворотной платформой, принимаемое по правилам техники безопасности не менее 1 м.
- Для приставных кранов с верхним расположением противовеса: (при условии, если противовес не проходит над зданием):

$$LKp = b1 + rnp + b2,$$

где гпр — радиус габарита противовеса, м.

При выборе самоходных стреловых кранов необходимо учитывать, что длина наклонно расположенной стрелы и ее вылет зависят также и от допустимого приближения стрелы к монтируемому элементу.

При выборе самоходных стреловых кранов (с наклонно расположенной стрелой) определяют минимально необходимое расстояние от уровня стоянки крана до верха оголовка стрелы, затем вычисляют минимально необходимый вылет крюка крана (для самого невыгодного расположения сборного элемента на здании) и требуемую длину стрелы.

Минимально требуемое расстояние от уровня стоянки крана до верха оголовка стрелы

$$Hc = ho + h3 + h9 + h\Gamma + h\Pi$$

где h0 — расстояние от уровня стоянки крана до опоры сборного элемента на верхнем монтажном горизонте, м; h3 — запас по высоте, необходимый при уста новке и проносе элемента над ранее смонтированными конструкциями, м; hэ высота элемента в положении подъема, м; hr — высота грузозахватного устрой ства, м; **hп** — высота полиспаста в стянутом положении, м.

Необходимый вылет крюка при требуемой высоте подъема:

$$1_{\rm kp} = \frac{(b+b_1+b_2)(H_c-h_m)}{h_n+h_c}$$

 $1_{\rm кp} = \frac{(b+b_1+b_2)\,(H_c-h_m)}{h_n+h_c}$ где b — минимальный зазор между стрелой и монтируемым элементом или между стрелой и ранее смонтированной конструкцией (в первом случае 0,5 м, во втором — до 1 м в зависимости от длины стрелы); b1 — расстояние от центра тяжести до приближенного к стреле крана края элемента, м; b2 — половина толщины стрелы на уровне верха монтируемого элемента или ранее смонтированной конструкции, м; hm — расстояние от уровня стоянки крана до оси поворота стрелы, м; b3 расстояние от оси вращения крана до оси поворота стрелы, м.

Необходимая наименьшая длина стрелы

Lc min =
$$\sqrt{(l_{xp} - b_z)^2 + (H_c - h_m)^2}$$



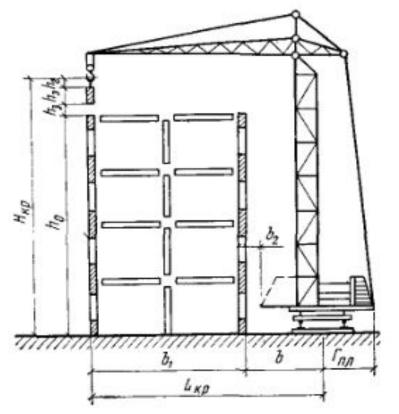


Схема для определения требуемых параметров башенного крана.

Схема для определення требуемых параметров стрелового крана

где h_0 — расстояние от уровня стоянки крана до опоры сборного элемента на верхнем монтажном горизонте, м; h_3 — запас по высоте, необходимый для установки и проноса элемента над ранее смонтированными конструкциями, принимаемый по правилам техники безопасности 0,5 м; h_2 — высота элемента в положении подъема, м; h_r — высота грузозахватного устройства (расстояние от верха монтируемого элемента до центра крюка крана), м.



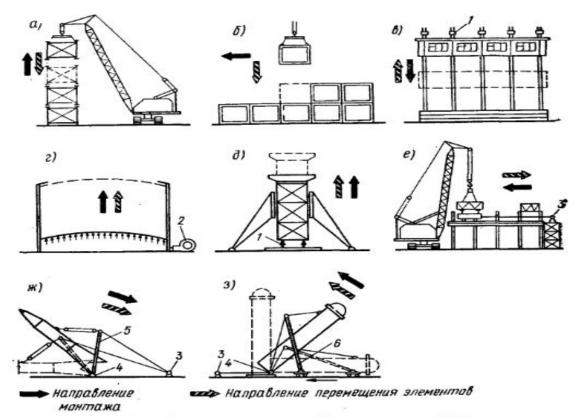
ТЕХНОЛОГИЯ ОСНОВНЫХ МОНТАЖНЫХ ПРОЦЕССОВ

Монтажным циклом называется комплекс взаимосвязанных операций по установке монтируемого элемента в проектное положение. В его состав входят строповка элемента, подъем и подача к месту установки, наведение, ориентирование и установка в проектное положение, временное раскрепление, расстроповка и возврат грузового крюка в исходное положение.

Методами монтажа называют технические решения, определяющие способ приведения конструкций в проектное положение и последовательность сборки зданий и сооружений.

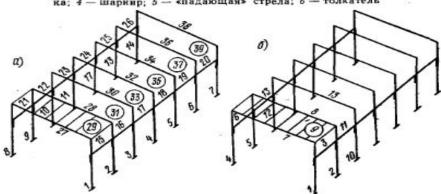
По способу приведения конструкций в проектное положение различают свободный, принудительный и координатный монтаж.





XI.12. Способы приведения конструкций в нроектное положение

a, b— свободный метод монтажа; b—b— принудительный метод монтажа; a— подъем с наращиванием по вертикали; b— подъем с изращиванием по горизонтали; b— подъем но вертикальным изправляющим; b— письмолодъем; b— подъем методом выжимания с подращиванием конструкции; b— надвижка конструкции; b— поворот цельнособранной конструкции вокруг неподвижного щарнира с помощью «падающей» стрелы (шевра); b— то же, с помощью толкателя (край, портал и т. д.); b— домираты; b— подача воздуха; b— лебедка; b— шариир; b— «падающая» стрела; b— толкатель



XI.13. Методы монтажа каркаса здания

a — раздельный; δ — комплексный; I-n — последовательность установки конструкций; пифры в кружочках показывают порядок монтажа плит покрытий



Спасибо за внимание!