

УДК 621.9

ЗАХВАТ ВИЛОЧНОГО ТИПА ДЛЯ МОСТОВЫХ КРАНОВ

В. В. ЯНУШКОВСКИЙ

Научный руководитель И. В. ЛЕСКОВЕЦ, канд. техн. наук, доц.
Белорусско-Российский университет
Могилев, Беларусь

Подъемно-транспортные машины являются основными средствами механизации и автоматизации погрузо-разгрузочных работ во всех отраслях промышленности и сельского хозяйства.

Крановые ГУ с поворотными лапами (вилами) в вертикальной плоскости предназначены в основном для перегрузки укрупненных пакетов тарно-штучных грузов на поддонах или пакетов длинномерных грузов, а также отдельных единиц груза. Широко распространены вилочные консольные ГУ С-образной формы.

Помимо необходимости самоуравновешивания важно обеспечить точность наводки ГУ под транспортный груз. Эта задача решается при использовании захватного устройства для поддонов (рис. 1).

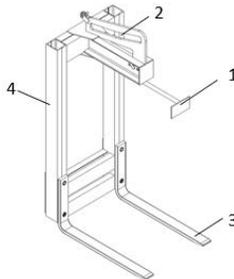


Рис. 1. Захватное устройство для поддонов: 1 – упор; 2 – каретка; 3 – вилы; 4 – рама

Устройство состоит из рамной конструкции, на которую при помощи болтового соединения прикреплены захватные вилы.

Работа с крановым вилочным захватом осуществляется следующим образом.

Вилочный захват краном подводится к пакету или стопке из двух пакетов, опускается на минимальную высоту по отношению к площадке, т. е. так, чтобы расстояние между нижней поверхностью вилок и площадкой было как можно меньшим. По команде стропальщика движением крана или тележки вилы заводятся под поддон до упора кронштейном о верхний пакет. Стropальщик вручную, покачивая подвешенный вилочный захват, способствует выполнению этой операции.

Использование предлагаемого вилочного захвата для поддонов исключает ручной труд такелажников и увеличивает производительность крана при погрузке поддонов.