Проектно-конструкторский и технологический
институт промышленного строительства
ОАО ПКТИпромстрой





ОТКРЫТОЕ АКЦИОНЕРНОЕ ОБЩЕСТВО

СТРОПОВКА СТРОИТЕЛЬНЫХ МЕХАНИЗМОВ

gost.e-ecolog.ru

1989 г.

С О Д Е Р Ж А Н И Е

АННОТАЦИЯ 4

МЕТОДИКА ОПРЕДЕЛЕНИЯ ЦЕНТРА МАСС МЕХАНИЗМОВ НА ГУСЕНИЧНОМ ХОДУ 5

ГРУЗОЗАХВАТНЫЕ ПРИСПОСОБЛЕНИЯ 8

ТАБЛИЦА МАСС ПОДНИМАЕМЫХ ГРУЗОВ 9

СХЕМЫ СТРОПОВОК ..... II.

В ПОСОБИИ ДАНЫ РЕКОМЕНДАЦИИ ПО СТРОПОВКЕ СТРОИТЕЛЬНЫХ МЕХАНИЗМОВ ДЛЯ ИХ ПОДЪЕМА И ПЕРЕМЕЩЕНИЯ ГРУЗОПОДЪЕМНЫМИ КРАНАМИ И МЕТОДИКА ОПРЕДЕЛЕНИЯ КООРДИНАТ ЦЕНТРА МАСС (ТЯЖЕСТИ) МЕХАНИЗМОВ.

ПОСОБИЕ ПРЕДНАЗНАЧЕНО ДЛЯ СПЕЦИАЛИСТОВ, ЗАНИМАЮЩИХСЯ РАЗРАБОТКОЙ ПРОЕКТОВ ПРОИЗВОДСТВА РАБОТ, ЛИНЕЙНОГО ПЕРСОНАЛА СТРОЕК И ИНЖЕНЕРНО-ТЕХНИЧЕСКИХ РАБОТНИКОВ ДРУГИХ СЛУЖБ И ПОДРАЗДЕЛЕНИЙ ГЛАВМОСПРОМСТРОЯ.

Технологическая карта не заменяет ППР. (см. СНиП 3.01.01.- 85*)

Пособие разработано техническим отделом
треста Мосоргпромстрой
(нач. отдела Рапидов О.В., главный механик
Рощупкин В.И., инженер Фролова Т.И.).

В УСЛОВИЯХ ПЛОТНОЙ ГОРОДСКОЙ ЗАСТРОЙКИ, С ЦЕЛЬЮ СОКРАЩЕНИЯ РУЧНОГО ТРУДА И МАКСИМАЛЬНОГО ИСПОЛЬЗОВАНИЯ СРЕДСТВ МЕХАНИЗАЦИИ, ВОЗНИКАЕТ НЕОБХОДИМОСТЬ ПОДАЧИ МЕХАНИЗМОВ (ЭКСКАВАТОРОВ, БУЛЬДОЗЕРОВ, ПОГРУЗЧИКОВ И Т.Д.) НА РАЗЛИЧНЫЕ ВЫСОТНЫЕ ОТМЕТКИ И ДРУГИЕ ТРУДНОДОСТУПНЫЕ МЕСТА.

РАСПОРЯЖЕНИЕМ ПО ГЛАВМОСПРОМСТРОЮ № 31 от 12.02.82 г. ПРЕДУСМОТРЕНЫ МЕРОПРИЯТИЯ ПО СОКРАЩЕНИЮ ЗАТРАТ РУЧНОГО ТРУДА ПРИ ПРОИЗВОДСТВЕ НАИБОЛЕЕ ТРУДОЕМКИХ ВИДОВ РАБОТ. ОСОБОЕ ВНИМАНИЕ ОБРАЩЕНО НА МЕХАНИЗАЦИЮ ЗЕМЛЯНЫХ РАБОТ. НА ОБЪЕКТАХ ГЛАВМОСПРОМСТРОЯ РАБОТЫ ПО ЗАЧИСТКЕ ДНА КОТЛОВАНОВ, ДОБОРУ ГРУНТА У КОНСТРУКЦИЙ И В ДРУГИХ ТРУДНОДОСТУПНЫХ МЕСТАХ ВЫПОЛНЯЮТСЯ, КАК ПРАВИЛО, ВРУЧНУЮ, Т.К. НЕ ВСЕГДА ЭКСКАВАТОРЫ, БУЛЬДОЗЕРЫ И ДР. МЕХАНИЗМЫ МОГУТ ПРОЙТИ СВОИМ ХОДОМ К МЕСТУ ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТ. ПРИ ВЫПОЛНЕНИИ РАБОТ НУЛЕВОГО ЦИКЛА И НА РАЗНЫХ ВЫСОТНЫХ ОТМЕТКАХ ПРИХОДИТСЯ ВЫПОЛНЯТЬ ВРУЧНУЮ И ДРУГИЕ ВИДЫ СТРОИТЕЛЬНО-МОНТАЖНЫХ РАБОТ (ПЕРЕМЕЩЕНИЕ РАСТВОРОБЕТОННЫХ СМЕСЕЙ, КОНСТРУКЦИЙ, ИЗДЕЛИЙ И Т.П.)

ПРИ ПОДГОТОВКЕ НАСТОЯЩЕГО ПОСОБИЯ БЫЛА ПРОДЕЛАНА РАБОТА ПО ОПРЕДЕЛЕНИЮ КООРДИНАТ ЦЕНТРА ТЯЖЕСТИ МЕХАНИЗМОВ, ВЫЯВЛЕНИЮ МЕСТ, ЗА КОТОРЫЕ СЛЕДУЕТ ПРОИЗВОДИТЬ ЗАЦЕПКУ МЕХАНИЗМОВ И РАЗРАБОТАНЫ РЕКОМЕНДАЦИИ ПО СПОСОБАМ ИХ СТРОПОВКИ, ЧТО ПОЗВОЛИТ ПОДАВАТЬ МЕХАНИЗМЫ С ПОМОЩЬЮ ГРУЗОПОДЪЕМНЫХ КРАНОВ К МЕСТУ ВЫПОЛНЕНИЯ СТРОИТЕЛЬНО-МОНТАЖНЫХ РАБОТ. МЕХАНИЗМЫ СГРУППИРОВАНЫ, В ЗАВИСИМОСТИ ОТ ИХ МАССЫ, В ТРИ ГРУППЫ: I-я ГРУППА - МЕХАНИЗМЫ МАССОЙ ДО 10 т; 2-я ГРУППА - МАССОЙ ДО 16 т; 3-я ГРУППА - МЕХАНИЗМЫ МАССОЙ ДО 25 т.

ДЛЯ ИХ СТРОПОВКИ РЕКОМЕНДУЕТСЯ ПРИМЕНЯТЬ ТРИ УНИВЕРСАЛЬНЫЕ ТРАВЕРСЫ ГРУЗОПОДЪЕМНОСТЬЮ 10 тс (Рис. 1); 16 тс (Рис. 2) И 25 тс (Рис. 3) СО СЛЕННЫМИ КАНАТНЫМИ СТРОПАМИ ТИПА УСК1 (Рис. 4).

ПО ЗАДАНИЮ ТЕХНИЧЕСКОГО ОТДЕЛА ТРЕСТА ОТДЕЛ ПРОЕКТИРОВАНИЯ МОНТАЖНОЙ ОСНАСТКИ И ПРИСПОСОБЛЕНИЙ РАЗРАБОТАЛ РАБОЧИЕ ЧЕРТЕЖИ ТРАВЕРС.

ПОДАЧА МЕХАНИЗМОВ ГРУЗОПОДЪЕМНЫМИ КРАНАМИ К МЕСТУ ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТ ПОЗВОЛИТ ПОДРАЗДЕЛЕНИЯМ ГЛАВМОСПРОМСТРОЯ ДОБИТЬСЯ СОКРАЩЕНИЯ РУЧНОГО ТРУДА ПРИ ВЫПОЛНЕНИИ РАЗЛИЧНЫХ ВИДОВ СТРОИТЕЛЬНО-МОНТАЖНЫХ РАБОТ.

МЕТОДИКА ОПРЕДЕЛЕНИЯ ЦЕНТРА МАСС МЕХАНИЗМОВ НА ГУСЕНИЧНОМ ХОДУ

ДЛЯ ПРАВИЛЬНОЙ СТРОПОВКИ МЕХАНИЗМА НЕОБХОДИМО ЗНАТЬ КООРДИНАТЫ ЕГО ЦЕНТРА МАСС. ПРИ ОТСУТСТВИИ В ТЕХНИЧЕСКОЙ ДОКУМЕНТАЦИИ НЕОБХОДИМЫХ ДАННЫХ, КООРДИНАТЫ ЦЕНТРА МАСС МЕХАНИЗМОВ НА ГУСЕНИЧНОМ ХОДУ РЕКОМЕНДУЕТСЯ ОПРЕДЕЛЯТЬ ПО СЛЕДУЮЩЕЙ МЕТОДИКЕ:

1. ПОДГОТОВКА МЕХАНИЗМА К ИСПЫТАНИЯМ.

1.1. НАВЕСНОЕ ОБОРУДОВАНИЕ (ПРИ НАЛИЧИИ) ДОЛЖНО БЫТЬ УСТАНОВЛЕНО БЕЗ ПЕРЕКОСА НА МИНИМАЛЬНОМ РАССТОЯНИИ ОТ ОПОРНОЙ ПОВЕРХНОСТИ. ДОПУСКАЕТСЯ ОПРЕДЕЛЕНИЕ ЦЕНТРА МАСС ПРИ РАЗЛИЧНЫХ ПОЛОЖЕНИЯХ НАВЕСНОГО ОБОРУДОВАНИЯ С ОПИСАНИЕМ УСЛОВИЙ ПРОВЕДЕНИЯ ИСПЫТАНИЙ В ОТЧЕТЕ.

1.2. МЕХАНИЗМ ДОЛЖЕН ИМЕТЬ ПРИСПОСОБЛЕНИЕ ДЛЯ РАСПОЛОЖЕНИЯ В ВЕРТИКАЛЬНОЙ ПЛОСКОСТИ, ПАРАЛЛЕЛЬНОЙ ПРОДОЛЬНОЙ ОСИ МАШИНЫ, СПЕЦИАЛЬНОГО ПЛАНШЕТА РАЗМЕРОМ 600х450 (НЕ МЕНЕЕ), НА КОТОРЫЙ В ПРОЦЕССЕ РАБОТЫ НАНОСЯТ ПРОЕКЦИИ ВЕРТИКАЛЬНЫХ ЛИНИЙ, ПРОХОДЯЩИХ ЧЕРЕЗ ЦЕНТР МАСС.

2. ПЛОСКОСТИ ОТСЧЕТА.

2.1. ГОРИЗОНТАЛЬНУЮ ПРОДОЛЬНУЮ КООРДИНАТУ ЦЕНТРА МАСС ОТСЧИТЫВАЮТ ОТ ВЕРТИКАЛЬНОЙ ПЛОСКОСТИ, ПРОХОДЯЩЕЙ ЧЕРЕЗ ОСЬ ВЕДУЩИХ КОЛЕС.

2.2. ГОРИЗОНТАЛЬНУЮ ПОПЕРЕЧНУЮ КООРДИНАТУ ЦЕНТРА МАСС ОТСЧИТЫВАЮТ ОТ ВЕРТИКАЛЬНОЙ ПЛОСКОСТИ, ПРОХОДЯЩЕЙ ЧЕРЕЗ ПРОДОЛЬНУЮ ОСЬ СИММЕТРИИ МАШИНЫ (ПОЛОЖИТЕЛЬНАЯ ПРИ ОТКЛОНЕНИИ ВПРАВО ПО ХОДУ, ОТРИЦАТЕЛЬНАЯ ПРИ ОТКЛОНЕНИИ ВЛЕВО).

2.3. ВЕРТИКАЛЬНУЮ КООРДИНАТУ ЦЕНТРА МАСС ОТСЧИТЫВАЮТ ОТ ПЛОСКОСТИ ОПОРНОЙ ПОВЕРХНОСТИ ГУСЕНИЦ (БЕЗ ПОГРУЖЕНИЯ ГРУНТОЗАЦЕПОВ).

3. ОПРЕДЕЛЕНИЕ КООРДИНАТ ЦЕНТРА МАСС.

3.1. ГОРИЗОНТАЛЬНУЮ ПРОДОЛЬНУЮ КООРДИНАТУ ЦЕНТРА МАСС МЕХАНИЗМА $\bar{x}$ В мм ОПРЕДЕЛЯЮТ ПО ФОРМУЛЕ: $\bar{x} = \frac{G'_м \cdot L}{G_м}$;

ГДЕ L – РАССТОЯНИЕ МЕЖДУ ОПОРАМИ, НА КОТОРЫХ УСТАНОВЛЕНА ПЛАТФОРМА ДЛЯ ВЗВЕШИВАНИЯ, мм;

$G'_м$ – МАССА МЕХАНИЗМА, ПРИХОДЯЩАЯСЯ НА ВЗВЕШИВАЮЩЕЕ УСТРОЙСТВО, ИСКЛЮЧАЯ МАССУ ПЛАТФОРМЫ ДЛЯ ВЗВЕШИВАНИЯ, ОПОРЫ И ДРУГИЕ ПРИСПОСОБЛЕНИЯ, кг;

$G_м$ – ЭКСПЛУАТАЦИОННАЯ МАССА МЕХАНИЗМА, кг.

ПОСЛЕ ОПРЕДЕЛЕНИЯ ГОРИЗОНТАЛЬНОЙ КООРДИНАТЫ НА ПЛАНШЕТЕ ПРОВОДЯТ ВЕРТИКАЛЬНУЮ ЛИНИЮ, ПРОХОДЯЩУЮ ЧЕРЕЗ ЦЕНТР МАСС.

3.2. ГОРИЗОНТАЛЬНУЮ ПОПЕРЕЧНУЮ КООРДИНАТУ ЦЕНТРА МАСС $\bar{y}$ В мм ОПРЕДЕЛЯЮТ ПО ФОРМУЛЕ: $\bar{y} = B\left(0{,}5 - \frac{G'_м}{G_м}\right)$;

ГДЕ B – КОЛЕЯ, мм;

$G_м^г$ – МАССА, ПРИХОДЯЩАЯСЯ НА ПРАВУЮ ГУСЕНИЦУ, кг.

3.3. ВЕРТИКАЛЬНУЮ КООРДИНАТУ ЦЕНТРА МАСС $\bar{h}$ В мм ОПРЕДЕЛЯЮТ СЛЕДУЮЩИМ ОБРАЗОМ. МЕХАНИЗМ ПОДНИМАЮТ ПООЧЕРЕДНО ЗА ПЕРЕДНЮЮ И ЗАДНЮЮ ЧАСТИ НА УГОЛ 15–25° ОТНОСИТЕЛЬНО ОПОРНОЙ ПОВЕРХНОСТИ, ПРИ ЭТОМ ОПИРАЕМУЮ ЧАСТЬ УСТАНАВЛИВАЮТ НА ВЕСЫ. КАНАТ ПОДЪЕМНОГО КРАНА ДОЛЖЕН ЗАНИМАТЬ ВЕРТИКАЛЬНОЕ ПОЛОЖЕНИЕ, ЧТО ПРОВЕРЯЮТ ОТВЕСОМ. ПРИ ОПЫТЕ ИЗМЕРЯЮТ МАССУ, ПРИХОДЯЩУЮСЯ НА ВЕСЫ ОТ ПЕРЕДНЕЙ И ЗАДНЕЙ ЧАСТЕЙ МЕХАНИЗМА $G_м^п$, $G_м^з$ В кг, И РАССТОЯНИЕ ПО ГОРИЗОНТАЛИ ОТ ТОЧКИ КОНТАКТА ОПИРАЮЩЕЙСЯ ЧАСТИ МЕХАНИЗМА НА ВЕСЫ ДО ПОДЪЕМНОГО КАНАТА l_1 и l_2 В мм. ПО ИЗМЕРЕННЫМ ЗНАЧЕНИЯМ ОПРЕДЕЛЯЮТ РАСЧЕТНЫЕ ЗНАЧЕНИЯ ГОРИЗОНТАЛЬНЫХ РАССТОЯНИЙ ОТ ЦЕНТРА МАСС ДО ЛИНИИ ПОДВЕСА C_1 и C_2 В мм ПО ФОРМУЛАМ:

$$C_1 = \frac{G_м^п \cdot l_1}{G_м}\ ; \qquad C_2 = \frac{G_м^з \cdot l_2}{G_м}\ ;$$

И ПРОВОДЯТ ВЕРТИКАЛЬНЫЕ ЛИНИИ НА ПЛАНШЕТЕ.

ПЕРЕСЕЧЕНИЕ ЛИНИЙ НА ПЛАНШЕТЕ ДАЕТ ВЫСОТУ РАСПОЛОЖЕНИЯ ЦЕНТРА МАСС $\bar{h}$. ЕСЛИ ПЕРЕСЕЧЕНИЕ ЛИНИЙ ОБРАЗУЕТ ТРЕУГОЛЬНИК, ТО РАСПОЛОЖЕНИЕ ЦЕНТРА МАСС ОПРЕДЕЛЯЕТСЯ ТОЧКОЙ ПЕРЕСЕЧЕНИЯ МЕДИАН ТРЕУГОЛЬНИКА.

ДОПУСКАЕТСЯ ПРИМЕНЯТЬ АНАЛИТИЧЕСКИЙ МЕТОД ОПРЕДЕЛЕНИЯ ВЕРТИКАЛЬНОЙ КООРДИНАТЫ ЦЕНТРА МАСС БЕЗ ПРИМЕНЕНИЯ ПЛАНШЕТА. В ЭТОМ СЛУЧАЕ (ПРИ ПОДЪЕМЕ ПЕРЕДНЕЙ ЧАСТИ МАШИНЫ) КООРДИНАТУ $\bar{h}$ ОПРЕДЕЛЯЮТ ПО ФОРМУЛЕ: $\bar{h} = \frac{G_м \cdot \bar{x} - P \cdot l}{G_м \cdot tg\,\alpha} + h$;

ГДЕ P – УСИЛИЕ В ПОДЪЕМНОМ КАНАТЕ, кг.

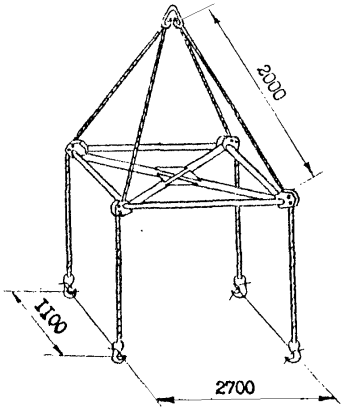
α – УГОЛ ПОДЪЕМА МЕХАНИЗМА, угловые градусы;

l – РАССТОЯНИЕ ПО ГОРИЗОНТАЛИ ОТ ОПОРЫ, НА КОТОРУЮ УСТАНОВЛЕН МЕХАНИЗМ, ДО ТОЧКИ КРЕПЛЕНИЯ КАНАТА, мм;

h – РАССТОЯНИЕ ПО ВЕРТИКАЛИ ОТ ТОЧКИ КРЕПЛЕНИЯ КАНАТА ДО ОПОРНОЙ ПОВЕРХНОСТИ МЕХАНИЗМА, мм.

ПРИМЕЧАНИЕ: ПРИ АНАЛИТИЧЕСКОМ СПОСОБЕ ОПРЕДЕЛЕНИЯ ВЕРТИКАЛЬНОЙ КООРДИНАТЫ ЦЕНТРА МАСС МЕХАНИЗМ ДОЛЖЕН УСТАНАВЛИВАТЬСЯ НА ОПОРУ ТАК, ЧТОБЫ ОСЬ ВЕДУЩЕГО КОЛЕСА НАХОДИЛАСЬ НА ВЕРТИКАЛЬНОЙ ЛИНИИ, ПРОХОДЯЩЕЙ ЧЕРЕЗ ВЕРШИНУ ОПОРЫ.

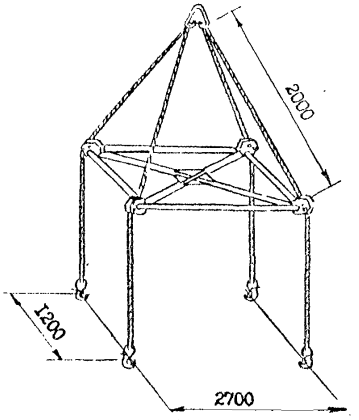
ТРАВЕРСА ГРУЗОПОДЪЕМНОСТЬЮ 10 тс



Арх. № 1083
трест
Мосоргпромстрой

Рис. 1

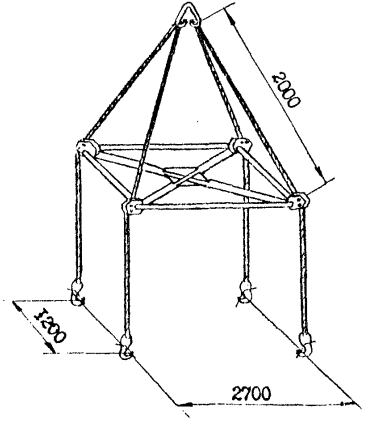
ТРАВЕРСА ГРУЗОПОДЪЕМНОСТЬЮ 16 тс



Арх.
тр
Мосоргпро

Рис. 2

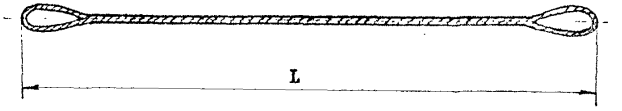
ТРАВЕРСА ГРУЗОПОДЪЕМНОСТЬЮ 25 тс



Арх. № 1092
трест
Мосоргпромстрой

Рис. 3

СТРОП УНИВЕРСАЛЬНЫЙ
ТИПА УСК I



Арх. №№ 1083, 1091
трест Мосоргпромст

Рис. 4

Грузозахватные
приспособления

ТАБЛИЦА МАСС ПОДНИМАЕМЫХ ГРУЗОВ

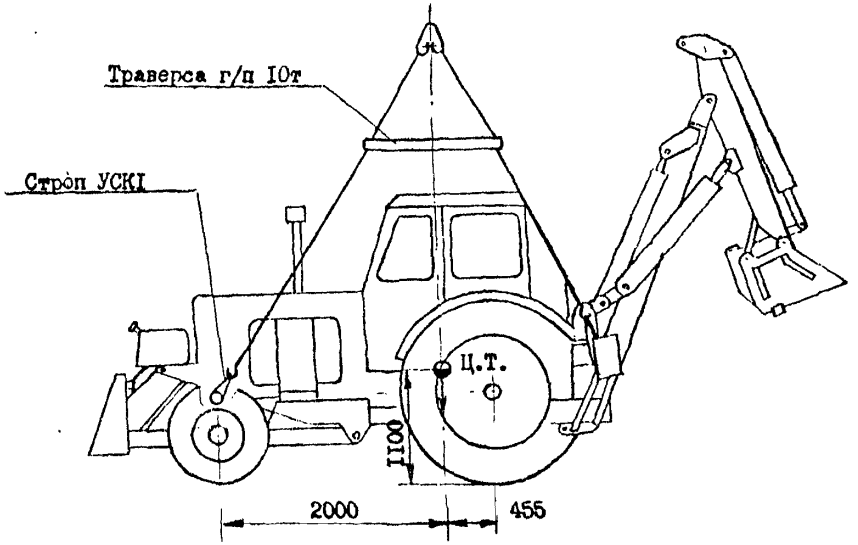
№ п/п	Наименование механизмов	Марка	Масса, т	№ схем строповки	Грузозахватные приспособления			
					Наименование	Характеристика		
						L, м	Q, тс	P, кг
I	2	3	4	5	6	7	8	9
I	Экскаватор	ЭО-2621А	5,7	I3	Траверса Строп УСК I (4 шт.)	2,7xI,I I,5	I0 I,6	280 8
2	Экскаватор	Э-652	22,0	I4	Траверса Строп УСК I (2 шт.)	2,7xI,2 4,7	25 II	475 80
3.	Бульдозер	ДЗ-42 (Д-606)	7,0	I5	Траверса Строп УСК I (2 шт.)	2,7xI,I 3,5	I0 5	280 28
4.	Бульдозер	ДЗ-I7	I4,2	I6	Траверса Строп УСК I (4 шт.)	2,7xI,2 2,0	I6 4	405 25
5.	Бульдозер с рыхлителем	Д-706 (ДП-16С)	I5,5	I7	Траверса Строп УСК I (4 шт.)	2,7xI,2 2,0	I6 4	405 25
6.	Бульдозер на базе Т-I30	ДЗ-I09	I7,0	I8	Траверса Строп УСК I (4 шт.)	2,7xI,2 2,0	25 5	475 38,4
7.	Бульдозер	Д-575С (ДЗ-35С)	20,0	I9	Траверса Строп УСК I (2 шт.)	2,7xI,2 4,7	25 II	475 80
8.	Автопогрузчик	4045Р	6,0	20	Траверса Строп УСК I (2шт.)	2,7xI,I 3,0	I0 3,2	280 I5,6
9.	Автопогрузчик	4014,4016	6,0	2I	Траверса Строп УСК I (I шт.)	2,7xI,5I I,5	I0 3,2	280 5,3
I0.	Погрузчик	Т0-6А	7,7	22	Траверса Строп УСК I (2 шт.) Строп УСК I (I шт.)	2,7xI,I I,5 2,0	I0 3,2 5	280 I0,6 9,6
II.	Погрузчик	Т0-I8	I0,0	23	Траверса Строп УСК I (4 шт.)	2,7xI,I 2,0	I0 3,2	280 24

1	2	3	4	5	6	7	8	9
12.	Погрузчик	ТО-25	10,0	24	Траверса Строп УСК I (2 шт.) Строп УСК I (1 шт.)	2,7xI,I I,5 2,0	I0 5 3,2	280 I0,6 9,6
13.	Погрузчик	ТО - 7	9,0	25	Траверса Строп УСК I (2 шт.)	2,7xI,I 3,5	I0 5	280 28
14.	Погрузчик	ТО-I0А	2I,5	26	Траверса Строп УСК I (4 шт.)	2,7xI,2 2,0	25 6,3	475 62,4
15.	Трубоукладчик	ТГ-I24	2I,0	27	Траверса Строп УСК I (4 шт.)	2,7xI,2 2,0	25 6,3	475 62,4
16.	Компрессорные станции	ПКС-3,5 ПКС-5,25 ПКСД-5,25	4,0	28	Траверса	2,7xI,I	I0	280
17.	Компрессорные станции	ЗИФ-55В ЗИФ-ПВ-5 ПКС - 5	5,0	29	Траверса Строп УСК I (4 шт.)	2,7xI,I I,5	I0 I,6	280 8
18.	Компрессорные станции	НВ-I0 ПВ-I0/8М	4,0	30	Крюк крана	-	-	-
19.	Бурильно-крановая машина	БМ-205	5,7	3I	Траверса Строп УСК I (3 шт.)	2,7xI,I I,5	I0 3,2	280 I5,9
20.	Бурильно-крановая машина	БМ-305	9,2	32	Траверса Строп УСК I (2 шт.)	2,7xI,I 3,5	I0 5	280 28
2I.	Бурильно-крановая машина	БМ-302А	5,4	33	Траверса Балка Захват (2 шт.)	2,7xI,I 2,3	I0 5,2	280 55,9
22.	Каток самоходный	ДУ-50	6,5	34	Траверса Строп УСК I (I шт.)	2,7xI,I 2,0	I0 5	280 9,6
23.	Трактор	Т-40М	2,4	35	Траверса Строп УСК I (4 шт.)	2,7xI,I I,5	I0 I,6	280 8
24.	Самоходное шасси	Т-I6	I,8	36	Траверса Захваты (2 шт.) Строп УСК I (I шт.)	2,7xI,I 2,0	I0 I I,6	280 3,6 2,4

Примечание:* В графе 5 номера схем строповок соответствуют номерам страниц настоящего альбома.

СХЕМЫ СТРОПОВОК

СХЕМА СТРОПОВКИ



Строповка экскаватора Э0-2621А осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

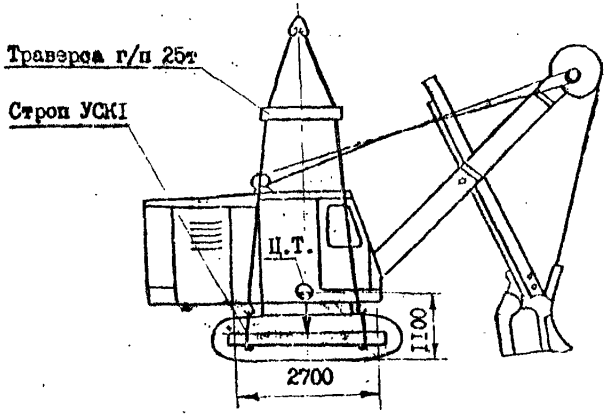
- траверса грузоподъемностью 10 тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- четыре стропа УСК1-1,6 грузоподъемностью1,6тс, два из которых снабжены прокладками, предохраняющими канат от перетирания в местах его касания с опорами экскаватора.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над экскаватором так, чтобы крюк крана был над его центром тяжести.
2. Стропальщики заводят два стропа за передние ось экскаватора, а два других – за опоры в обхват, как показано на схеме, и надевают петли стропов на крюки канатных ветвей траверсы.
3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют прокладки на опорах экскаватора и отходят на безопасное расстояние.
4. По команде стропальщика крановщик поднимает экскаватор на высоту 10÷20 см, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем экскаватора на высоту не менее 0,5 м (от низа колес) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного сотава) и подает его на место установки.
5. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют стропы УСК1, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

Экскаватор Э0-2621

СХЕМА СТРОПОВКИ



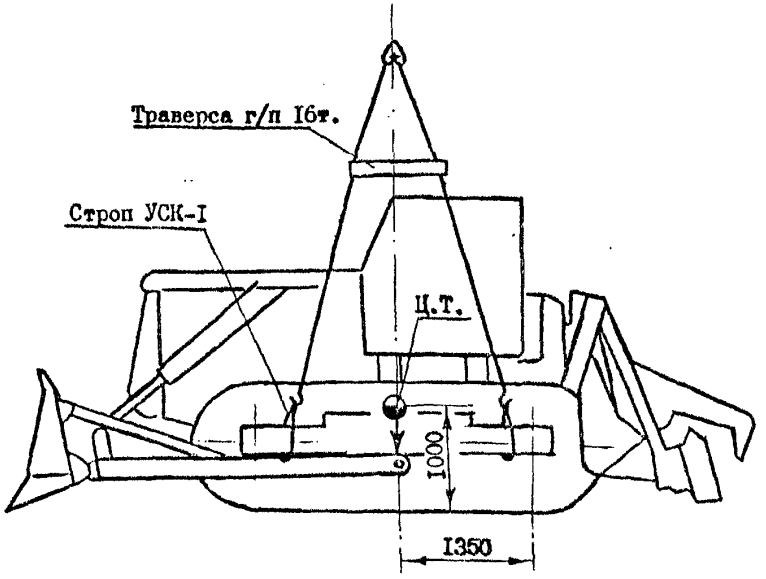
Строповка экскаватора Э-652 осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 25 тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- два стропа УСКІ-II,0 грузоподъемностью II тс, снабженных прокладками, предохраняющими канат от перетирания в местах его касания с продольной балкой экскаватора.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

I. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над экскаватором так, чтобы крюк крана был над его центром тяжести.
2. Стропальщики заводят стропы УСКІ за продольные балки ходовой части экскаватора, как показано на схеме и надевают петли стропа на крюки канатных ветвей траверсы.
3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют прокладки на ребрах балок и отходят на безопасное расстояние.
4. По команде стропальщика крановщик поднимает экскаватор на высоту I0÷20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем экскаватора на высоту не менее 0,5 м (от низа гусениц) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает его на место установки.
5. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют стропы УСКІ, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

СХЕМА СТРОПОВКИ



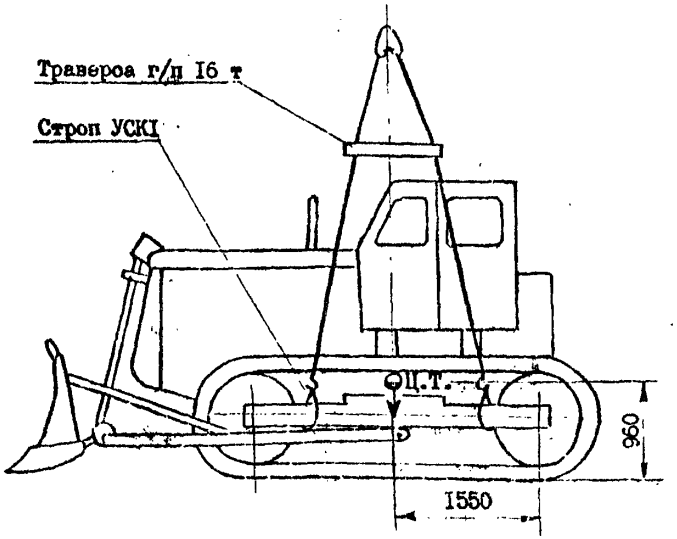
Строповка бульдозера Д-706 (ДП-16С) осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 16 тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- четыре стропа УСК I-4,0 грузоподъемностью 4 тс, снабженных прокладками, предохраняющими канат от перетирания в местах его касания с продольными балками ходовой части.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над бульдозером так, чтобы крюк крана был над его центром тяжести.
2. Стропальщики заводят стропы УСК I за продольные балки, как показано на схеме, и надевают петли стропа на крюки канатных ветвей траверсы.
3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют прокладки на ребрах балок и отходят на безопасное расстояние.
4. По команде стропальщика крановщик поднимает бульдозер на высоту 10 + 20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем бульдозера на высоту не менее 0,5 м (от низа гусениц) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает его на место установки.
5. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют стропы УСК I, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

СХЕМА СТРОПОВКИ



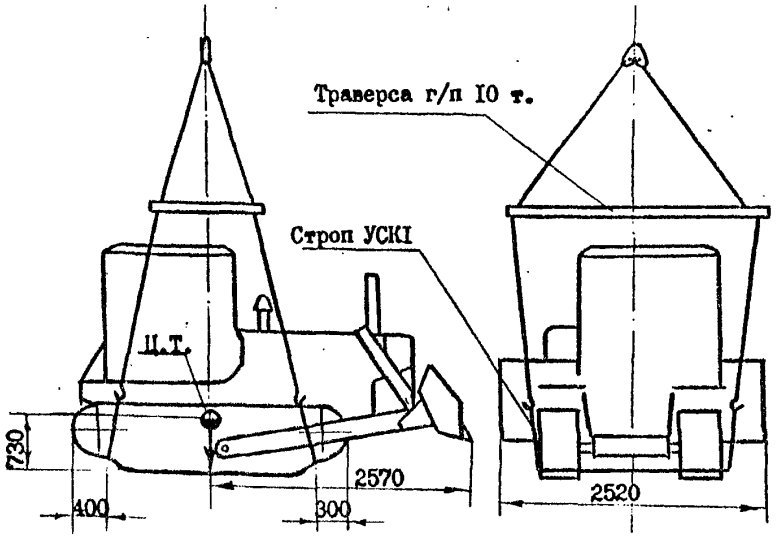
Строповка бульдозера ДЗ-17 осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 16 тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- четыре стропа УСКІ-4,0 грузоподъемностью 4 тс, снабженных прокладками, предохраняющими канат от перетирания в местах его касания с продольными балками.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над бульдозером так, чтобы крюк крана был над его центром тяжести.
2. Стропальщики заводят стропы УСКІ за продольные балки ходовой части, как показано на схеме и надевают петли стропа на крюки канатных ветвей траверсы.
3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют прокладки на ребрах балок и отходят на безопасное расстояние.
4. По команде стропальщика крановщик поднимает бульдозер на высоту 10÷20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем бульдозера на высоту не менее 0,5 м (от низа гусениц) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает его на место установки.
5. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют стропы УСКІ, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

СХЕМА СТРОПОВКИ



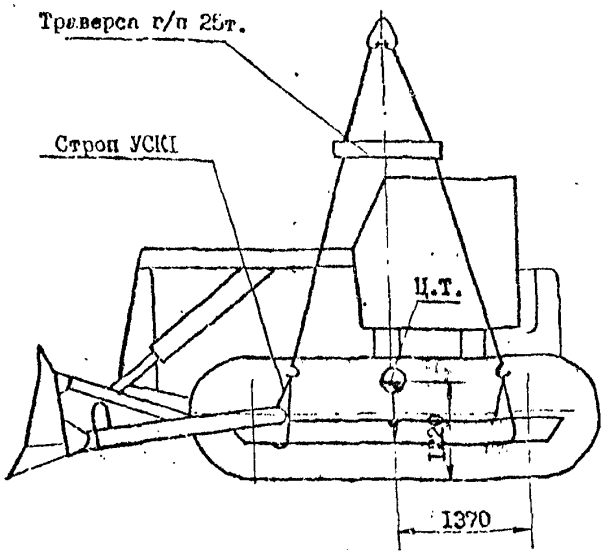
Строповка бульдозера ДЗ-42 (Д-606) осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 10 тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- два стропа УСК1-5,0 грузоподъемностью 5 тс, снабженных прокладками, предохраняющими канат от перетирания в местах его касания с гусеницами бульдозера.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над бульдозером так, чтобы крюк крана был над его центром тяжести.
2. Стропальщики заводят стропы УСК1 под гусеницы, как показано на схеме и надевают петли стропа на крюки канатных ветвей траверсы.
3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют прокладки на ребрах гусениц и отходят на безопасное расстояние.
4. По команде стропальщика крановщик поднимает бульдозер на высоту 10 ÷ 20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем бульдозера на высоту не менее 0,5м (от низа гусениц) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает его на место установки.
5. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют стропы УСК1, крановщик поднимает траверсу с канатами ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

СХЕМА СТРОПОВКИ



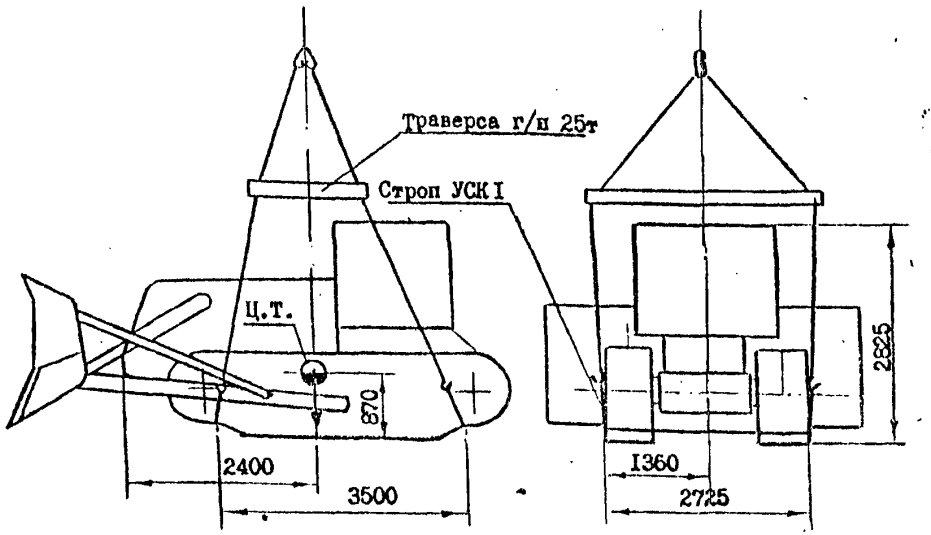
Строповка бульдозера ДЗ-109 осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 25тс, с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- четыре стропа УСКI-5,0 грузоподъемностью 5 тс, снабженных прокладками, предохраняющими канат от перетирания в местах его касания с продольными балками ходовой части.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над бульдозером так, чтобы крюк крана был над его центром тяжести.
2. Стропальщики заводят стропы УСК.I за продольные балки, как показано на схеме, и надевают петли стропа на крюки канатных ветвей траверсы.
3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, стропальщики фиксируют прокладки на ребрах балок и отходят на безопасное расстояние.
4. По команде стропальщика крановщик поднимает бульдозер на высоту 10 ± 20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем бульдозера на высоту не менее 0,5м (от низа гусениц) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает его на место установки.
5. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют стропы УСК.I, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

СХЕМА СТРОПОВКИ



Строповка бульдозера Д-575С (ДЗ-35С) осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 25 тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- два стропа УСК I - II,0 грузоподъемностью II тс, снабженных прокладками, предохраняющими канат от перетирания в местах его касания с гусеницами бульдозера.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

I. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над бульдозером так, чтобы крюк крана был над его центром тяжести.

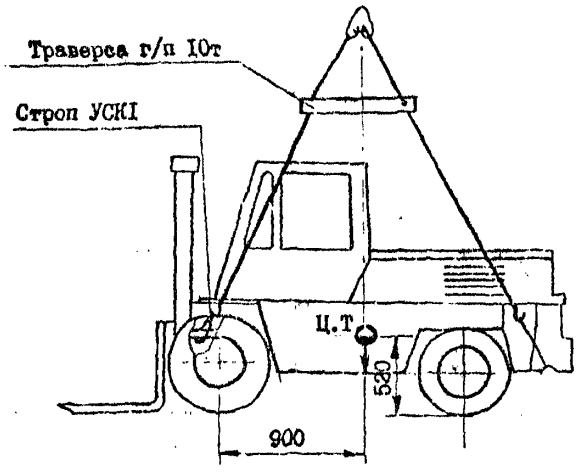
2. Стропальщики заводят стропы УСК I под гусеницы, как показано на схеме, и надевают петли стропа на крюки канатных ветвей траверсы.

3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют прокладки на ребрах гусениц и отходят на безопасное расстояние.

4. По команде стропальщика крановщик поднимает бульдозер на высоту 10 ÷ 20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем бульдозера на высоту не менее 0,5 м (от низа гусениц) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает его на место установки.

5. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют стропы УСК I , крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

СХЕМА ОТРОПОВКИ



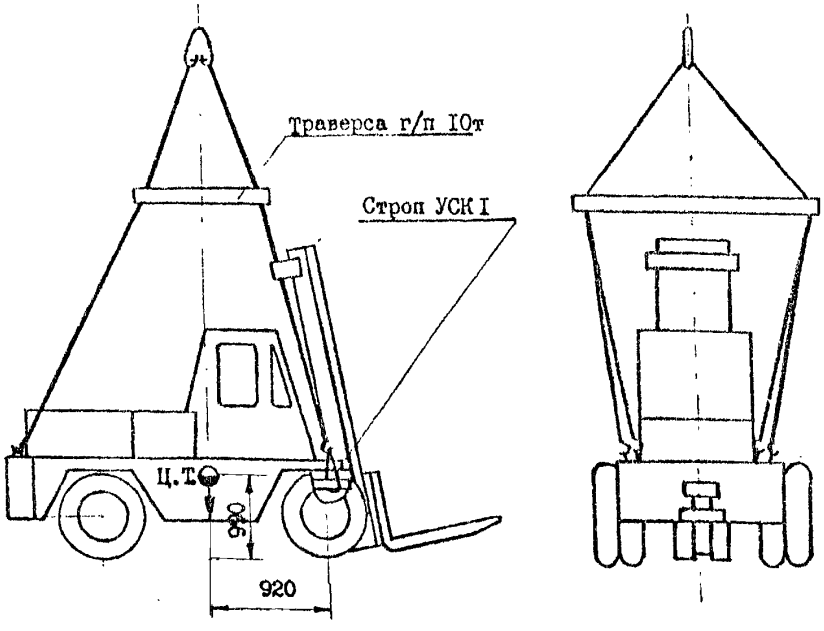
Строповка автопогрузчика 4045Р осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 10 тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- два стропа УСК1-3,2 грузоподъемностью 3,2 тс, один из которых снабжен прокладками, предохраняющими канат от перетирания в местах его касания с рамой погрузчика.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над автопогрузчиком так, чтобы крюк крана был над его центром тяжести.
2. Стропальщики заводят один строп УСК1 за раму погрузчика, а второй - за противовес, как показано на схеме, и надевают петли стропов на крюки канатных ветвей траверсы.
3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют прокладки на ребрах рамы погрузчика и отходят на безопасное расстояние.
4. По команде стропальщика крановщик поднимает погрузчик на высоту 10÷20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем погрузчика на высоту не менее 0,5 м (от низа колес) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает его на место установки.
5. После ослабления натяжения канатов стропальщики ослабляют стропы УСК1, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

СХЕМА СТРОПОВКИ



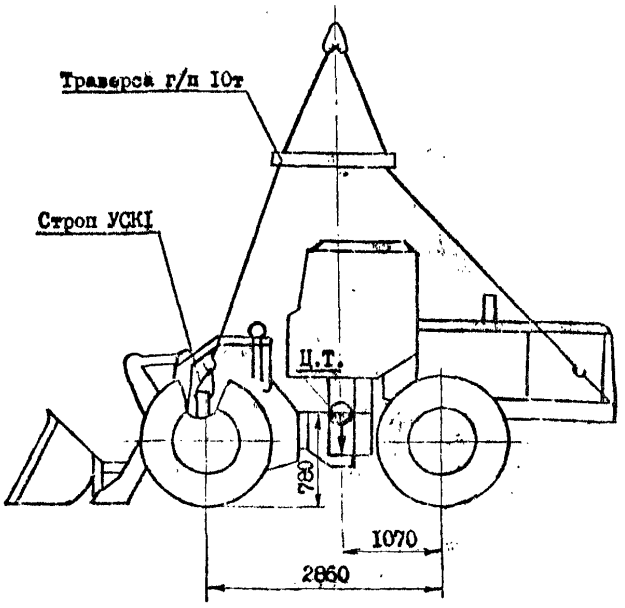
Строповка автопогрузчиков 4014 и 4016 осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 10 тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- строп УСКI-3,2 грузоподъемностью 3,2 тс, снабженный прокладками, предохраняющими канат от перетирания в местах его касания с рамой погрузчика.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над автопогрузчиком так, чтобы крюк крана был над его центром тяжести.
2. Стропальщики заводят строп УСКI за раму погрузчика обхват, как показано на схеме, и надевают петли стропа на крюки канатных ветвей траверсы, а другими двумя крюками зацепляют за монтажные петли в задней части погрузчика.
3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют прокладки на ребрах рамы погрузчика и отходят на безопасное расстояние.
4. По команде стропальщика крановщик поднимает погрузчик на высоту 10÷20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем погрузчика на высоту не менее 0,5 м (от низа колес) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает его на место установки.
5. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют строп УСКI и крюки канатных ветвей, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

Схема строповки



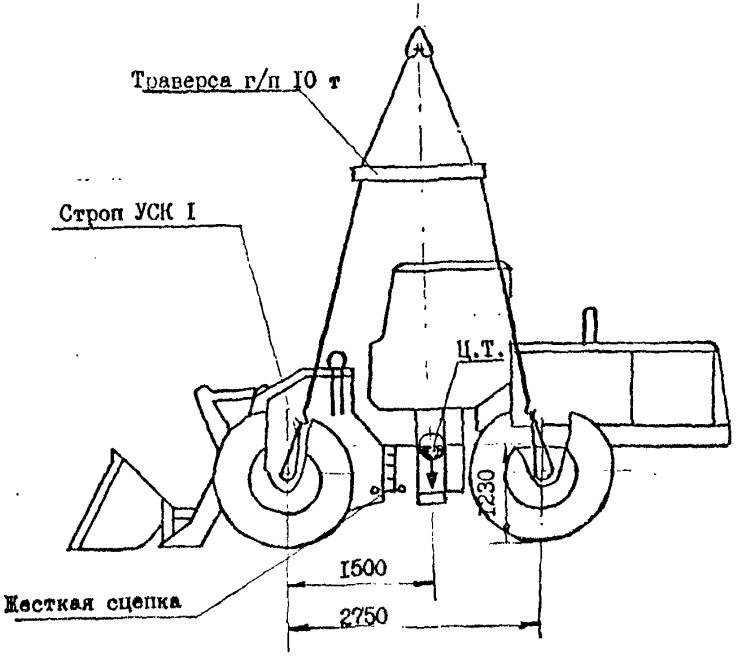
Строповка погрузчика ТО-6А осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 10 тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- два стропа УСК1-3,2 грузоподъемностью 3,2 тс, снабженных прокладками, предохраняющими канат от перетирания в местах его касания о рамой погрузчика;
- строп УСК1-5,0 грузоподъемностью 5 тс

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над погрузчиком так, чтобы крюк крана был над его центром тяжести.
2. Стропальщики заводят два стропа УСК1 за раму погрузчика, а третий – за заднюю часть погрузчика, фиксируя канат пальцем прицепного устройства, как показано на схеме, и надевают петли стропов на крюки канатных ветвей траверсы.
3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют прокладки на ребрах рамы погрузчика и отходят на безопасное расстояние.
4. По команде стропальщика крановщик поднимает погрузчик на высоту 10±20 см от уровня стояния, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем погрузчика на высоту не менее 0,5 м (от низа колес) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает его на место установки.
5. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют стропы УСК1, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

СХЕМА СТРОПОВКИ



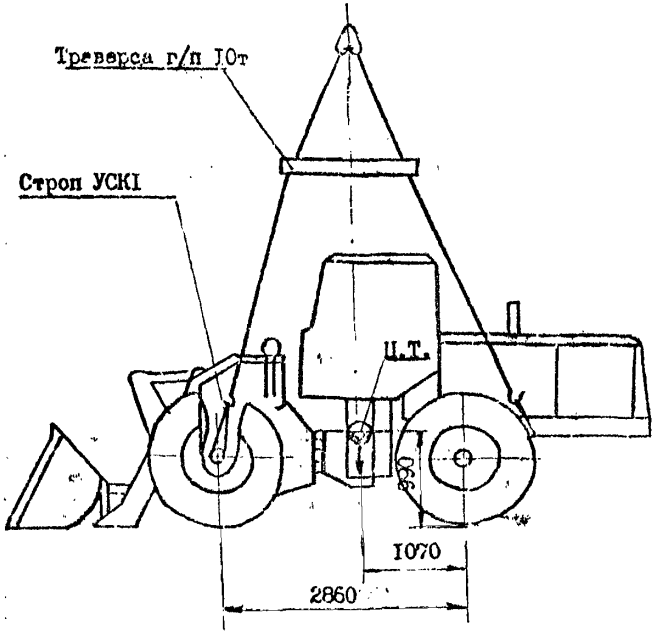
Строповка погрузчика ТО-18 осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 10 тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- четыре стропа УСК I-3,2 грузоподъемностью 3,2 тс.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Для предотвращения "складывания" погрузчика зафиксировать переднюю и заднюю полурамы относительно друг друга жесткой сцепкой (см. схему).
2. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над погрузчиком так, чтобы крюк крана был над его центром тяжести.
3. Стропальщики заводят стропы УСК I за оси погрузчика в обхват, как показано на схеме, и надевают петли стропа на крюки канатных ветвей траверсы.
4. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики обеспечивают правильное расположение стропов на осях погрузчика и отходят на безопасное расстояние.
5. По команде стропальщика крановщик поднимает погрузчик на высоту 10÷20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем погрузчика на высоту не менее 0,5 м (от низа колес, ковша) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает его на место установки.
6. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют стропы УСК I, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.
7. Установить жесткую сцепку в первоначальное положение (расфиксировать).

СХЕМА СТРОПОВКИ



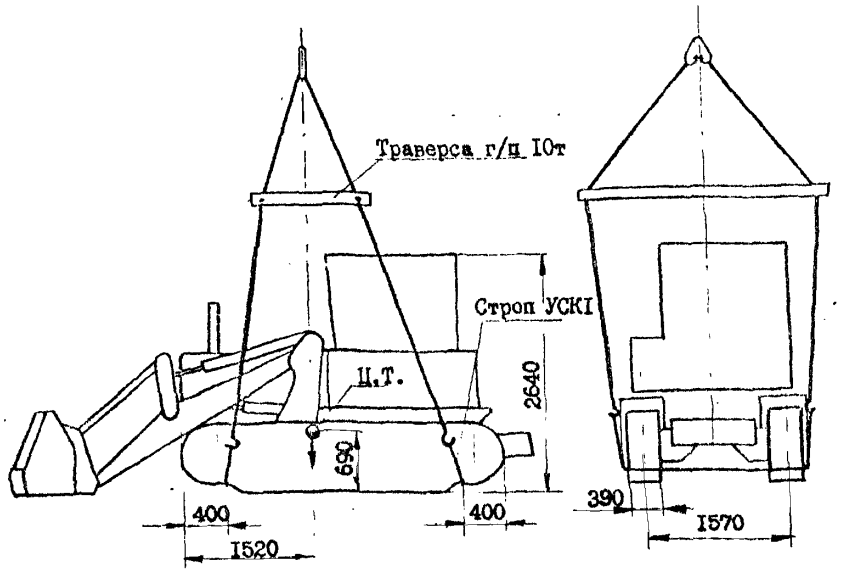
Строповка погрузчика ТО-25 осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 10 тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- два стропа УСК1-3,2 грузоподъемностью 3, 2тс;
- строп УСК1-5,0 грузоподъемностью 5 тс, снабженный прокладками, предохраняющими канат от перетирания в местах его касания с рамой погрузчика.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над погрузчиком так, чтобы крюк крана был над его центром тяжести.
2. Стропальщики заводят два стропа УСК1 за оси погрузчика, а один - за раму погрузчика в обхват, как показано на схеме, и надевают петли стропа на крюки канатных ветвей траверсы.
3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют прокладки на ребрах рамы погрузчика и отходят на безопасное расстояние.
4. По команде стропальщика крановщик поднимает погрузчик на высоту 10÷20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем погрузчика на высоту не менее 0,5 метра (от низа колес, ковша) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает его на место установки.
5. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют стропы УСК1, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

СХЕМА СТРОПОВКИ



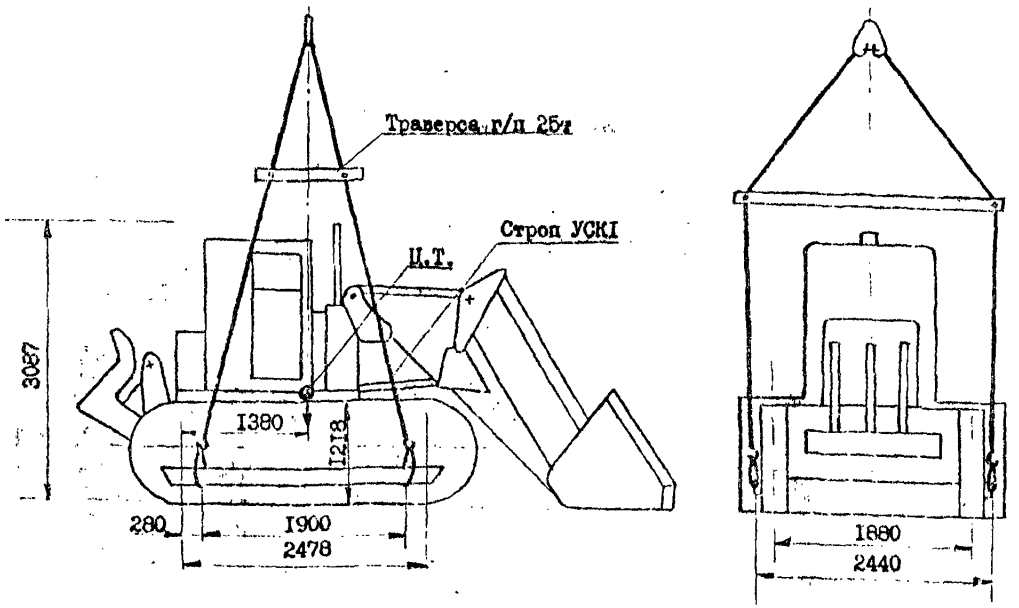
Строповка погрузчика ТО-7 осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 10 тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- два стропа УСКІ-5,0 грузоподъемностью 5 тс, снабженных прокладками, предохраняющими канат от перетирания в местах его касания с гусеницами погрузчика.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над погрузчиком так, чтобы крюк крана был над его центром тяжести.
2. Стропальщики заводят стропы УСКІ под гусеницы, как показано на схеме и надевают петли стропа на крюки канатных ветвей траверсы.
3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют прокладки на ребрах гусениц и отходят на безопасное расстояние.
4. По команде стропальщика крановщик поднимает погрузчик на высоту 10÷20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем погрузчика на высоту не менее 0,5 м (от низа гусениц) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает его на место установки.
5. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют стропы УСКІ, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

СХЕМА СТРОПОВКИ



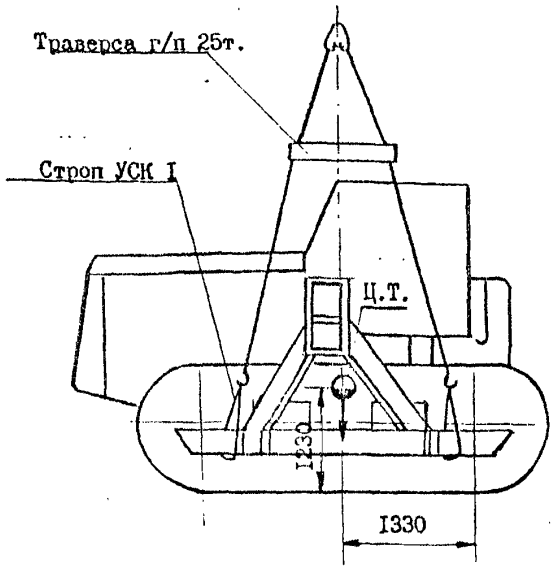
Строповка погрузчика ТО-10А осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 25 тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- четыре стропа УСКІ-6,3 грузоподъемностью 6,3 т, снабженных прокладками, предохраняющими канат от перетирания в местах его касания с балкой погрузчика.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над погрузчиком так, чтобы крюк крана был над его центром тяжести.
2. Стропальщики заводят стропы УСКІ за продольные балки ходовой части погрузчика, как показано на схеме, и надевают петли стропа на крюки канатных ветвей траверсы.
3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют прокладки на ребрах балок и отходят на безопасное расстояние.
4. По команде стропальщика крановщик поднимает погрузчик на высоту 10÷20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем погрузчика на высоту не менее 0,5 м (от низа гусениц) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает его на место установки.
5. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют стропы УСКІ, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

СХЕМА СТРОПОВКИ



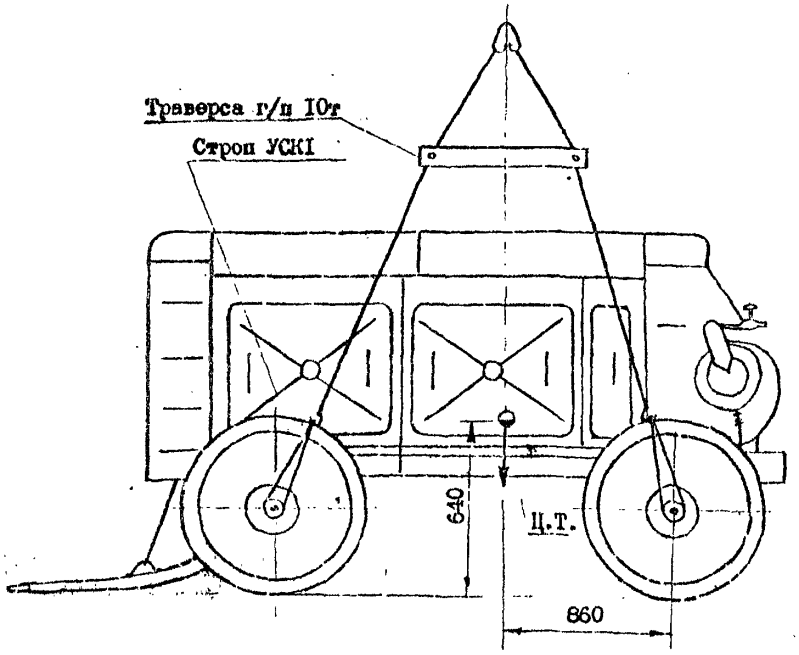
Строповка трубоукладчика ТГ-124 осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 25 тс с четырьмя канатными ветвями , снабженными крюками;
- четыре стропа УСК I-6,3 грузоподъемностью 6,3 т, снабженных прокладками, предохраняющими канат от перетирания в местах его касания с балкой трубоукладчика.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над трубоукладчиком так, чтобы крюк крана был над его центром тяжести.
2. Стропальщики заводят стропы УСК I за продольные балки ходовой части трубоукладчика, как показано на схеме, и надевают петли стропа на крюки канатных ветвей траверсы.
3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют прокладки на ребрах балок и отходят на безопасное расстояние.
4. По команде стропальщика крановщик поднимает трубоукладчик на высоту 10÷20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем трубоукладчика на высоту не менее 0,5 м (от низа гусениц) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает его на место установки.
5. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют стропы УСК I, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

СХЕМА СТРОПОВКИ



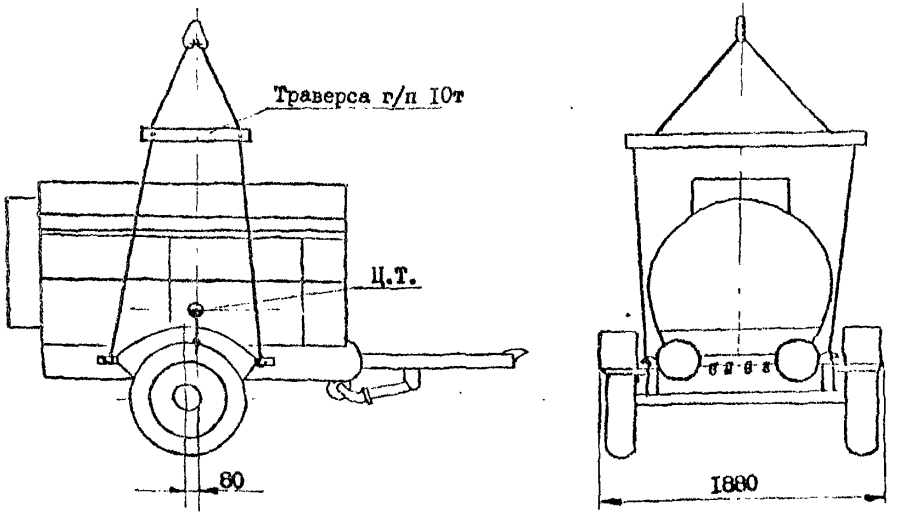
Строповка компрессорных станций ЗИФ-55В, ЗИФ-ПВ-5 и ПКС-5 осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 10 тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- четыре стропа УСКІ-1,6 грузоподъемностью 1,6 тс.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над компрессорной станцией так, чтобы крюк крана был над ее центром тяжести.
2. Подвязав дышло компрессорной станции стропальщики заводят стропы УСКІ за ее оси в обхват, как показано на схеме, и надевают петли стропа на крюки канатных ветвей траверсы.
3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют стропы УСКІ на осях компрессорной станции и отходят на безопасное расстояние.
4. По команде стропальщика крановщик поднимает компрессорную станцию на высоту 10÷20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем компрессорной станции на высоту не менее 0,5 м (от низа колес) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает ее на место установки.
5. После ослабления натяжения канатов стропельщики отцепляют стропы УСКІ, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

СХЕМА СТРОПОВКИ



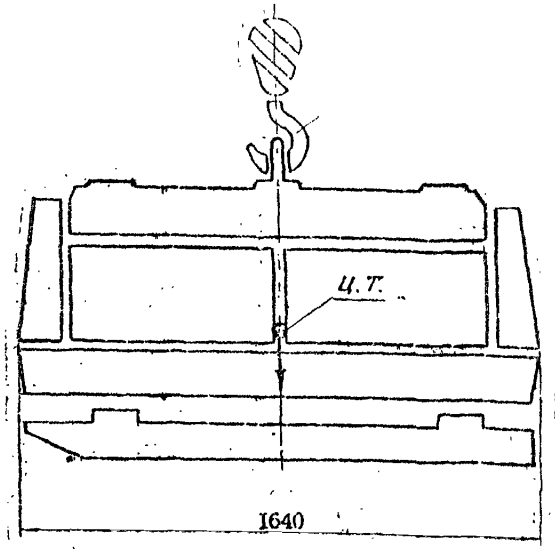
Строповка компрессорных станций ПКС-3,5; ПКС-5,25 и ПКСД-5,25 осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 10 тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над компрессорной станцией, так, чтобы крюк крана был над ее центром тяжести.
2. Стропальщики зацепляют крюки канатных ветвей траверсы за монтажные петли рамы компрессорной станции.
3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют крюки канатных ветвей в монтажных петлях и отходят на безопасное расстояние.
4. По команде стропальщика крановщик поднимает компрессорную станцию на высоту 10÷20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем компрессорной станции на высоту не менее 0,5 м (от низа колес) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает ее на место установки.
5. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют компрессорную станцию, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

СХЕМА СТРОПОВКИ

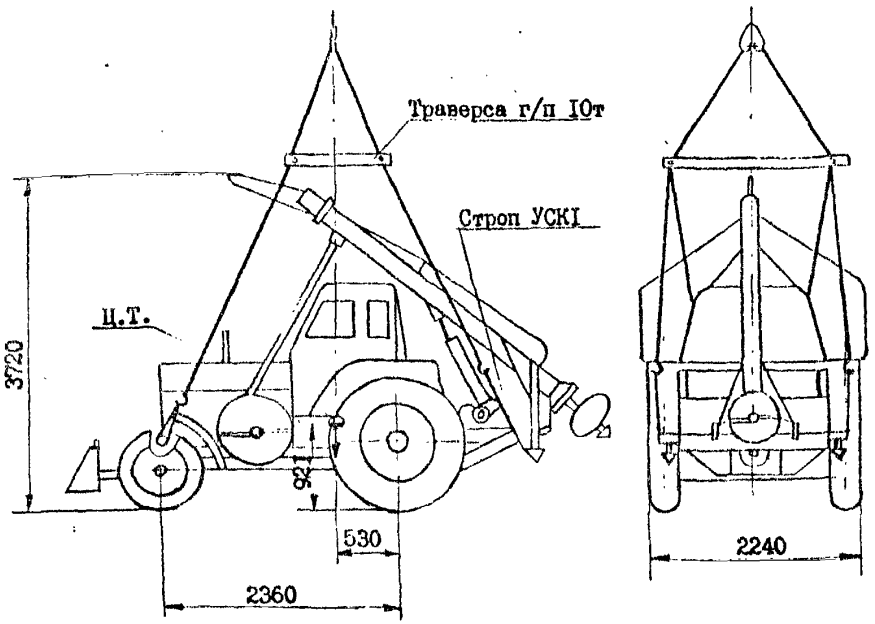


Строповка станций компрессорных НВ-10 и ПВ-10/8М осуществляется крюком крана за петлю рым-устройства, расположенную в центральной части (сверху) кузова станции.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Крановщик наводит крюк крана над компрессорной станцией так, чтобы он был над центром ее тяжести и опускает его до верха кузова.
2. Стропальщик открывает крышку в крыше кузова станции и зацепляет крюк крана за петлю рым-устройства.
3. По команде стропальщика крановщик поднимает станцию на высоту 10÷20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем станции на высоту не менее 0,5 м выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает ее на место установки.
4. После ослабления натяжения канатов стропальщик отцепляет станцию и крановщик перемещает крюк крана в необходимое для дальнейшей работы место.

СХЕМА СТРОПОВКИ



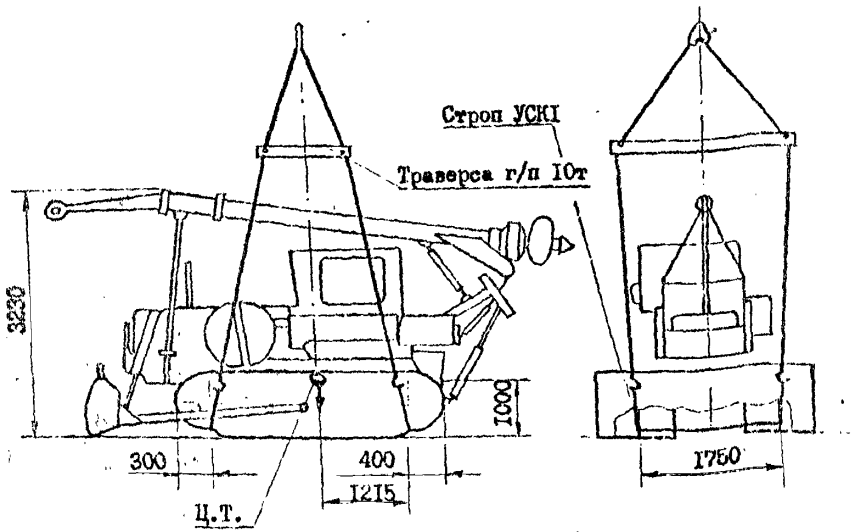
Строповка бурильно-крановой машины БМ-205 осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 10 тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- три стропа УСК1-3,2 грузоподъемностью 3,2 тс, один из которых снабжен двумя прокладками, предохраняющими канат от перетираний в местах его касания с балками для навесного оборудования.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над бурильно-крановой машиной так, чтобы крюк крана был над ее центром тяжести.
2. Стропальщики заводят 2 стропа УСК1 за передние оси, а один - за балки навесного оборудования в обхват, как показано на схеме, и надевают петли стропа на крюки канатных ветвей траверсы.
3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют прокладки на ребрах балок навесного оборудования и отходят на безопасное расстояние.
4. По команде стропальщика крановщик поднимает машину на высоту 10÷20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем бурильно-крановой машины на высоту не менее 0,5 м (от низа колес) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает ее на место установки.
5. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют стропы УСК1, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

СХЕМА СТРОПОВКИ



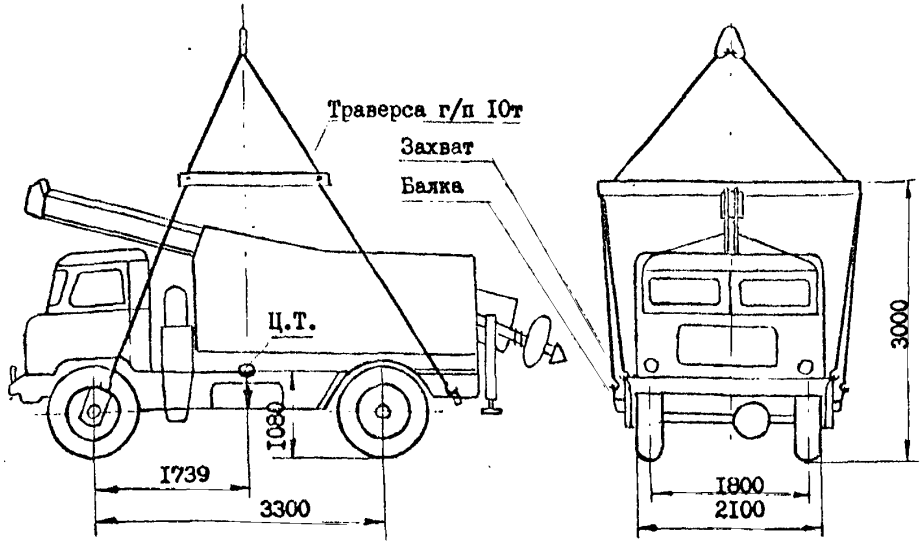
Строповка бурильно-крановой машины БМ-305 осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 10 тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- два стропа УСКІ-5,0 грузоподъемностью 5 тс, снабженных прокладками, предохраняющими канат от перетирания в местах его касания с гусеницами бурильно-крановой машины.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над бурильно-крановой машиной так, чтобы крюк крана был над ее центром тяжести.
2. Стропальщики заводят стропы УСКІ под гусеницы, как показано на схеме, и надевают петли стропа на крюки канатных ветвей траверсы.
3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют прокладки на ребрах гусениц и отходят на безопасное расстояние.
4. По команде стропальщика крановщик поднимает бурильно-крановую машину на высоту 10÷20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем бурильно-крановой машины на высоту не менее 0,5 м (от низа гусениц) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает ее на место установки.
5. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют стропы УСКІ, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

СХЕМА СТРОПОВКИ



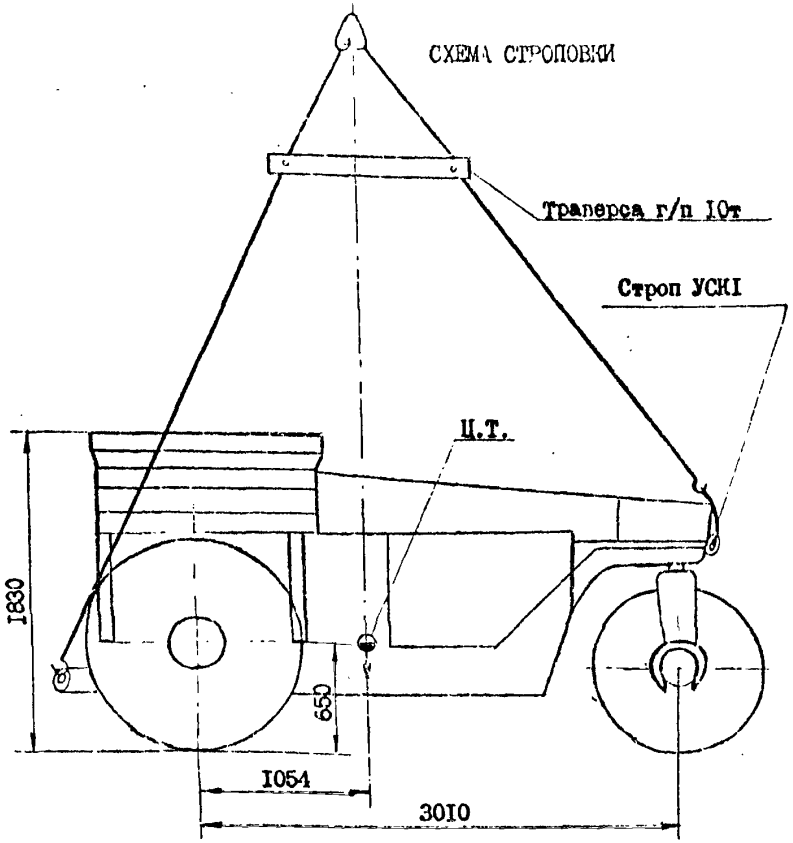
Строповка бурильно-крановой машины БМ-302 А осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 10 тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- два специальных захвата с петлями для зацепки за передние оси машины;
- балка с петлями для захвата за раму машины.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над бурильно-крановой машиной так, чтобы крюк крана был над ее центром тяжести.
2. Стропальщики надевают специальные захваты на передние оси машины и зацепляют крюки канатных ветвей за петли захватов. Затем заводят балку под раму машины, как показано на схеме, и зацепляют крюки канатных ветвей за петли балки.
3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют специальные захваты и балку и отходят на безопасное расстояние.
4. По команде стропальщика крановщик поднимает машину на высоту 10÷20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем бурильно-крановой машины на высоту не менее 0,5 м (от низа колес) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает ее на место установки.
5. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют захваты и балку, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

СХЕМА СТРОПОВКИ



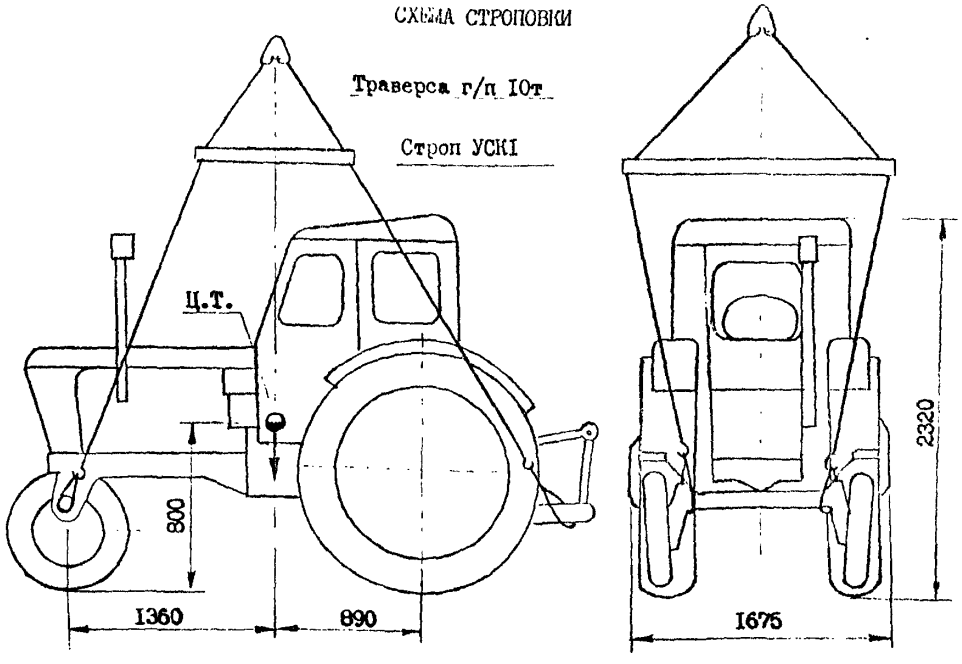
Строповка катка самоходного ДУ-50 осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 10 тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- строп УСК1 грузоподъемностью 5 тс.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над катком так, чтобы крюк крана был над его центром тяжести.
2. Стропальщики заводят строп УСК1 за переднюю проушину и зацепляют два крюка канатных ветвей траверсы за петли стропа, а два - за задние проушины катка, как показано на схеме.
3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют крюки канатных ветвей в проушинах катка и отходят на безопасное расстояние.
4. По команде стропальщика крановщик поднимает каток на высоту 10÷20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем катка на высоту не менее 0,5 м (от низа колес) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает его на место установки.
5. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют каток, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

СХЕМА СТРОПОВКИ



Строповка трактора Т-40М осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 10*тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- 4 стропа УСКІ-I,6 грузоподъемностью I,6 тс, два из которых снабжены прокладками, предохраняющими канат от перетирания в местах его касания с балками для навесного оборудования.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

I. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над трактором так, чтобы крюк крана был над его центром тяжести.

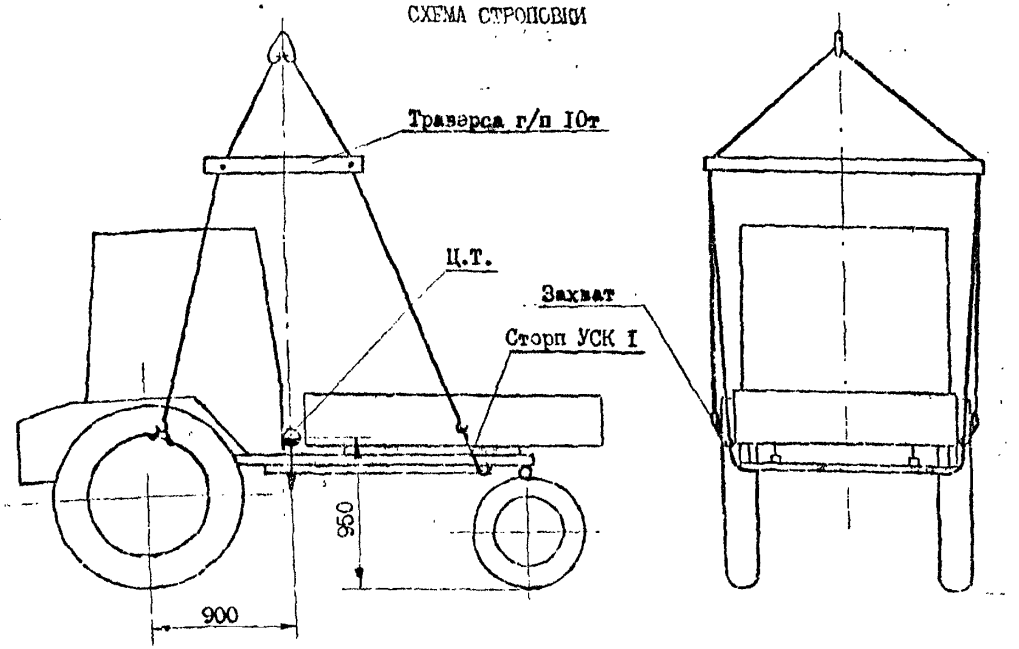
2. Стропальщики заводят два стропа УСКІ за передние оси трактора, а два - за продольные балки навесного оборудования в обхват, как показано на схеме, и надевают петли стропа на крюки канатных ветвей траверсы.

3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют прокладки на ребрах балок навесного оборудования и отходят на безопасное расстояние.

4. По команде стропальщика крановщик поднимает трактор на высоту I0÷20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем трактора на высоту не менее 0,5 м (от низа колес) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает его на место установки.

5. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют стропы УСКІ, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

СХЕМА СТРОПОВКИ



Строповка шасси самоходного Т-16 осуществляется следующим комплектом грузозахватных приспособлений:

- траверса грузоподъемностью 10 тс с четырьмя канатными ветвями, снабженными крюками;
- два специальных захвата для зацепки за задние колеса шасси.
- строп УСК I-1,6 грузоподъемностью 1,6 тс, снабженный прокладками, предохраняющими канат от перетирания в местах его касания с рамой шасси.

ПОРЯДОК ВЫПОЛНЕНИЯ РАБОТЫ

1. Крановщик наводит траверсу с канатными ветвями над шасси так, чтобы крюк крана был над его центром тяжести.
2. Стропальщики вставляют специальные захваты в прорези дисков задних колес шасси, а строп УСК I заводят за раму шасси в обхват, как показано на схеме, и надевают петли захватов и стропа на крюки канатных ветвей траверсы.
3. Подъемом крюка крана крановщик натягивает стропы, а стропальщики фиксируют прокладки на продольной балке шасси и отходят на безопасное расстояние.
4. По команде стропальщика крановщик поднимает шасси на высоту 10÷20 см от уровня стоянки, проверяя надежность строповки. Если груз устойчив, крановщик производит подъем шасси на высоту не менее 0,5 м (от низа колес) выше встречающихся на пути перемещения предметов (бортов подвижного состава) и подает его на место установки.
5. После ослабления натяжения канатов стропальщики отцепляют захваты и строп, крановщик поднимает траверсу с канатными ветвями и подает ее в необходимое для дальнейшей работы место.

gost.e-ecolog.ru