

---

---

**Краны грузоподъемные. Расположение  
и характеристики органов управления.**

Часть 2.

**Основные схемы и требования к  
кранам стреловым самоходным**

*Cranes — Control layout and characteristics —*

*Part 2: Basic arrangement and requirements for mobile cranes*

ISO 7752-2:2011

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/7b2ecd73-b723-4f55-bf09-8ccc08352142/iso-7752-2-2011>

Ответственность за подготовку русской версии несёт GOST R  
(Российская Федерация) в соответствии со статьёй 18.1 Устава ISO



Ссылочный номер  
ISO 7752-2:2011(R)

# iTeh STANDARD PREVIEW (standards.iteh.ai)

ISO 7752-2:2011

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/7b2ecd73-b723-4f55-bf09-8ccc08352142/iso-7752-2-2011>



## ДОКУМЕНТ ЗАЩИЩЕН АВТОРСКИМ ПРАВОМ

© ISO 2011

Все права сохраняются. Если не задано иначе, никакую часть настоящей публикации нельзя копировать или использовать в какой-либо форме или каким-либо электронным или механическим способом, включая фотокопии и микрофильмы, без предварительного письменного согласия офиса ISO по адресу, указанному ниже, или членов ISO в стране регистрации пребывания.

ISO copyright office  
Case postale 56 • CH-1211 Geneva 20  
Tel. + 41 22 749 01 11  
Fax + 41 22 749 09 47  
E-mail [copyright@iso.org](mailto:copyright@iso.org)  
Web [www.iso.org](http://www.iso.org)

Опубликовано в Швейцарии

## Предисловие

Международная организация по стандартизации (ISO) является всемирной федерацией национальных организаций по стандартизации (комитетов-членов ISO). Разработка международных стандартов обычно осуществляется техническими комитетами ISO. Каждый комитет-член, заинтересованный в деятельности, для которой был создан технический комитет, имеет право быть представленным в этом комитете. Международные правительственные и неправительственные организации, имеющие связи с ISO, также принимают участие в работах. Что касается стандартизации в области электротехники, то ISO работает в тесном сотрудничестве с Международной электротехнической комиссией (IEC).

Проекты международных стандартов разрабатываются в соответствии с правилами Директив ISO/IEC, Часть 2.

Основной задачей технических комитетов является подготовка международных стандартов. Проекты международных стандартов, принятые техническими комитетами, рассылаются комитетам-членам на голосование. Их опубликование в качестве международных стандартов требует одобрения не менее 75 % комитетов-членов, принимающих участие в голосовании.

Следует иметь в виду, что некоторые элементы настоящего международного стандарта могут быть объектом патентных прав. Международная организация по стандартизации не может нести ответственность за идентификацию какого-либо одного или всех патентных прав.

ISO 7752-2 подготовил Технический комитет ISO/TC 96, *Краны грузоподъемные*, Подкомитет SC 6, *Мобильные краны*.

Настоящее второе издание отменяет и замещает первое (ISO 7752-2:1985), которое технически пересмотрено. Оно также включает дополнение ISO 7752-2:1985/Add 1:1986.

ISO 7752 состоит из следующих частей под общим заголовком *Краны грузоподъемные. Расположение и характеристики органов управления*:

- *Часть 1. Общие принципы*
- *Часть 2. Основные схемы и требования к кранам стреловым самоходным*
- *Часть 3. Башенные краны*
- *Часть 4. Консольные краны*
- *Часть 5. Мостовые краны и порталные краны*

## Введение

Операторы подвижных кранов часто переходят от одного крана на другой, имеющий другую модель или изготовителя. Данная часть ISO 7752 указывает основные схемы и движения основных органов управления, используемые во время цикла управления краном, в целях снижения вероятности ошибки оператора или неправильного управления в аварийных ситуациях.

iTeh STANDARD PREVIEW  
(standards.iteh.ai)

ISO 7752-2:2011

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/7b2ecd73-b723-4f55-bf09-8ccc08352142/iso-7752-2-2011>

# Краны грузоподъемные. Расположение и характеристики органов управления.

## Часть 2.

### Основные схемы и требования к кранам стреловым самоходным

#### 1 Область применения

Настоящая часть ISO 7752 устанавливает схемы, требования и направления движения основных органов управления в случаях поворота, подъема и опускания груза, а также изменения угла наклона стрелы и изменения её длины в стреловых самоходных кранах согласно определениям в ISO 4306-2. В этой части рассматриваются органы управления использующие два направления движения, основные схемы и требования для (многонаправленных органов управления). Данная часть должна использоваться совместно с ISO 7752-1.

#### 2 Нормативные ссылки

Следующие ссылочные документы являются обязательными для применения настоящего документа. Для устаревших ссылок применяется только цитируемое издание. Для недатированных ссылок применяется самое последнее издание ссылочного документа (включая поправки).

ISO 4306-2, *Краны подъемные. Словарь. Часть 2. Краны стреловые самоходные*

ISO 7752-1, *Краны подъемные. Органы управления. Расположение и характеристики. Часть 1. Общие принципы*

#### 3 Термины и определения

В настоящем документе применяются термины и определения, указанные в ISO 4306-2, а также следующие:

##### 3.1

**оператор**  
**operator**

лицо, которое управляет устройством для перемещения и установки грузов.

[ISO 7752-1]

##### 3.2

**управление**  
**control**

исполнительное устройство, которое образует связь между оператором грузоподъемного крана и системой управления этого крана

[ISO 7752-1]

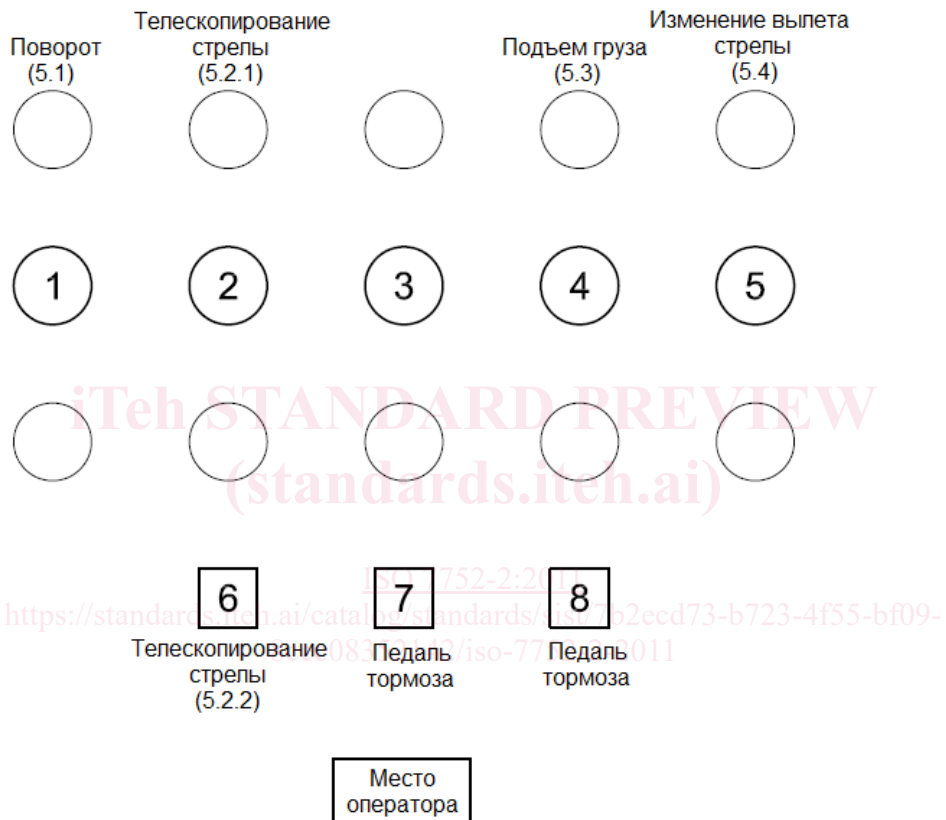
**3.3**  
**пост управления**  
**control station**

постоянная место расположения органов управления на грузоподъемном кране или вне крана

[ISO 7752-1]

**4 Двухнаправленные рычаги, кран с фиксированной длиной стрелы**

Основные органы управления должны быть расположены, как показано на Рисунке 1.



**Рисунок 1 — Схема органов управления краном для кранов, оборудованных стрелой постоянной длины**

**4.1 Управление поворотом с помощью ручного рычага 1**

Подать рычаг вперед для поворота в сторону стрелы:

- повернуть налево (позиция оператора с правой стороны);
- повернуть направо (позиция оператора с левой стороны или в центре крана).

Перевести рычаг в нейтральное положение для отключения поворота.

Потянуть рычаг назад для движения в противоположном направлении.

**4.2 Управление подъемом груза. Ручной рычаг 2 и ножная педаль 5, ручной рычаг 3 и ножная педаль 6**

Потянуть рычаг назад для подъема груза.

Перевести рычаг в нейтральное положение для отключения привода и удержания груза в данном положении (если кран снабжен автоматическим тормозом) или контролировать груз путем нажатия тормозной педали;

Подать рычаг вперед для опускания груза.

#### 4.3 Управление изменением вылета стрелы. Ручной рычаг 4

Потянуть рычаг назад для подъема стрелы.

Перевести рычаг в нейтральное положение для удержания стрелы в данном положении;

Подать рычаг вперед для опускания стрелы.

#### 4.4 Управление изменением вылета стрелы. Альтернативная схема (операция ножной педалью)

Основные органы управления должны быть расположены, как показано на рисунке 2.



**Рисунок 2 — Схема управления краном для кранов, оборудованных стрелой постоянной длины и альтернативная схема управления изменением вылета стрелы (ножные педали)**

##### 4.4.1 Управление поворотом. Ручной рычаг 1

Подать рычаг вперед для поворота в сторону стрелы:

- повернуть налево (позиция оператора с правой стороны);
- повернуть направо (позиция оператора с левой стороны или в центре крана).

Перевести рычаг в нейтральное положение для отключения поворота.

Потянуть рычаг назад для движения в противоположном направлении.

**4.4.2 Управление подъемом груза. Ручной рычаг 2, ручной рычаг 3**

Потянуть рычаг назад для подъема груза.

Перевести рычаг в нейтральное положение для отключения привода и удержания груза в данном положении.

Подать рычаг вперед для опускания груза.

**4.4.3 Управление изменением вылета стрелы. Ножные педали 4 и 5**

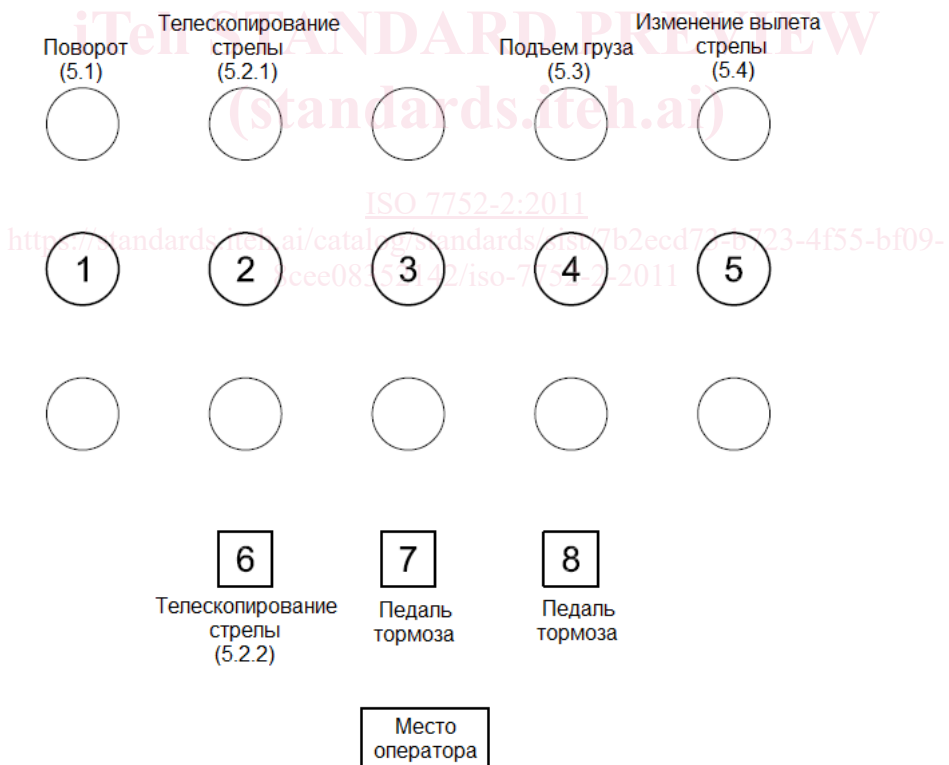
Нажать на педаль 4 для подъема стрелы.

Нажать на педаль 5 для опускания стрелы.

Отпустить педали 4 и 5 для удержания стрелы в неподвижном положении.

**5 Двухнаправленные рычаги, кран с телескопической стрелой**

Основные органы управления должны быть расположены, как показано на Рисунке 3.



**Рисунок 3 — Схема управления краном для кранов, оборудованных телескопической стрелой**

**5.1 Управление поворотом. Ручной рычаг 1**

Подать рычаг вперед для поворота в сторону стрелы:

- повернуть налево (позиция оператора с правой стороны);
- повернуть направо (позиция оператора с левой стороны или в центре крана).



Перевести рычаг в нейтральное положение для отключения поворота.

Потянуть рычаг назад для движения в противоположном направлении.

## **5.2 Управление телескопированием стрелы**

### **5.2.1 Ручной рычаг 2**

Подать рычаг вперед для выдвижения стрелы.

Перевести рычаг в нейтральное положение для удержания стрелы в выдвинутом положении;

Потянуть рычаг назад для втягивания стрелы.

### **5.2.2 Ножная педаль 6. Опциональная (вместо ручного рычага 2)**

Подать педаль вперед (носком вниз) для выдвижения стрелы;

Вывести педаль в нейтральное положение для удержания стрелы в выдвинутом положении;

Подать педаль назад (пяткой вниз) для втягивания стрелы.

## **5.3 Управление подъемом груза. Ручной рычаг 3 и ножная педаль 7, ручной рычаг 4 и ножная педаль 8**

Потянуть рычаг назад для подъема груза;

Перевести рычаг в нейтральное положение для удержания груза в данном положении (если кран снабжен автоматическим тормозом) или контролировать груз нажатием тормозной педали;

Подать рычаг вперед для опускания груза.

## **5.4 Управление изменением вылета стрелы. Ручной рычаг 5**

Потянуть рычаг назад для подъема стрелы;

Перевести рычаг в нейтральное положение для удержания стрелы в данном положении;

Подать рычаг вперед для опускания стрелы.

Дополнительные рычаги могут быть расположены между рычагами 1 и 2 для независимо телескопируемых секций стрелы.

## **6 Рычаги для управления с крестовым переключением (многоходовые органы управления), кран с постоянной длиной стрелы**

### **6.1 Основная схема управления**

Основные органы управления должны быть расположены, как показано на рисунке 4.

В качестве альтернативного варианта могут быть использованы ножные педали для управления вылетом стрелы (см. 6.2.3).

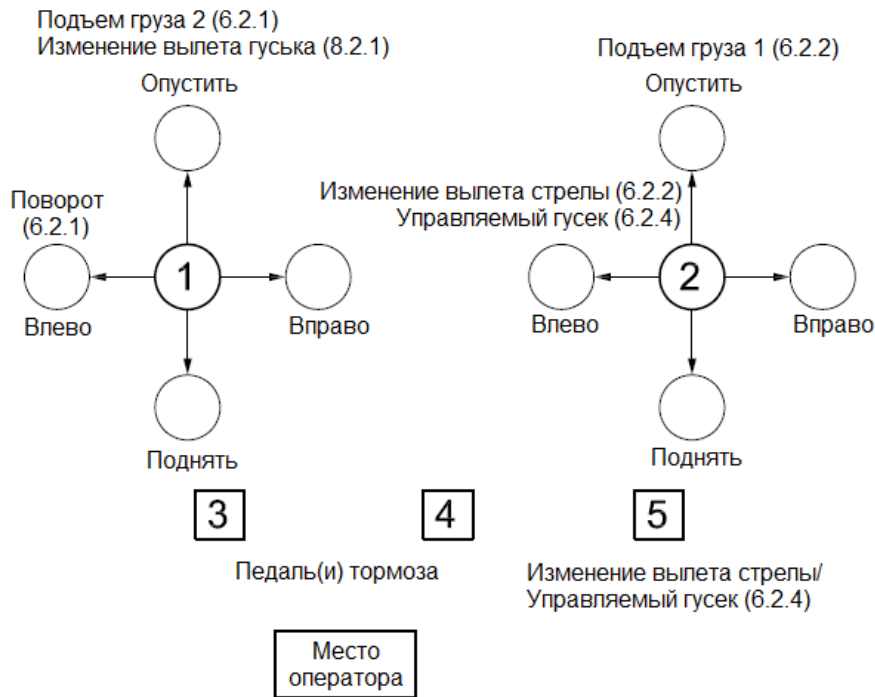


Рисунок 4 — Схема управления краном для кранов, оборудованных стрелой постоянной длины

## 6.2 Направление движения

### 6.2.1 Управление подъемом груза 2 и поворотом. Ручной рычаг 1 и ножная педаль 3

#### 6.2.1.1 Вертикальное перемещение

Потянуть рычаг назад для поднятия груза (или управляемого гуська).

Установить рычаг в центре для удержания груза (управляемого гуська) в определённом положении (если оборудование имеет автоматический тормоз), или управлять грузом, нажимая педаль тормоза.

Подать рычаг вперёд для опускания груза (или управляемого гуська).

#### 6.2.1.2 Горизонтальное перемещение

Переместить рычаг влево для поворота влево.

Установить рычаг в центре для отключения привода.

Переместить рычаг вправо для поворота вправо.

### 6.2.2 Управление поднятием 1 и изменением вылета стрелы. Ручной рычаг 2 и ножная педаль 4

#### 6.2.2.1 Вертикальное перемещение

Потянуть рычаг назад для поднятия груза.

Установить рычаг в центре для удержания груза в определённом положении (если оборудование включает автоматический тормоз), или управлять грузом, нажимая педаль тормоза.

Подать рычаг вперёд для опускания груза.