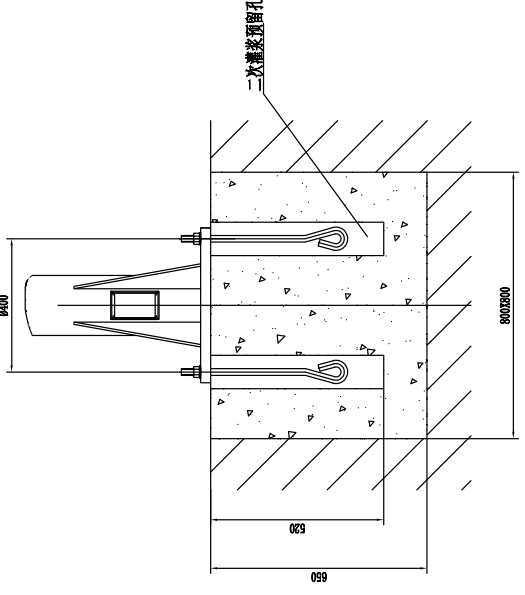
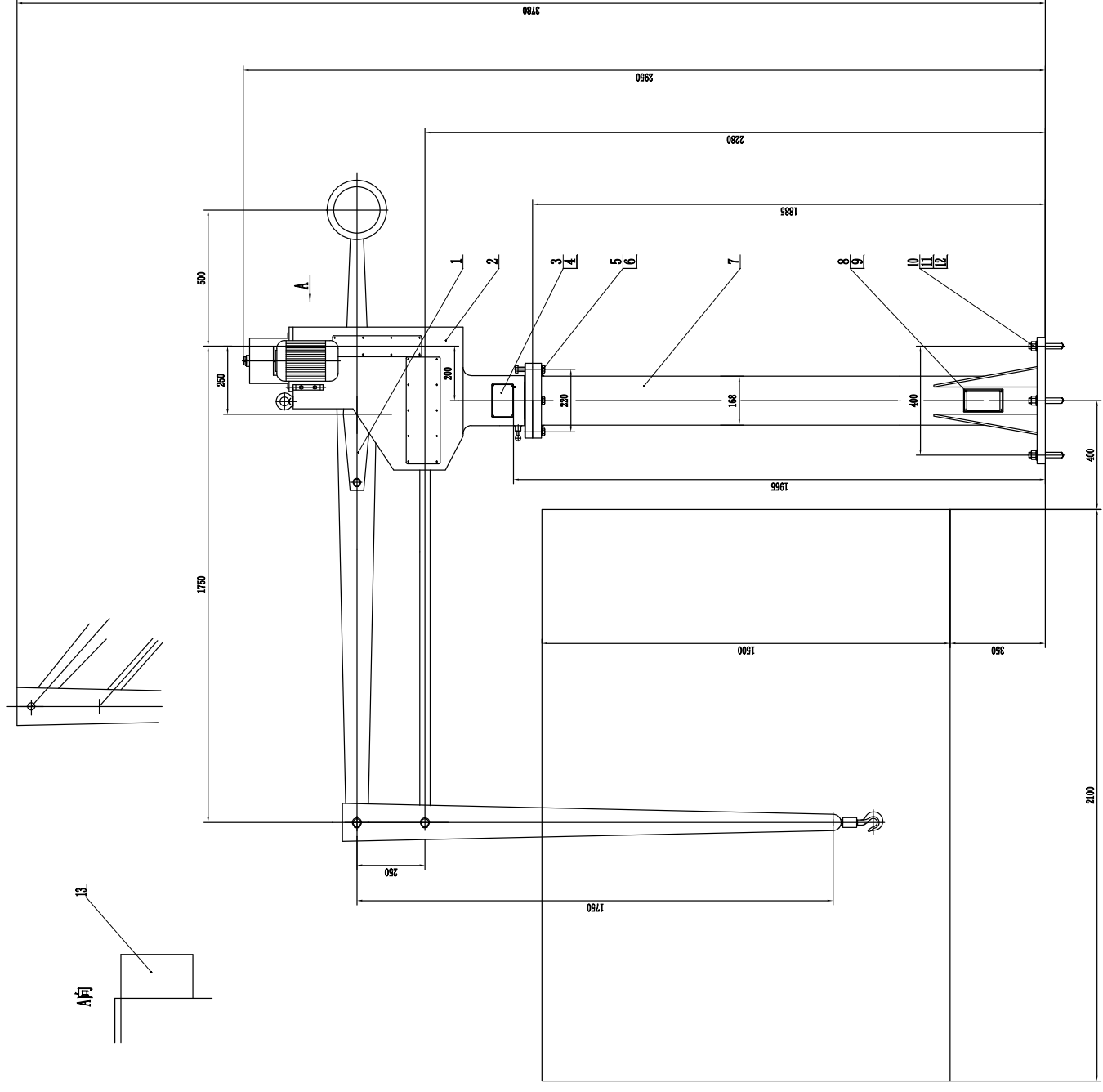


基础图



技术要求

1. 技术参数:
 最大起重量100公斤
 垂直移动距离1500
 水平移动距离2100
 最大回转半径2500
 回转角90°
 额定电机L40 8014
 力矩600kg
 配重电机L40 8014
 力矩600kg
 2. 平衡吊根据力平衡原理进行设计，水平移动用重100公斤时，平均推（拉）力不超过2公斤
 3. 组装结束应调整平衡，使在不用重情况下，吊钩在任意位置平衡。
 4. 组装结束应调整安全离合器，使在吊重120公斤时打滑。
 5. 使用吊钩时必须调整水平导轨的水平度，其水平度误差不得大于0.025/1000。
 6. 每半年清洗一次。
 7. 起重臂近吊钩端，平衡臂近起重臂端涂宽35毫米，7条分布，黑着雨面与地面成45°，的起重设备标志。操作臂、回转机架涂黄色漆，立柱部分涂漆红漆，分别涂醒目标记一层，面漆两层。
 8. 该吊机不宜在环境温度超过60°情况下使用。

序号	代号	名称	材料	数量	备注
13	PI25-40-00	吊臂总成	1		
12	CB95-86	平衡臂	4	Q235-A	
11	CB6170-86	平衡臂	4	35	
10	CB794-88	平衡臂	4	Q235-A	
9	PI25-40	平衡臂	1	862	借用件 J
8	CB8701-86	平衡臂	1	35	
7	PI25-30-00	立柱	1	Q235-A	借用件 J
6	CB93-87	平衡臂	1	65mm	
5	CB578-86	平衡臂	5	45	
4	CB827-86	平衡臂	4	M2	
3	PI25-01	平衡臂	1	862	借用件
2	PI25-20-00	回转机架	1	零件	借用件
1	PI25-10-00	操作臂	1	零件	借用件

序号	代号	名称	材料	数量	备注
1	PI25-40-00	吊臂总成	1		
2	PI25-20-00	回转机架	1	零件	借用件
3	PI25-01	平衡臂	1	862	借用件
4	CB827-86	平衡臂	4	M2	
5	CB578-86	平衡臂	5	45	
6	CB93-87	平衡臂	1	65mm	
7	PI25-30-00	立柱	1	Q235-A	借用件 J
8	CB8701-86	平衡臂	1	35	
9	PI25-40	平衡臂	1	862	借用件 J
10	CB794-88	平衡臂	4	Q235-A	
11	CB6170-86	平衡臂	4	35	
12	CB95-86	平衡臂	4	Q235-A	
13	PI25-40-00	吊臂总成	1		

总图

设计	审核	制图	校对	日期
张士	张士	张士	张士	2000.05.18
共 1 页	第 1 页	重量	比例	100KG平衡吊
PI25.00				

浙江力马起重设备有限公司