



żurawie wieżowe

Firma SanTOWER działa na rynkach światowych, zdobywając tam uznanie i doświadczenie w zakresie ciężkiego sprzętu budowlanego.

Dzisiaj chcemy zaprezentować Państwu nasze żurawie wieżowe, spełniające najwyższe normy europejskie, zagwarantowane certyfikatem CE numer 53240907 wydanym w Anglii. Żurawie są zaprojektowane na światowym poziomie, posiadają naukowe rozplanowanie i szeroko akceptowany przez większość użytkowników wygląd i funkcjonalność. Nasz sprzęt może być użyty w szerokim, bardzo wszechstronnym zakresie prac budowlanych takich jak budowa wysokościowych hoteli, budynków mieszkalnych, wysokich konstrukcji przemysłowych, szeroko-przęsłowych wydziałów produkcyjnych, wysokich kominów itp., gwarantując jednocześnie najwyższe bezpieczeństwo pracy, ergonomię i wydajność. Dla poprawienia wyżej wymienionych cech, urządzenia te mogą wykorzystywać technologię „czarnej skrzynki” w celu ciągłego obserwowania całego procesu użytkowania, rejestrując bardzo dużą ilość danych zgodnie z życzeniem i wymaganiami klienta.

Pracownicy naszej firmy przeszli intensywne przeszkolenie u producenta żurawi, w Wydziale Rozwoju Maszyn Chińskiego Instytutu Badań Naukowych Budownictwa. To właśnie ta instytucja gwarantuje wysoki poziom wykonawstwa, przewyższający nasze, polskie normy, czy też normy europejskie.

żuraw wieżowy QTZ160

1. Opis żurawia

Żuraw wieżowy serii QTZ160 to nowy model na polu budownictwa, który został stworzony przez Henan Huanghe Whirlwind Co., Ltd. we współpracy z Wydziałem Rozwoju Maszyn Chińskiego Instytutu Badań Naukowych Budownictwa. Maszyna posiada poziomy wyciąg, mechanizm wodzakowy, obrót górny oraz jest żurawem samowznoszącym. Standardowa długość wyciągu wynosi 61 m. Maksymalny udźwig wynosi 10 ton. Znamionowy moment podniesienia wynosi 1600 KN.m. W wersji pracy wolnostojącej maksymalna wysokość podniesienia wynosi 56,5 metrów, a w przypadku pracy z zakotwieniem maksymalna wysokość podniesienia może sięgnąć do 201 m.

Główne cechy tego typu maszyny to:

1.1 Maszt wieżowy wznosi się przy pomocy hydrauliczno-ciśnieniowego składania teleskopowego części wieżowej.

1.2 Trzy główne mechanizmy podnoszenia, obracający i wodzaka wykorzystują bezstopniowe urządzenie zmiany prędkości VVVF, które zapewnia stabilniejszą pracę oraz wygodną i szybką orientację. Mechanizm podnoszący wykorzystuje urządzenie ograniczające zwis liny podnoszącej w celu ograniczenia zwisu podczas gdy hak jest bez ładunku, co podnosi wydajność orientacji haka.

1.3 Część masztowa może być wewnątrz zastąpiona elementami Potain typu M3/36B, co zapewnia większą swobodę dla użytkownika.

1.4 Wyciąg podnoszący wykorzystuje podwójne ciągnio oraz statyczną strukturę mocowania, co sprawia, że wyciąg podnoszący wytrzymuje jedynie jednostronne naprężenie i eliminuje szczytowe wartości naprężenia. Tak więc zapewnia zwiększone bezpieczeństwo zmęczenia ramy wyciągu.

1.5 Żuraw wykorzystuje bezdotykowe sterowanie komputerowe, które jest bardziej wiarygodne w zakresie zapobiegania błędom operacyjnym.

1.6 Żuraw posiada szeroki promień pracy i może spełniać bardziej wymagające potrzeby budowlane.

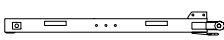
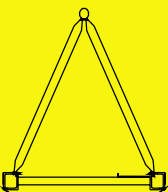
1.7 Urządzenie posiada naukowe rozplanowanie i ciekawy wygląd zewnętrzny.

2. Główne specyfikacje i parametry techniczne

Nazwa		Jednostka	Parametr					
			blok krążkowy z 2 linami		blok krążkowy z 4 linami			
Znamionowy moment podnoszenia		KN.m			1600			
Promień pracy		m	2 ~		60			
Podnoszenie ładunku	Zasięg	m	R = 2 ~ 31.48		R = 2 ~ 17.66			
	Podnoszony ładunek	t	5		10			
	Zasięg	m	R = 31.48 ~ 60		R = 17.66 ~ 60			
	Podnoszony ładunek	t	5 ~ 2.1		10 ~ 2.1			
Wysokość podniesienia	Praca wolnostojąca	m			56.5			
	Praca zakotwiona		201					
Prędkość robocza	Mechanizm podnoszący	Ładunek podnoszony	t	0 ~ 2.5	0 ~ 5	0 ~ 5	0 ~ 10	
		Prędkość	m/min	0 ~ 100	0 ~ 50	0 ~ 50	0 ~ 27.5	
	Mechanizm wodzaka	m/min	0 ~ 60		(4 prędkości)			
	Mechanizm obracający	obrót/min	0 ~ 0.6		(3 prędkości)			
	Mechanizm teleskopowy	m/min			0.5			
Mechanizm podnoszący	Silnik	Typ			Y250M-4-B3			
		Moc	kw			55		
		Prędkość obracający	obrót/min			1500		

Mechanizm obracający	Silnik	Typ		YLEW112M-6	
		Moc	kw	2X	7.5
		Prędkość obracający	obrót/min		1000
Mechanizm wozzaka	Silnik	Typ		YEJ132S-4	
		Moc	kw		5.5
		Prędkość obracający	obrót/min		1500
Ciężar	Struktura		kg		66234
	Mechanizm		kg		4970
	Przeciwwaga		kg		23100
Temperatura pracy					-20°C ~ +55°C
Temperatura przechowywania					-40°C ~ +55°C
Max wytrzymałalna prędkość wiatru podczas pracy					6 węzłów
Moc całkowita					78.5 kw (bez Teleskopowania)

3. Główny szkielet konstrukcji

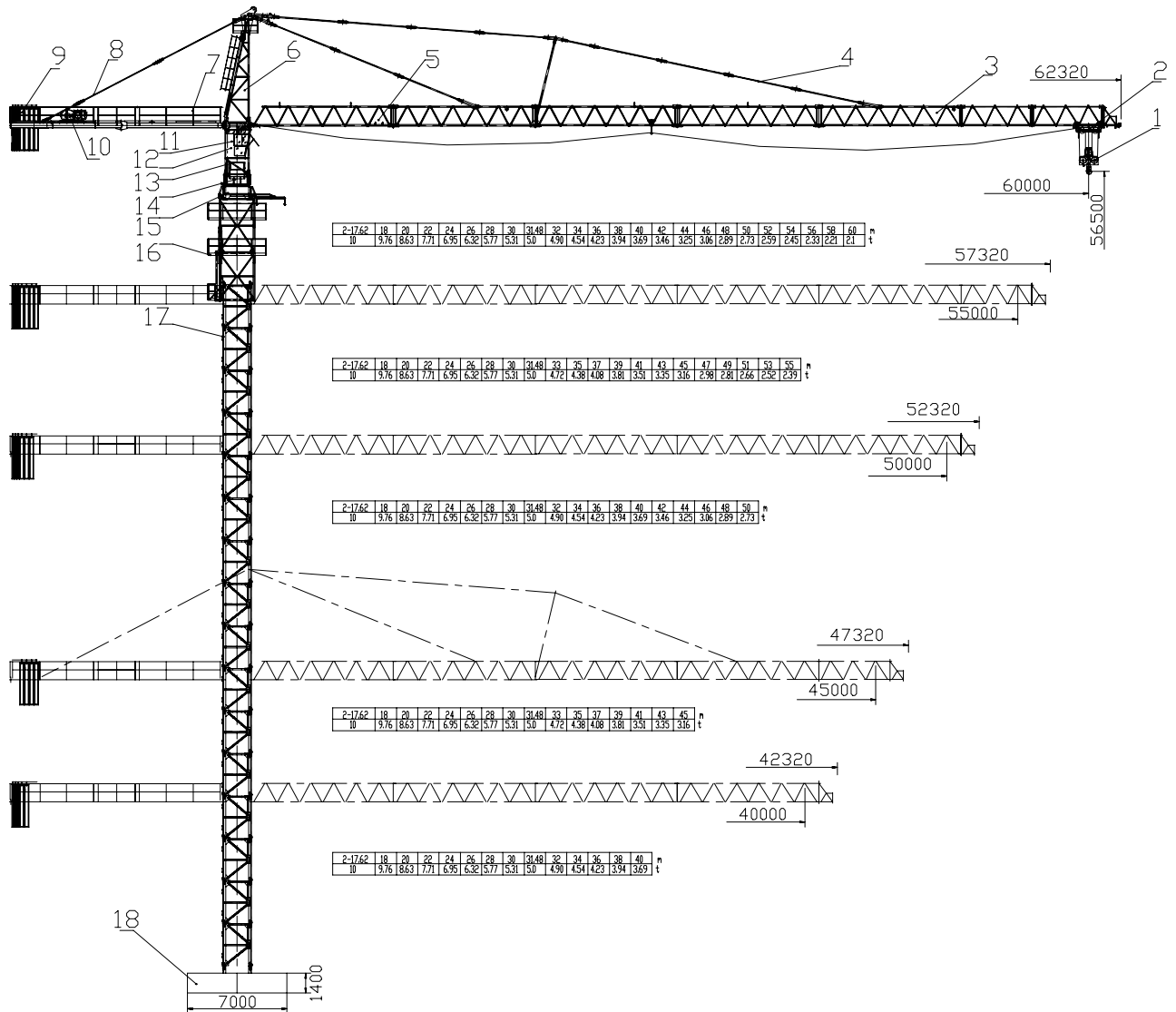
Nazwa	Szkic	Główny szkielet konstrukcji	Uwagi
Sekcja masztu		Główny pas dźwigara L 200X200X20	Odstęp pomiędzy otworami 1810X1810
Wysięgnik wciągający		Górny pas dźwigara Ø50 Ø60 Ø80 Ø85 Dolny pas dźwigara L 90X90X6 L 90X90X8 L 125X125X12	Złożony z 8 elementów na sekcję, sekcje łączona sworzniami.
przeciwwysięgnik	(Nie zawiera poręć) L 15 m , W 1.6 m	[36a L 63X63X6	Struktura dwuteownikowa wykonana ze ceowników i kątowników.
Górna oś		δ 25 δ20 δ18 Ø100 δ12 δ10 L 50X50X5	Konstrukcja w kształcie skrzyni
Dolna oś		δ 25 δ20 δ16 L 200X200X20	Konstrukcja w kształcie skrzyni
Końcówka wieży		[8, [10, Ø10 Ø76X4, Ø54X5 Ø50X4, Ø36	Konstrukcja z belek przestrzennych o kształcie poczwórnej piramidy
Klatka teleskopowa		Ø76X6, δ36 [20 L 80X80X8 L 125X125X12	Konstrukcja z belek przestrzennych stosowana do podnoszenia teleskopowego

4. Karta charakterystyki wciągania

RAMA WYSIĘGNIKA (M) Wielokrążek	60		55		50		45		40	
	2 linie	4 linie	2 linie	4 linie	2 linie	4 linie	2 linie	4 linie	2 linie	4 linie
Zasięg (m)	t		t		t		t		t	
2-17.6	5000	10000	5000	10000	5000	10000	5000	10000	5000	10000
18	5000	9760	5000	9760	5000	9760	5000	9760	5000	9760
20	5000	8630	5000	8630	5000	8630	5000	8630	5000	8630
22	5000	7710	5000	7710	5000	7710	5000	7710	5000	7710
24	5000	6950	5000	6950	5000	6950	5000	6950	5000	6950
26	5000	6320	5000	6320	5000	6320	5000	6320	5000	6320
28	5000	5770	5000	5770	5000	5770	5000	5770	5000	5770
30	5000	5310	5000	5310	5000	5310	5000	5310	5000	5310
31.5	5000	5000	5000	5000	5000	5000	5000	5000	5000	5000
32	4900	4900	4900	4900	4900	4900	4900	4900	4900	4900
34	4540	4540	4540	4540	4540	4540	4540	4540	4540	4540
36	4230	4230	4230	4230	4230	4230	4230	4230	4230	4230
38	3940	3940	3940	3940	3940	3940	3940	3940	3940	3940
40	3690	3690	3690	3690	3690	3690	3690	3690	3690	3690
42	3460	3460	3460	3460	3460	3460	3460	3460		
44	3250	3250	3250	3250	3250	3250	3250	3250		
45	3160	3160	3160	3160	3160	3160	3160	3160		
46	3060	3060	3060	3060	3060	3060				
48	2890	2890	2890	2890	2890	2890				
50	2730	2730	2730	2730	2730	2730				
52	2590	2590	2590	2590						
54	2450	2450	2450	2450						
55	2390	2390	2390	2390						
56	2330	2330								
58	2210	2210								
60	2100	2100								

5. zależność między prędkość i siła wciągania

PRĘDKOŚĆ	CZĘSTOTLIWOŚĆ (HZ)	MAX. OBCIĄŻENIA W 2 LINII (T)
A	3	2.5
B	20	2.5
C	35	2.5
D	50	1.75
F	65	1



1. hak 2. wózek 3. rama wysięgnika 4. ciągnó wysięgnika 5. mechanizm wodzaka 6. głowica wieży 7. przeciwwysięgnik 8. ciągnó wysięgnika równoważące 9. balast 10. wyciągarka 11. układ elektryczny 12. kabina 13. maszt wieży obrotowej 14. urządzenie obracające 15. dolna obejma 16. mechanizm teleskopowy 17. maszt wieży 18. podstawa stacjonarna