



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 204057696 U

(45) 授权公告日 2014. 12. 31

(21) 申请号 201420468207. 7

(22) 申请日 2014. 08. 19

(73) 专利权人 河南省三马起重机械有限公司

地址 453400 河南省新乡市长垣县位庄工业
园区河南省三马起重机械有限公司

(72) 发明人 韩志伟

(51) Int. Cl.

B66C 5/02 (2006. 01)

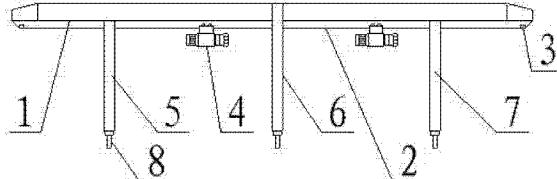
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 实用新型名称

一种门式起重机门架

(57) 摘要

本实用新型涉及一种门式起重机门架，它包括主梁，主梁下侧设置有工字钢梁，工字钢梁上安装有电动葫芦，工字钢梁的两端设置有限位块，主梁左部下方连接有支腿 A，主梁中部侧面连接有支腿 B，主梁右部下方连接有支腿 C，支腿 A 和支腿 C 的下部分别设置有横杆，支腿 B 的结构形式为多段折线型，支腿 B 的中上部设置有支杆，支腿 A、支腿 B 和支腿 C 的下端分别设置有地梁，地梁下侧设置有行走机构；通过本实用新型所述的技术方案，门式起重机可以用于大跨度作业，并且不易出现主梁下挠，操作简便，经久耐用，在实际装配过程中也非常简便，由于采用连接板连接，所以不易产生残余变形，对于门式起重机的寿命也有很大的益处。



1. 一种门式起重机门架,它包括主梁,其特征在于:所述的主梁下侧设置有工字钢梁,所述的工字钢梁上安装有电动葫芦,所述的工字钢梁的两端设置有限位块,所述的主梁左部下方连接有支腿 A,所述的主梁中部侧面连接有支腿 B,所述的主梁右部下方连接有支腿 C,所述的支腿 A 和支腿 C 的下部分别设置有横杆,所述的支腿 B 的结构形式为多段折线型,所述的支腿 B 的中上部设置有支杆,所述的支腿 A、支腿 B 和支腿 C 的下端分别设置有地梁,所述的地梁下侧设置有行走机构。

2. 根据权利要求 1 所述的一种门式起重机门架,其特征在于:所述的电动葫芦为两个相同的电动葫芦。

3. 根据权利要求 1 所述的一种门式起重机门架,其特征在于:所述的支腿 A 和支腿 C 的结构形式一致。

4. 根据权利要求 1 所述的一种门式起重机门架,其特征在于:所述的支腿 B 与主梁的连接方式为连接板螺栓连接。

5. 根据权利要求 1 所述的一种门式起重机门架,其特征在于:所述的横杆为 2 个。

6. 根据权利要求 1 所述的一种门式起重机门架,其特征在于:所述的行走机构为轨道式行走机构或轮胎式行走机构。

一种门式起重机门架

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种起重机门架,特别涉及一种门式起重机门架。

背景技术

[0002] 门式起重机在机械领域有着广泛的应用,而门式起重机门架是门式起重机承重和工作的核心部件,其结构形式直接关系着门式起重机的工作性能;近年来,起重机向着大型化、专业化的方向发展,在一些特殊的应用场合,重物需要被移动的跨度非常大,而一般的门式起重机难以满足要求。

发明内容

[0003] 本实用新型的目的是为了克服现有技术的不足,而提供一种门式起重机门架,该起重机设计合理,特别适合于大跨度作业的场合,使用简便。

[0004] 本实用新型的目的是这样实现的:一种门式起重机门架,它包括主梁,所述的主梁下侧设置有工字钢梁,所述的工字钢梁上安装有电动葫芦,所述的工字钢梁的两端设置有限位块,所述的主梁左部下方连接有支腿A,所述的主梁中部侧面连接有支腿B,所述的主梁右部下方连接有支腿C,所述的支腿A和支腿C的下部分别设置有横杆,所述的支腿B的结构形式为多段折线型,所述的支腿B的中上部设置有支杆,所述的支腿A、支腿B和支腿C的下端分别设置有地梁,所述的地梁下侧设置有行走机构。

[0005] 所述的电动葫芦为两个相同的电动葫芦。

[0006] 所述的支腿A和支腿C的结构形式一致。

[0007] 所述的支腿B与主梁的连接方式为连接板螺栓连接。

[0008] 所述的横杆为2个。

[0009] 所述的行走机构为轨道式行走机构或轮胎式行走机构。

[0010] 本实用新型的有益效果:通过本实用新型所述的技术方案,门式起重机可以用于大跨度作业,并且不易出现主梁下扰,操作简便,经久耐用;在实际装配过程中也非常简便,由于采用连接板连接,所以不易产生残余变形,对于门式起重机的寿命也有很大的益处。

附图说明

[0011] 图1是本实用新型一种门式起重机门架的主视图。

[0012] 图2是本实用新型一种门式起重机门架的侧视图。

[0013] 图中:1、主梁 2、工字钢梁 3、限位块 4、电动葫芦 5、支腿A 6、支腿B 7、支腿C 8、行走机构 9、横杆 10、支杆 11、连接板 12、地梁。

具体实施方式

[0014] 下面结合附图对本实用新型做进一步的说明。

[0015] 实施例1

[0016] 如图1和图2所示，一种门式起重机门架，它包括主梁1，所述的主梁1下侧设置有工字钢梁2，所述的工字钢梁2上安装有电动葫芦4，所述的工字钢梁2的两端设置有限位块3，所述的主梁1左部下方连接有支腿A5，所述的主梁1中部侧面连接有支腿B6，所述的主梁右部下方连接有支腿C7，所述的支腿A5和支腿C7的下部分别设置有横杆9，所述的支腿B6的结构形式为多段折线型，所述的支腿B6的中上部设置有支杆10，所述的支腿A5、支腿B6和支腿C7的下端分别设置有地梁12，所述的地梁12下侧设置有行走机构8。

[0017] 本实用新型在使用时，通过控制行走机构来实现门式起重机的纵向移动，对于被吊重物，由于该实用新型跨度大，结构合理，可以长期进行作业，提高了大跨度起吊的效率。

[0018] 实施例 2

[0019] 如图1和图2所示，一种门式起重机门架，它包括主梁1，所述的主梁1下侧设置有工字钢梁2，所述的工字钢梁2上安装有电动葫芦4，所述的工字钢梁2的两端设置有限位块3，所述的主梁1左部下方连接有支腿A5，所述的主梁1中部侧面连接有支腿B6，所述的主梁右部下方连接有支腿C7，所述的支腿A5和支腿C7的下部分别设置有横杆9，所述的支腿B6的结构形式为多段折线型，所述的支腿B6的中上部设置有支杆10，所述的支腿A5、支腿B6和支腿C7的下端分别设置有地梁12，所述的地梁12下侧设置有行走机构8。

[0020] 所述的电动葫芦4为两个相同的电动葫芦。

[0021] 所述的支腿A5和支腿C7的结构形式一致。

[0022] 所述的支腿B6与主梁1的连接方式为连接板螺栓连接。

[0023] 所述的横杆9为2个。

[0024] 所述的行走机构8为轨道式行走机构或轮胎式行走机构。

[0025] 本实用新型在使用时，通过控制行走机构来实现门式起重机的纵向移动，对于被吊重物，由于该实用新型跨度大，结构合理，可以长期进行作业，提高了大跨度起吊的效率。

[0026] 以上所述仅为本实用新型的优选实施方式。对于本领域的普通技术人员来说，在不脱离本实用新型创造构思的前提下，还可做出若干变形和改进，均属于本实用新型的保护范围。

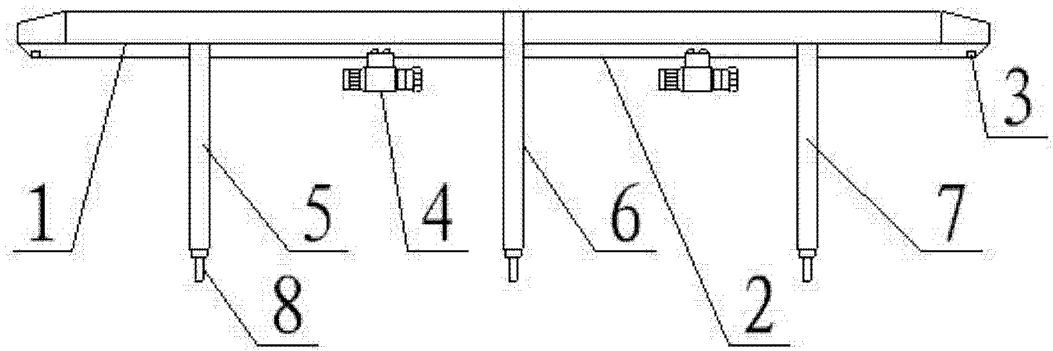


图 1

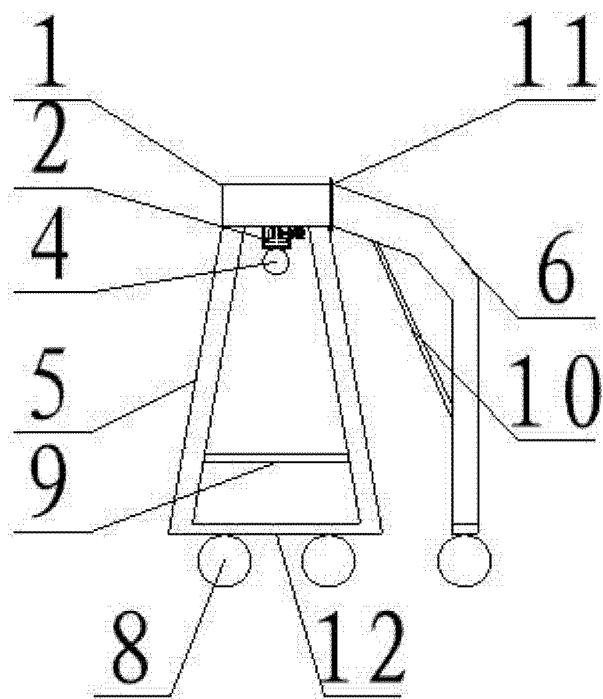


图 2