



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 207553564 U

(45)授权公告日 2018.06.29

(21)申请号 201721658173.8

(22)申请日 2017.12.04

(73)专利权人 山西八建集团有限公司

地址 030027 山西省太原市和平北路西宫
南二巷46号

(72)发明人 尹常军 赵士栋 曹军 李楠楠

(74)专利代理机构 太原科卫专利事务所(普通
合伙) 14100

代理人 朱源

(51)Int.Cl.

E04G 1/34(2006.01)

E04G 1/15(2006.01)

E04G 5/08(2006.01)

E04G 5/14(2006.01)

E04G 5/00(2006.01)

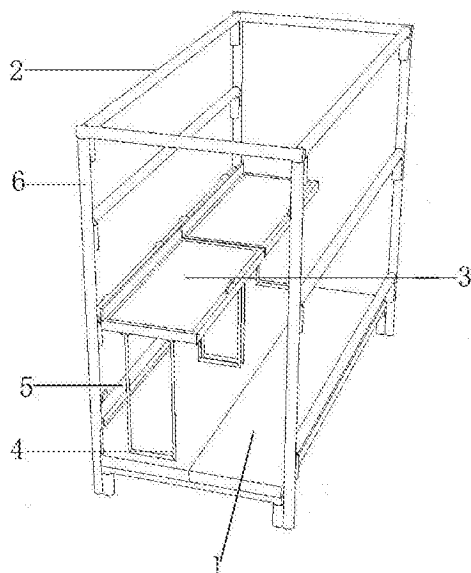
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54)实用新型名称

门式脚手架操作平台

(57)摘要

本实用新型涉及建筑工具领域,具体涉及一种门式脚手架操作平台;包括脚踏板,所述脚踏板的四个角分别连接有一根竖直设置的钢立杆,位于脚踏板左侧的两根钢立杆之间连接若干根均匀分布的水平钢拉杆,位于脚踏板右侧的两根钢立杆之间也连接若干根均匀分布的水平钢拉杆,位于脚踏板左侧两根钢立杆中部的水平钢拉杆上转动连接有旋转操作平台,所述旋转操作平台的底部连接有两个相互平行且与旋转操作平台垂直的可折叠式支腿;操作平台周围水平钢拉杆起到安全防护,底部设置挡脚板避免物料坠落;提高工人在脚手架上操作的安全系数;设置旋转操作平台,折叠式支腿,使人、料分离,避免移动时物料磕绊;装拆方便,操作简单。



1. 一种门式脚手架操作平台,其特征在于:包括脚踏板(1),所述脚踏板(1)的四个角分别连接有一根竖直设置的钢立杆(6),位于脚踏板(1)左侧的两根钢立杆(6)之间连接若干根均匀分布的水平钢拉杆(2),位于脚踏板(1)右侧的两根钢立杆(6)之间也连接若干根均匀分布的水平钢拉杆(2),位于脚踏板(1)左侧两根钢立杆(6)中部的水平钢拉杆(2)上转动连接有旋转操作平台(3),所述旋转操作平台(3)的底部连接有两个相互平行且与旋转操作平台(3)垂直的可折叠式支腿(4),可折叠式支腿(4)可朝另一个可折叠式支腿(4)的方向旋转90°从而收回至旋转操作平台(3)的底部并与旋转操作平台(3)平行。

2. 根据权利要求1所述的门式脚手架操作平台,其特征在于:所述位于脚踏板(1)左侧两根钢立杆(6)靠近底部的水平钢拉杆(2)上连接有竖直设置的挡脚板(5),挡脚板(5)的下端与钢立杆(6)的下端齐平,挡脚板(5)的前后端分别与脚踏板(1)左侧两根钢立杆(6)连接。

3. 根据权利要求2所述的门式脚手架操作平台,其特征在于:位于脚踏板(1)左侧的两根钢立杆(6)之间自顶端至下部连接有四根均匀分布的水平钢拉杆(2),位于脚踏板(1)右侧的两根钢立杆(6)之间自顶端至下部也连接四根均匀分布的水平钢拉杆(2),两个并列的旋转操作平台(3)转动连接在位于左侧的从上往下的第三根水平钢拉杆(2)上,位于脚踏板(1)左侧的两根钢立杆(6)之间的底部的钢拉杆(2)上连接有竖直设置的挡脚板(5)。

4. 根据权利要求3所述的门式脚手架操作平台,其特征在于:旋转操作平台(3)的宽度为400mm,采用角钢加钢丝网组成;所述可折叠式支腿(4)的长度为580mm,所述挡脚板(5)的宽度为180mm。

门式脚手架操作平台

技术领域

[0001] 本实用新型涉及建筑工具领域,具体涉及一种门式脚手架操作平台。

背景技术

[0002] 随着建筑业的不断发展,门式脚手架应用越来越广,它具有拆装简单、承载性能好,使用方便等特点。操作平台是必不可少的。目前市场上主要有两种:第一种操作平台是人站在脚手板上操作,物料也在脚手板上堆放,且人员操作移动不方便,防护是主框加交叉斜撑组成,防护栏杆稳定性不好,且起不到护身栏杆的作用。第二种操作平台是人及物料都放置脚手板上,钢管竖向杆件与门式脚手架连接,再设置横杆,进行防护,材质不一,费工费力,同时效果不好。

发明内容

[0003] 本实用新型为解决现有门式脚手架操作平台物料堆放与人员处在同一平台上,人员操作移动不方便且防护栏杆稳定性不好的技术问题,提供一种门式脚手架操作平台。

[0004] 为解决上述技术问题,本实用新型所采用的技术方案为:一种门式脚手架操作平台,包括脚踏板,所述脚踏板的四个角分别连接有一根竖直设置的钢立杆,位于脚踏板左侧的两根钢立杆之间连接若干根均匀分布的水平钢拉杆,位于脚踏板右侧的两根钢立杆之间也连接若干根均匀分布的水平钢拉杆,位于脚踏板左侧两根钢立杆中部的水平钢拉杆上转动连接有旋转操作平台,所述旋转操作平台的底部连接有两个相互平行且与旋转操作平台垂直的可折叠式支腿,可折叠式支腿可朝另一个可折叠式支腿的方向旋转90°从而收回至旋转操作平台的底部并与旋转操作平台平行。

[0005] 在使用门式脚手架操作平台时,先将门式脚手架搭设完成后,将钢立杆插入门式脚手架主框内,然后水平钢拉杆也与主框连接,将操作平台等组装在门式脚手架上。当作业工人手头临时工具及物料需要放置时,将旋转可折叠式支腿使其与旋转操作平台垂直,旋转操作平台被支撑呈水平铺设状态,作业工人可以将临时工具及物料放置在旋转操作平台上。不需要放置工具及物料时,可以将可折叠式支腿折叠收回,将旋转操作平台竖直放下。不影响工作人员的移动。水平钢拉杆可以有效的稳定性好,可以有效的起到护身栏杆的作用。

[0006] 所述位于脚踏板左侧两根钢立杆靠近底部的水平钢拉杆上连接有竖直设置的挡脚板,挡脚板的下端与钢立杆的下端齐平,挡脚板的左右两端分别与脚踏板左侧两根钢立杆连接。设置挡脚板是为了避免物料坠落。

[0007] 与现有技术相比本实用新型具有以下有益效果:

[0008] 操作平台及安全防护为一体的工具式平台,前后互通,形成安全通道,周围水平钢拉杆起到安全防护,底部设置挡脚板避免物料坠落。提高工人在脚手架上操作的安全系数。设置旋转操作平台,折叠式支腿,使人、料分离,避免移动时物料磕绊。当有工具及物料需要堆放时,将可旋转的操作平台拉起,折叠支腿支撑,供手头工具及物料临时放置,作业时工

人转身就可以使用工具,避免弯腰取物料时的危险。不需要操作平台时,将支腿折叠即可回位。装拆方便,操作简单。

附图说明

[0009] 图1为门式脚手架操作平台结构示意图。

[0010] 图中标记如下:

[0011] 1-脚踏板,2-水平钢拉杆,3-旋转操作平台,4-可折叠式支腿,5-挡脚板,6-钢立杆。

具体实施方式

[0012] 以下结合具体实施例对本实用新型作进一步说明。

[0013] 实施例1

[0014] 如图1所示,一种门式脚手架操作平台,包括脚踏板1,所述脚踏板1的四个角分别连接有一根竖直设置的钢立杆6,位于脚踏板1左侧的两根钢立杆6之间自顶端至下部连接有四根均匀分布的水平钢拉杆2,位于脚踏板1右侧的两根钢立杆6之间自顶端至下部也连接四根均匀分布的水平钢拉杆2,两个并列的旋转操作平台3转动连接在位于左侧的从上往下的第三根水平钢拉杆2上,位于脚踏板1左侧的两根钢立杆6之间的底部的钢拉杆2上连接有竖直设置的挡脚板5。

[0015] 所述旋转操作平台3的底部连接有两个相互平行且与旋转操作平台3垂直的可折叠式支腿4,可折叠式支腿4可朝另一个可折叠式支腿4的方向旋转 90° 从而收回至旋转操作平台3的底部并与旋转操作平台3平行。

[0016] 所述位于脚踏板1左侧两根钢立杆6靠近底部的水平钢拉杆2上连接有竖直设置的挡脚板5,挡脚板5的下端与钢立杆6的下端齐平,挡脚板5的前后端分别与脚踏板1左侧两根钢立杆6连接。

[0017] 旋转操作平台3的宽度为400mm,采用角钢加钢丝网组成;所述可折叠式支腿4的长度为580mm,所述挡脚板5的宽度为180mm。

[0018] 在具体使用时,将门式脚手架搭设完成后,将钢立杆6插入门式脚手架主框内,然后水平钢拉杆2也与主框连接,将操作平台等组装在门式脚手架上。水平钢拉杆2与主框插扣连接。位于脚踏板1前端的两根钢立杆6的顶端连接有横杆,位于脚踏板1后端的两根钢立杆6的顶端也连接有横杆。

[0019] 所述旋转操作平台3的边缘还连接有手拉环,便于人握住并拉起旋转操作平台3。

[0020] 旋转操作平台3的宽度小于脚踏板1的宽度,旋转操作平台3的宽度可以为脚踏板1的宽度的二分之一。

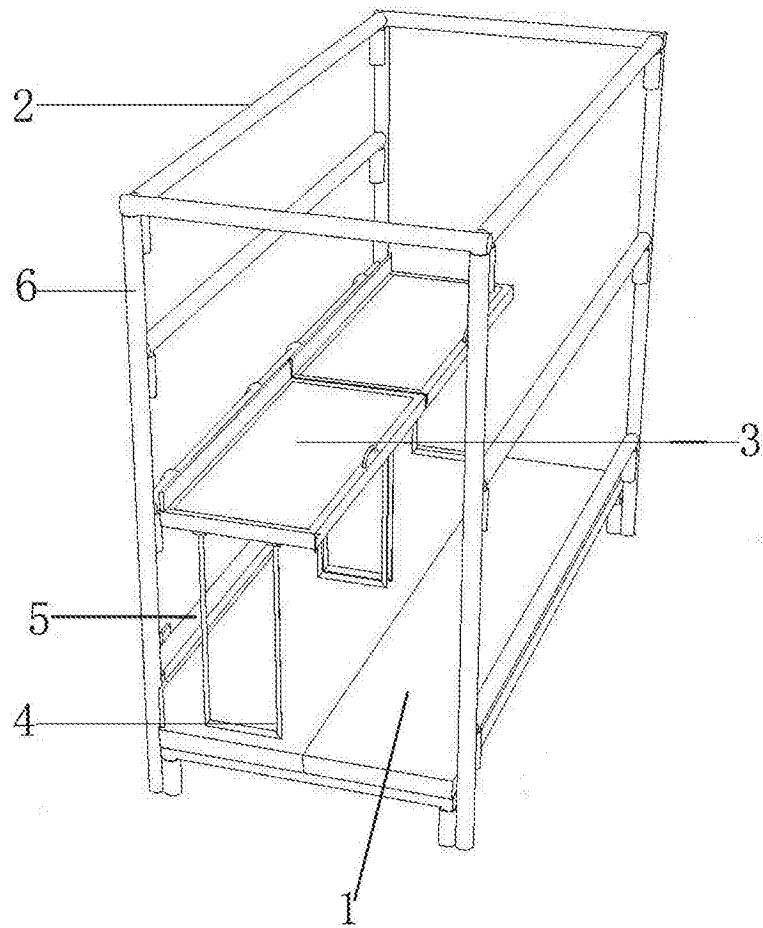


图1