

VYSOKÉ UČENÍ TECHNICKÉ V BRNĚ

BRNO UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

FAKULTA STROJNÍHO INŽENÝRSTVÍ

FACULTY OF MECHANICAL ENGINEERING

ÚSTAV AUTOMOBILNÍHO A DOPRAVNÍHO INŽENÝRSTVÍ

INSTITUTE OF AUTOMOTIVE ENGINEERING

PORTÁLOVÝ KONTEJNEROVÝ JEŘÁB

CONTAINER GANTRY CRANE

BAKALÁŘSKÁ PRÁCE BACHELOR'S THESIS

AUTOR PRÁCE AUTHOR Josef Zapletal

VEDOUCÍ PRÁCE SUPERVISOR Ing. Přemysl Pokorný, Ph.D.

BRNO 2021



Zadání bakalářské práce

Ústav:	Ústav automobilního a dopravního inženýrství
Student:	Josef Zapletal
Studijní program:	Strojírenství
Studijní obor:	Základy strojního inženýrství
Vedoucí práce:	lng. Přemysl Pokorný, Ph.D.
Akademický rok:	2020/21

Ředitel ústavu Vám v souladu se zákonem č.111/1998 o vysokých školách a se Studijním a zkušebním řádem VUT v Brně určuje následující téma bakalářské práce:

Portálový kontejnerový jeřáb

Stručná charakteristika problematiky úkolu:

Studie kolového portálového jeřábu vybaveného závěsným rámem pro manipulaci s kontejnery. Portálový jeřáb slouží pro jako hlavní manipulační prostředek pro přepravu a stohování kontejnerů na překladišti. Návrh zahrnuje nosnou konstrukci portálu jeřábu, zdvihové ústrojí. Technické parametry a požadavky: Nosnost jeřábu 40 t.

Cíle bakalářské práce:

Stručná rešerše obdobných zařízení pro kontejnerová překladiště. Koncepční studie kolového portálového jeřábu. Výpočet základních funkčních parametrů. Pevnostní výpočet vybraných konstrukčních uzlů. Podsestava svařence hlavního rámu. Výkres sestavy jeřábu.

Seznam doporučené literatury:

BIGOŠ, Peter, Jozef KUĽKA, Melichar KOPAS a Martin MANTIČ. Teória a stavba zdvíhacích a dopravných zariadení. Vyd. 1. Košice: TU v Košiciach, Strojnícka fakulta, 2012. Edícia vedeckej a odbornej literatúry (Technická univerzita v Košiciach). ISBN 9788055311876.

FEYRER K.: Drahtseile, ed. Springer, Berlin, 2000, s. 468, ISBN-10: 3-540-67829-8, ISBN-13: 978---540-67829-8.

HOFFMANN, K., KRENN, E., TANKER, G.: Fördertechnik 1, ed. Oldenbourg Industrieverla, 2005, s. 240, ISBN-10: 3-8356-3059-8, ISBN-13: 978-3-8356-3059-8.

JURÁŠEK, O.: Teorie nosných konstrukcí, skripta VUT v Brně, 1989.

REMTA, F., KUPKA, L., DRAŽAN, F.: Jeřáby, 2., přeprac. a dopln. vyd., SNTL Praha, 1975.

Termín odevzdání bakalářské práce je stanoven časovým plánem akademického roku 2020/21

V Brně, dne

L. S.

prof. Ing. Josef Štětina, Ph.D. ředitel ústavu doc. Ing. Jaroslav Katolický, Ph.D. děkan fakulty

ABSTRAKT

Cílem této bakalářské práce je návrh funkčních parametrů, nosného rámu a zdvihového ústrojí kolového portálového jeřábu používaného pro manipulaci a stohování kontejnerů v rámci kontejnerového překladiště. Součástí práce je tedy návrh hlavních nosných částí jeřábu včetně pevnostní kontroly a návrhu svarů, výpočty zdvihového ústrojí jeřábu, a také výkresová dokumentace hlavních částí tohoto jeřábu.

KLÍČOVÁ SLOVA

Kolový portálový jeřáb, nosná konstrukce, pevnostní kontrola, zdvihové ústrojí, rychlost pojezdu a zdvihu, zrychlení pohonů

ABSTRACT

The aim of this bachelor's thesis is the design of the main functional parameters, main frame structure and hoisting device of a wheel-mounted gantry crane used for handling and stacking containers within the container terminal. Part of this thesis is therefore the design of main parts of frame structure, including strength proof and weld design, and also calculations of the crane hoisting device and drawings of selected parts of this crane.

KEYWORDS

Wheel-mounted gantry crane, main frame structure, strength proof, lifting device, travel speed, hoist speed, acceleration of drives

BIBLIOGRAFICKÁ CITACE

ZAPLETAL, Josef. *Portálový kontejnerový jeřáb*. Brno, 2021. Diplomová práce. Vysoké učení technické v Brně, Fakulta strojního inženýrství, Ústav automobilního a dopravního inženýrství. 70 s. Vedoucí diplomové práce Přemysl Pokorný.

ČESTNÉ PROHLÁŠENÍ

٦r

Prohlašuji, že tato práce je mým původním dílem, zpracoval jsem ji samostatně pod vedením Ing. Přemysla Pokorného, Ph.D. a s použitím informačních zdrojů uvedených v seznamu.

V Brně dne 21. května 2021

Josef Zapletal

BRNO 2021

Poděkování

Chtěl bych tímto poděkovat mé rodině a partnerce za podporu během celého bakalářského studia. Také tímto děkuji vedoucímu práce Ing. Přemyslu Pokornému, Ph.D. za připomínky k tvorbě této práce.

OBSAH

Ú	Úvod	
1	1 Rešerše	
	1.1 Užití jeřábu	
	1.2 Používané prvky a mechanismy	
•	A D C C C C C C C C C C	15
2	2 Provoz a stabilita jerabu	
	2.1 Provoz podle CSN 13001-2	
	2.1.1 Pravidelná zatížení	
	2.1.2 Občasná zatížení	
	2.1.3 Výjimečná zatižení	
	2.2 Klasifikace jeřábu podle CSN 27 0101	
	2.3 Prokázání stability	
3	3 Nosná konstrukce	
-	3.1 Rozměry	
	3.1.1 Průřezv nosníků	
	3.1.2 Rozměry konstrukce	
	3.2 Pevnostní kontrola	
	3.2 1 Kombinace zatížení	22
	3.2.1 Nononnuce Zuli Zent	23
	3.2.2 Material	23
	3.2.4 Kontrola jednotlivých posníků	27
	3.2.4 Rohtrola jednourvých hostiku	34
	3.3 Únava	34
	3.3.1 Historie napětí	34
	3.3.2 Návrhový rozkmit nanětí únosnosti	35
	3.3.2 Prokázání únavové nevnosti	36
	3.3.4 Thodpocení výsledků prokázání únava	36
	2.2.5 Úprava pozuhovujícího uzlu	
	2.4 Ventrole gyarů	
	3.4 Nontrola Svalu	
	3.4.1 Navinové napeti unosnosti svarových spoju	
	3.4.2 Prokazani unosnosti svaru sestavy nosne konstrukce	
4	4 Zdvihové ústrojí	
	4.1 Kladkostroj	
	4.1.1 Vlastnosti kladkostroje	
	4.1.2 Návrh lana	
	4.1.3 Návrh kladky	
	4.1.4 Návrh ložiska kladky	
	4.1.5 Návrh bočnic a čepu	
	4.1.6 Návrh lanového bubnu	
	4.2 Pohon zdvihu	
	4.2.1 Volba elektromotoru	
	4.2.2 Volba převodovky	
	4.2.3 Kontrola rozběhového momentu	
	4.2.4 Volba brzd	

Závěr	57
Seznam použitých zkratek a symbolů	60
Seznam příloh	66

Úvod

T

Vzhledem k setrvale rostoucímu objemu přepravovaného zboží a rostoucí velikosti nákladních lodí, kdy dnes jedna nákladní loď dokáže pojmout i přes 20 000 TEU (ekvivalent 20stopého kontejneru), se stále zvyšují požadavky na rychlost překládky kontejnerů z nebo na kotvící nákladní lodě. Podstatný vliv na plynulost provozu celého kontejnerového terminálu má pak manipulace s kontejnery mezi jeho jednotlivými částmi. Pro tuto manipulaci se jako jedno z výhodných řešení ukazuje použití kolových portálových jeřábů. V této práci se zabývám koncepcí a návrhem vybraných částí a mechanismů takového stroje.

1 REŠERŠE

Rešeršní část vychází z dokumentů k obdobným jeřábům od firem KALMAR [8], LIEBHERR [9] a KONE Cranes [10].



Obr. 1 Kolový portálový jeřáb [8]

1.1 UŽITÍ JEŘÁBU

Samohybné portálové jeřáby na podvozku s pneumatikami (anglicky straddle carrier) se využívají pro přemisťování kontejnerů po ploše kontejnerového terminálu. Lze je využívat jak pro manipulaci s kontejnery mezi výložníkovými jeřáby pro vykládku lodí a stohovacími portálovými jeřáby na kolejovém podvozku, tak i pro samotné stohování do výšky 3 nebo 4 kontejnerů. Dále se také využívají pro nakládání kontejnerů na nákladní vozidla nebo na vagony nákladních vlaků.



Obr. 2 Schéma kontejnerového terminálu [14]

Břemena těchto jeřábů jsou kontejnery se standardizovanými rozměry. Rozměry těchto kontejnerů jsou uvedeny v následující tabulce:

Typ kontejneru	20stopý	40stopý	40stopý	45stopý
	1.7	1.2	high-cube	high-cube
Délka (m)	6,069	12,192	12,192	13,716
Šířka (m)	2,438	2,438	2,438	2,438
Výška (m)	2,591	2,591	2,896	2,896

Tab. 1 Vnější rozměry standardizovaných kontejnerů [15]



Obr. 3 Standardizovaný 20stopý kontejner [15]

1.2 POUŽÍVANÉ PRVKY A MECHANISMY

NOSNÁ KONSTRUKCE

T

Nosná konstrukce se obvykle skládá z horního rámu tvořeného dvěma podélnými a dvěma příčnými nosníky, dále ze dvou podélných podvozkových nosníků a čtyř nohou spojujících podvozek a horní rám. Všechny části nosné konstrukce bývají realizovány z konzolových nosníků.



Obr. 4 Nosná konstrukce a uspořádání [9]

POJEZD

Podvozek se obvykle skládá z celkem osmi polonáprav, umístěných pod dvěma podélnými podvozkovými nosníky. Pohon pojezdu bývá realizován pomocí asynchronních motorů umístěných přímo v nábojích kol, poháněná bývají většinou čtyři z osmi kol. Natočení kol i s polonápravami zajišťuje obvykle hydraulický systém doplněný mechanickým systémem pro případ selhání hydrauliky. Pneumatiky určené přímo pro jeřáby typu straddle carrier nabízí většina výrobců pneumatik pro pracovní stroje, například CONTINENTAL [17] nebo MAGNA [16]. Průměr těchto pneumatik je 1550 mm [16].

Vzhledem k vysoké poloze těžiště a malému rozchodu kol jsou tyto jeřáby vybaveny systémem kontroly stability, který zabraňuje převržení při otáčení jeřábu.



Obr. 5 Asynchronní motor v náboji kola [10]

Zdvih

Zdvih je realizován zavěšením trámů s uchopovacím prostředkem v celkem čtyř bodech přes kladky, celkem tedy 8 nosnými průřezy lana, dvěma nosnými průřezy v každé ze čtyř oddělených větvích. Každá lanová větev má svůj vlastní buben, všechny bubny bývají na společné hřídeli.

Trámy musí být pro zajištění polohy břemene během zrychlování, zpomalování a otáčení jeřábu vedeny na koncích vedením připevněným na nohách jeřábu. Příčná poloha uchopovacího prostředku musí být nastavitelná z důvodu správného uchycení nebo položení kontejneru. Posun uchopovacího prostředku v příčném směru je realizován pomocí hydraulického systému.



Obr. 6 Zdvihové ústrojí [9]

UCHOPOVACÍ PROSTŘEDKY

Т

Uchopovací prostředek na kontejnery (anglicky spreader) může být buď přizpůsobený konkrétní délce kontejneru, nebo teleskopický umožňující uchopování 20stopých i 40stopých kontejnerů. Vývojem a výrobou spreaderů se zabývají specializované firmy jako například ELME [18] nebo Stinis [19].



Obr. 7 Teleskopický spreader [18]

2 PROVOZ A STABILITA JEŘÁBU

2.1 **PROVOZ PODLE ČSN 13001-2**

Následující výpočty proběhly podle [4] s úpravami speciálně pro portálové jeřáby z [6].

2.1.1 PRAVIDELNÁ ZATÍŽENÍ

GRAVITAČNÍ ÚČINKY

Součinitel ϕ_1 pro účinky gravitace vychází následovně [6]:

 $\varphi_1 = 1, 1$

(1)

Т

kde

 φ_1 je součinitel gravitačních účinků

ZDVIHÁNÍ VOLNĚ LEŽÍCÍHO BŘEMENE

Pro výpočet součinitele φ_2 pro zdvihání volně ležícího břemene byla určena třída tuhosti podle teoretické hodnoty φ_{2t} z [6] jako HC3 a třída pohonu zdvihu jako HD5 (z toho vychází využití frekvenčního měniče a systému vážení břemene). Součinitel φ_2 je určený podle následující rovnice [4]:

$$\varphi_2 = \varphi_{2min} + \beta_2 v_h = \varphi_{2min} = 1,05 \tag{2}$$

kde

 φ_2 je součinitel pro zdvih volně ležícího břemena φ_{2min} je minimální hodnota φ_2 , pro HD5 a HC3 platí $\varphi_{2min} = 1,05$ [4] v_h je charakteristická rychlost zdvihu, pro HD5 platí $v_h = 0 m/s$ [4]

Součinitel ϕ_{2C} pro HD5 je určený podle následující rovnice [4]:

$$\varphi_{2C} = \varphi_{2min} + \beta_2 v_{h,C} = \varphi_{2min} + \beta_2 \frac{v_{zmax}}{2} = 1,135$$
(3)

kde

 φ_{2C} je součinitel pro zdvih volně ležícího břemena při kombinaci zatížení C1 $v_{h,C}$ je charakteristická rychlost zdvihu pro součinitel φ_{2C} podle [4]

NÁHLÉ UVOLNĚNÍ ČÁSTI BŘEMENE

Součinitel pro náhlé uvolnění části břemene se vypočítá podle rovnice [4]:

$$\varphi_3 = 1 - \frac{m_b}{m_b + m_y} (1 - \beta_3) = -0.6 \tag{5}$$

kde

 φ_3 je součinitel pro náhlé uvolnění části břemene zdvihu

 β_3 je součinitel pro rychlost uvolnění břemene zdvihu, $\beta_3 = 1,0$ pro rychlé uvolnění [4] m_b je hmotnost normového břemena (nosnost jeřábu), $m_b = 40000 \ kg$

 m_y je hmotnost stálého břemena (kladnice, spreader), $m_y = 10000 \ kg$

POJEZD PO NEROVNÉM POVRCHU

Ve výpočtu vlastní frekvence kmitání celého jeřábu při pojezdu po nerovném povrchu byla zohledněna tuhost pneumatik, jak požaduje norma [6]. Výška nerovností povrchu byla uvažována 2 cm. Součinitel pak podle normy [4] vychází:

$$\varphi_4 = 1,19$$

kde

 φ_4 je součinitel pro pojezd po nerovném povrchu

ZRYCHLENÍ POHONŮ

Pro plynulé ovládání otáček (možné díky frekvenčnímu měniči u pohonu zdvihu i pojezdu) jsou třídy dosažení polohy pro zdvih P0 a pro pojezd P1. Z toho vychází součinitele pro zrychlení pohonu podle následujících tří rovnic [6]:

$$\varphi_p = 1,0 \tag{7}$$

kde

 φ_p je součinitel pro účinek pohybů postupného dosažení polohy

$$\varphi_{5,z} = 1,10\tag{8}$$

kde

 $\varphi_{5,z}$ je zvyšující součinitel pro zdvih s plynulým ovládáním otáček

$$\varphi_{5,p} = 1,2 \tag{9}$$

kde

 $\varphi_{5,p}$ je zvyšující součinitel pro pojezd s plynulým ovládáním otáček

PŘETÍŽENÍ JEŘÁBU

Vzhledem k tomu, že není známý reakční čas systému bránícího přetížení pro výpočet přesné hodnoty součinitele, tak byla použita minimální hodnota navýšená o 10%.

$$\varphi_L = 1, 1\varphi_{L,min} = 1,38 \tag{10}$$

kde

 φ_L je součinitel břemena pro maximální sílu [4]

 $\varphi_{L,min}$ je minimální hodnota součinitele, $\varphi_{L,min} = 1,25$ pro nepřímo působící omezovač síly v laně [4]

(6)

2.1.2 OBČASNÁ ZATÍŽENÍ

ZATÍŽENÍ VĚTREM ZA PROVOZU

Zatížení větrem za provozu je určeno pro obvyklý stupeň větru a působení na boční stranu jeřábu. Zatížení působením větru na nosnou konstrukci se určí podle vztahu [4]:

$$Q_{a,nk} = q(3)c_{a,nk}A_{nk} = 13543 N$$

kde

 $Q_{a,nk}$ je zatížení působením větru na nosnou konstrukci q(3) je tlak větru, q(3) = 250 Pa pro obvyklý stupeň větru [4] $c_{a,nk}$ je aerodynamický součinitel pro nosnou konstrukci A_{nk} je plocha nosné konstrukce vystavená větru, $A_{nk} = 25,80 m^2$

Zatížení působením větru na kontejner se podle obdobného vztahu určí jako [4]:

$$Q_{a,c} = q(3)c_{a,c}A_c = 13241 N$$

kde $Q_{a,c}$ je zatížení působením větru na kontejner $c_{a,c}$ je aerodynamický součinitel pro kontejner A_c je plocha kontejneru vystavená větru, $A_c = 35,31 m^2$

Zatížení působením větru na stálé břemeno se opět určí podle vztahu [4]:

$$Q_{a,y} = q(3)c_{a,y}A_y = 3461 N$$

kde

 $Q_{a,y}$ je zatížení působením větru na stálé břemeno $c_{a,y}$ je aerodynamický součinitel pro stálé břemeno A_y je plocha stálého břemena vystavená větru, $A_y = 7,92 m^2$

Celkové zatížení větrem za provozu je pak součtem:

$$Q_a = Q_{a,nk} + Q_{a,c} + Q_{a,y} = 30245 N$$

kde

 Q_a je celkové zatížení větrem za provozu

ZATÍŽENÍ SNĚHEM A NÁMRAZOU

Uvažované zatížení odpovídá 10 cm sněhu. Zatížení způsobené přidanými plochami sněhu vystavenými větru vyšlo:

$$Q_{a,w} = 3132 N$$

kde

 $Q_{a,w}$ je zatížení způsobené přidanými plochami sněhu vystavenými větru

(15)

77

(11)

(12)

(13)

(14)

Zatížení od hmotnosti sněhu vyšlo při uvažované hustotě sněhu 110 kg/m³ následovně:

$$Q_w = 4910 N$$

kde

 Q_w je zatížení od hmotnosti sněhu

2.1.3 VÝJIMEČNÁ ZATÍŽENÍ

ZATÍŽENÍ VĚTREM MIMO PROVOZ

Zatížení působením větru mimo provoz na nosnou konstrukci a spreader se vypočítá obdobně jako pro zatížení větrem za provozu, a to podle [4]. Působení větru mimo provoz na kontejner nebylo uvažováno. Změní se pouze tlak větru, který vyšel následovně:

$$q(z) = 1145 Pa$$

kde q(z) je tlak větru mimo provoz, pro oblast D a návratnost 25 let [4]

Celkové zatížení větrem mimo provoz pak vychází:

$$Q_{a,0} = 77878 \, N \tag{18}$$

kde $Q_{a,0}$ je celkové zatížení větrem mimo provoz

ZKUŠEBNÍ BŘEMENA

Při výpočtu podle [4] vychází horší statická zkouška než dynamická zkouška. Hmotnost zkušebního břemene vychází [4]: $m_{b,z} = 1,25m_b = 50000 \ kg$

(19)

kde $m_{b,z}$ je hmotnost zkušebního břemene

Součinitel φ_6 pak vychází [4]:

$$\varphi_6 = 1$$

kde φ_6 je součinitel pro statickou zkoušku

ZPĚTNÝ KMIT

Součinitel ϕ_9 vychází [4]:

$$\varphi_9 = -0,3$$

kde

(20)

(21)

(16)

(17)

 φ_9 je součinitel pro zpětný kmit v důsledku upuštění břemene

SELHÁNÍ MECHANISMŮ NEBO KOMPONENT

Součinitel $\varphi_{5,selh}$ pro selhání mechanismů nebo komponent vychází [4]:

$$\varphi_{5,selh} = 1,5$$

(22)

Т

kde

 $\varphi_{5,selh}$ je součinitel pro selhání mechanismů nebo komponent

2.2 KLASIFIKACE JEŘÁBU PODLE ČSN 27 0101

POČET CYKLŮ ZA ROK

Norma pro portálové jeřáby [6] zařazuje portálové jeřáby na pryžových pneumatikách do tříd U5-U7, a při používání jeřábu na pobřeží vychází počet cyklů za rok následovně:

$$T_r = \frac{N_C}{N_Y} = 80000 / rok$$
 (23)

kde

 T_r je počet pracovních cyklů jeřábu za jeden rok N_c je celkový počet pracovních cyklů pro návrh jeřábu, $N_c = 2 \cdot 10^6$ [6] N_Y je doba návratnosti jeřábu (životnost), $N_Y = 25$ let [6]

POMĚRNÉ ZATÍŽENÍ JEŘÁBU

Poměrné zatížení se určí podle rovnice [13]:

$$q = 100 \frac{Q_P}{Q_C} = 100 \frac{(m_{z,p} + m_c + m_y)}{(m_b + m_y)} = 61\%$$
(24)

kde

q je poměrné zatížení Q_c je jmenovité břemeno Q_P je průměrné břemeno $m_{z,p}$ je průměrná hmotnost zboží v 40stopém kontejneru, $m_{z,p} = 17937 kg$ [20] m_c je hmotnost prázdného 40stopého kontejneru, $m_c = 3770 kg$, [15]

PRACOVNÍ RYCHLOSTI JEŘÁBU

Pro návrh byly převzaty v praxi používané pracovní rychlosti jeřábu podle [9], a to následující:

$$v_{p,max} = 30 \ km/h = 500 \ m/min$$

kde

 $v_{p,max}$ je maximální rychlost pojezdu

(25)

 $v_{z,max} = 20 m/min$

kde

 $v_{z,max}$ je maximální rychlost zdvihu

URČENÍ SKUPINY JEŘÁBŮ

Tab. 2 Mezní hodnoty provozních činitelů [1]

Počet	Srovnávací	Poměrné	Srovnávací	Pracovní ryc	hlosti	Srovnávací
pracovních	číslo	zatížení	číslo	(m/min)		číslo
cyklů za		<i>q</i> (%)		$v_{z,max}$	$v_{p,max}$	
rok T_r					•	
Do 20000	1	Do 30	1	Do 8	Do 50	1
20000 až	2	30 až 60	2	8 až 25	50 až 100	2
50000						
Přes 50000	3	Přes 60	3	Přes 25	Přes 100	3

Tab. 3 Provozní činitele navrhovaného jeřábu a zařazení do skupiny

			J		
Interval	$T_r > 50000$	q > 60%	$v_{p,max}$	Součet	Skupina
provozních			> 100 m/min	srovnávacích	jeřábů
činitelů			,	čísel	odpovídající
					součtu
Srovnávací	3	3	3	9	IV
číslo					Velmi těžký
					provoz

Navrhovaný jeřáb spadá do skupiny jeřábů IV-Velmi těžký provoz.

2.3 PROKÁZÁNÍ STABILITY

MOMENTY SIL PŮSOBÍCÍCH NA JEŘÁB

Vzhledem k neznámé poloze těžiště a tomu, že břemeno zdvihu tvoří až 50% celkové hmotnosti, bylo pro prokázání stability uvažováno působení sil v těžišti kontejneru v jeho předpokládané nejvyšší možné poloze.

Síly působící na jeřáb a jejich ramena (vzdálenosti od přímek klopení) ukazuje následující obrázek:



Obr. 8 Síly a ramena sil pro určení momentů

(26)

STABILITA A ZRYCHLENÍ POHONŮ

Prokázání stability jeřábu proběhlo podle [4]. Určování zrychlení pohonů vyhovujících stabilitě jeřábu proběhlo iteračně. Zrychlení při brzdění pojezdu nebo při otáčení nepřekročí maximální hodnotu danou třením mezi pneumatikami a povrchem terminálu:

 $a_{pt,max} = gf = 6,87 \ m/s^2$

(27)

77

kde

 $a_{pt,max}$ je maximální možné zrychlení pojezdu g je gravitační zrychlení, $g = 9,81 m/s^2$ f je součinitel tření mezi pneumatikami a betonovým povrchem, f = 0,7 [26]

Tabulky s prokázáním stability (obecně, pro první a poslední iteraci) jsou z důvodu velkého rozměru v příloze. Při poslední iteraci bylo upraveno určení momentů od nouzového zastavení pro přesnější výsledek. V kombinacích zatížení C2 a C4, které nezahrnují hmotnost břemena zdvihu, byla hmotnost stálého břemene zahrnuta do vlastní tíhy jeřábu. V kombinaci C3 je hmotnost stálého břemene zahrnuta v zatížení při zkouškách.

Při kombinaci zrychlení podle tabulky 4 vychází jako nestabilní pouze kombinace zatížení A2, která zahrnuje uvolnění břemena zdvihu. Vzhledem k tomu, že k uvolnění kontejneru dojde pouze při selhání celého spreaderu, které není pravděpodobné, nebyla považována kombinace A2 za nebezpečnou.

Jako vhodná z hlediska stability i z hlediska časů přemístění břemena a ovladatelnosti jeřábu tedy vychází kombinace zrychlení pohonů podle následující tabulky:

ZI	(m/s²)		
	zdvih		
	spouštění	0,1	
běžné brzdění		3	
zdvih		0,5	
	spouštění	0,5	
nouzové brzdění		4	
	1,9		

Tab. 4 Zrychlení pohonů

3 NOSNÁ KONSTRUKCE

3.1 ROZMĚRY

3.1.1 PRŮŘEZY NOSNÍKŮ

Nosníky a nohy byly navrženy jako konzolové, s průřezem podle obrázku:



Obr. 9 Průřez s lokálním souřadným systémem

Obrázky se zvolenými rozměry nohou a nosníků jsou z důvodu velikosti umístěny v příloze.

3.1.2 ROZMĚRY KONSTRUKCE



Obr. 10 Rozměry konstrukce

Tab. 5 Rozměry konstrukce

H1 (mm)	H2 (mm)	W2 (mm)	W1 (mm)	L1 (mm)	L2 (mm)	R [mm)
11275	1950	3400	4400	5580	3500	2000

3.2 PEVNOSTNÍ KONTROLA

3.2.1 KOMBINACE ZATÍŽENÍ

Kombinace zatížení stanovuje tabulka z normy [4], která je z důvodu velkého rozměru v příloze. Tabulka podle tohoto vzoru s dosazenými hodnotami součinitelů a zatížení je také umístěna v příloze.

Podle normy je nutné kontrolovat všechny kombinace zatížení, a to kombinace zatížení A zejména na únavu a kombinace B a C na pevnost.

Τ

Vzhledem k rozsahu práce byla provedena kontrola na pevnost pouze pro jednu zvolenou kombinaci zatížení, a to zatížení s největší sumou sil ve svislém a podélném směru. Tato kombinace je v tomto případě A4, která tedy byla kontrolována na pevnost i na únavu. Do výpočtů byly zahrnuty i síly působící na nohy jeřábu od vedení trámů se spreaderem, zabraňující kývání břemene zdvihu a kolizi s nohami jeřábu během pojíždění.

3.2.2 MATERIÁL

Jako materiál nosné konstrukce byla zvolena ocel S355J2 s mezí kluzu 355 MPa kvůli svařitelnosti, přijatelné ceně a houževnatosti za nižších teplot. Návrhové napětí v únosnosti se spočítá podle vzorce [5]:

$$f_{RD\sigma} = \frac{Re}{\gamma_m \gamma_{sm}} = 322,7 MPa$$

(28)

Т

kde

 $f_{RD\sigma}$ [MPa] je návrhové napětí únosnosti Re [MPa] je mez kluzu materiálu, Re = 355 MPa pro ocel S355J2 γ_m [-] je obecný součinitel spolehlivosti, $\gamma_m = 1,1$ [5] γ_{sm} [-] je specifický součinitel spolehlivosti, $\gamma_{sm} = 1,0$ pro tloušťku menší než 15 mm [5]

3.2.3 MODEL

Pevnostní kontrola byla provedena s pomocí softwaru SCIA Engineer 20.0, protože umožňuje výpočet prutových konstrukcí.



Obr. 11 Model v programu SCIA Engineer

HMOTNOST KONSTRUKCE

Model po zahrnutí vlastní hmotnosti a maximální hmotnosti břemene zdvihu vážil přibližně 80t, předpokládané hmotnosti dalších částí tedy byly přibližně určeny jako 20t. Tyto hmotnosti byly rozděleny na 10t hmotnosti umístěné ve 4 bodech na horních podélných nosnících (hmotnost zdvihového ústrojí, baterií,...) a 10t umístěných ve 4 bodech na podvozkových nosnících (mechanismy pojezdu a otáčení, pneumatiky,...).

ZRYCHLENÍ

77

Uvažovaný pohyb jeřábu je vpřed, proti směru osy X. Zrychlení jsou uvažovány proti směru os globálního souřadného systému modelu, a v modelu vynásobeny součiniteli φ_z a $\varphi_{x,y}$.

Svislý směr (Z)	Podélný směr (X)	Příčný směr (Y)
$g(m/s^2)$	$a_{p,max}$ (m/s ²)	$a_{o,max}$ (m/s ²)
9,81	3	1,9

Tab. 6 Zrychlení působící na jeřáb v kombinaci A4

SOUČINITELE

$$\varphi_z = \gamma_p \varphi_4 \gamma_f = 2,15 \tag{29}$$

kde

 φ_z je součin
 součinitelů pro pojezd po nerovném povrchu

$$\varphi_{x,y} = \gamma_p \varphi_{5,p} \gamma_f = 2,38 \tag{30}$$

kde

 $\varphi_{x,y}$ je součin součinitelů pro zrychlení pohonů, pohon zdvihu se neuvažuje

ZÁTĚŽNÉ SÍLY

Síly umístěné v uzlu příčného a podélného nosníku:

$$F_{z,A4} = \frac{(m_b + m_y)g\varphi_z}{4} = 263644 N = 263,644 kN$$
(31)

kde

 $F_{z,A4}$ je svislá síla působící na jednu větev zdvihového ústrojí

$$F_{b,A4} = \frac{F_{z,A4}}{n} \eta_k = 127867 \, N = 127,867 \, kN \tag{32}$$

kde

 $F_{b,m}$ je síla v laně mezi bubnem a kladkou pro kombinaci A4 η_k je účinnost jedné větve lanového převodu n je počet nosných průřezů lana v jedné větvi zdvihového ústrojí Nejnepříznivější situace pro pevnost nastane při působení setrvačných sil od břemene v polovině nohy jeřábu, jejich velikosti budou:

$$F_{p,A4} = \frac{(m_b + m_y)a_{p,max}\varphi_{x,y}}{4} = 89250 \ N = 89,250 \ kN \tag{33}$$

kde

 $F_{p,A4}$ je setrvačná síla od břemene působící na jednu nohu jeřábu při brzdění $a_{p,max}$ je maximální běžné zrychlení od brzdění jeřábu

$$F_{o,A4} = \frac{(m_b + m_y)a_{o,max}\varphi_{x,y}}{4} = 56525 N = 56,525 kN$$
(34)

kde

 $F_{o,A4}$ je setrvačná síla od břemene působící na jednu nohu jeřábu při otáčení $a_{o,max}$ je maximální běžné zrychlení při otáčení jeřábu

Síly od hmotnosti zdvihového ústrojí byly umístěny v $\frac{1}{4}$ a $\frac{3}{4}$ délky obou podélných nosníků, jejich velikosti jsou:

$$F_{zuz,A4} = \frac{m_{zu}g\varphi_z}{4} = 52729 N = 52,729 kN$$
(35)

kde

 $F_{zuz,A4}$ je svislá síla od hmotnosti zdvihového ústrojí a baterií m_{zu} je hmotnost zdvihového ústrojí a baterií, $m_{zu} = 10000 \ kg$, viz 3.2.3.

$$F_{zup,A4} = \frac{m_{zu}a_{p,max}\varphi_{x,y}}{4} = 17850 \ N = 17,85 \ kN \tag{36}$$

kde

 $F_{zup,A4}$ je podélná setrvačná síla od hmotnosti zdvihového ústrojí a baterií

$$F_{zuo,A4} = \frac{m_{zu}a_{o,max}\varphi_{x,y}}{4} = 11305 \ N = 11,305 \ kN \tag{37}$$

kde

 $F_{zuo,A4}$ je příčná setrvačná síla od hmotnosti zdvihového ústrojí a baterií

Síly od hmotností mechanismu pojezdu byly umístěny na oba podvozkové nosníky v místech uložení 2. a 3. kola, jejich velikosti jsou:

$$F_{puz,A4} = \frac{m_{pu}g\varphi_z}{4} = 52729 \ N = 52,729 \ kN \tag{38}$$

kde

 $F_{puz,A4}$ je svislá síla od hmotnosti mechanismů pojezdu a otáčení m_{pu} je hmotnost mechanismů pojezdu a otáčení, $m_{pu} = 10000 \ kg$, viz 3.2.3.

T

(39)

$$F_{pup,A4} = \frac{m_{pu}a_{p,max}\varphi_{x,y}}{4} = 17850 \ N = 17,85 \ kN$$

kde

Т

 $F_{pup,A4}$ je podélná setrvačná síla od hmotnosti mechanismů pojezdu a otáčení

$$F_{puo,A4} = \frac{m_{pu}a_{o,max}\varphi_{x,y}}{4} = 11305 N = 11,305 kN$$
(40)

kde

 $F_{puo,A4}$ je příčná setrvačná síla od hmotnosti mechanismů pojezdu a otáčení

VAZBY

Kvůli působení odstředivých a setrvačných sil ve všech třech směrech byly vazby zvolené jako kloubové pružné, s přibližnou tuhostí pneumatik. Dvě z vazeb vykazovaly tah ve svislém směru, kde by kola ve skutečnosti ztratila kontakt s vozovkou.



Obr. 12 Nefunkční vazby

Tyto vazby tedy byly zhodnoceny jako nefunkční a odstraněny. Po jejich odstranění vychází všechny reakce správnými směry.



Obr. 13 Úprava vazeb

3.2.4 KONTROLA JEDNOTLIVÝCH NOSNÍKŮ

Použitý software dokáže na jednotlivých prutech určit průběhy VVÚ, které byly využity ke kontrole pevnosti, i přímo smyková a normálová napětí. Tyto hodnoty napětí byly využity pouze ke kontrole správnosti následujících výpočtů.

Noha jeřábu

Největší zatížení vychází u přední nohy na straně vzdálenější od středu otáčení jeřábu, pro tuto tedy byla provedena následující kontrola.



Obr. 14 Průběhy My (vlevo) a Mz (vpravo)

Nebezpečný průřez vychází v místě vetknutí. Vzhledem k tomu, že největší hodnoty mají složky tlaku a ohybového momentu, bude největší napětí na povrchu nohy.

Charakteristiky průřezu: $S = 5,760 \times 10^{-2} m^2$ $W_{oy} = 8,605 \times 10^{-3} m^3$ $W_{oz} = 6,979 \times 10^{-3} m^3$ $W_k = 15,584 \times 10^{-3} m^3$

kde

S je plocha průřezu W_{oy} je modul průřezu v ohybu k ose Y W_{oz} je modul průřezu v ohybu k ose Z W_k je modul průřezu v krutu

Normálové (tlakové) napětí na povrchu:

$$\sigma = \left|\frac{N}{s}\right| + \left|\frac{M_{oy}}{W_{oy}}\right| + \left|\frac{M_{oz}}{W_{oz}}\right| = 169400 \ kPa = 169,4 \ MPa$$
(41)

kde σ je normálové napětí v kritickém průřezu

Smykové napětí na povrchu:

$$\tau = \frac{M_k}{W_k} = 4600 \ kPa = 4,6 \ MPa$$
(42)

kde au je smykové napětí od krutu

Prokázání pevnosti [5]:

$$\sigma_{SD} < f_{RD\sigma}$$
(43)

$$\sigma_{SD} = \sqrt{\sigma^2 + 4\tau^2} = 169,6 MPa < 322,7 MPa \rightarrow vyhovuje$$
⁽⁴⁴⁾

kde σ_{SD} je návrhové napětí

KONTROLA VZPĚRNÉ STABILITY NOHY

Kontrola proběhla podle [5]. Vybočení nohy jeřábu do strany odpovídá případu volného konce a vetknutí na druhém konci, vybočení směrem vpřed nebo vzad odpovídá případu vetknutí na obou koncích.

Kritická síla vzpěru pro prut vetknutý na obou koncích se určí podle rovnice [5]: $N_k = \frac{4\pi^2 E J_z}{L^2} = 203450500 N = 203450,5kN$ (45)

kde N_k je kritická síla vzpěru E je modul pružnosti v tahu, $E = 210 \times 10^9 Pa$ pro ocel [22] J_z je kvadratický modul průřezu k lokální ose Z průřezu, $J_z = 1,815 \times 10^{-3} m^4$ L je délka prutu, L = 8,6 m Kritická síla vzpěru pro prut vetknutý na jednom konci a volný na druhém konci se určí podle rovnice [5]:

$$N_k = \frac{\pi^2 E J_y}{4L^2} = 15069600 \ N = 15069,6 \ kN$$
 (46)
kde

 J_y je kvadratický modul průřezu k lokální ose Y průřezu, $J_y = 2,151 \times 10^{-3} m^4$

Menší síla vychází pro případ vybočení nohy do strany, z této síly se určí štíhlost podle vztahu [5]:

$$\lambda = \sqrt{\frac{ReS}{N_k}} = 1,16$$
kde
(47)

 λ je štíhlost prutu

Návrhová tlaková síla únosnosti je pak tvaru [5]: $N_{Rd} = \frac{\kappa ReS}{\gamma_m} = 8307800 N = 8307,8 kN$ (48) kde N_{Rd} je návrhová tlaková síla únosnosti κ je redukční součinitel, $\kappa = 0,45$ pro daný průřez a štíhlost [5]

Vzhledem k tomu, že maximální tlaková síla v noze při kombinaci zatížení A4 dosahuje hodnoty 922,5 kN, tak u nohou při této kombinaci **nedojde ke ztrátě vzpěrné stability**.

Podvozkový nosník

Dominantní složkou VVÚ je ohybový moment M_{oy} , který vychází větší u podvozkového nosníku vzdálenějšího od středu otáčení jeřábu. Pro tento nosník byla zpracována následující kontrola.



Obr. 17 Průběhy N (vlevo) a Mk (vpravo)

77



Obr. 19 Průběhy My (vlevo) a Mz (vpravo)

959.

Vzhledem k tomu, že největší hodnoty mají složky ohybového momentu, bude největší napětí na povrchu podvozkového nosníku. Nebezpečný průřez pak vychází v místě vetknutí zadní nohy.

Charakteristiky průřezu: $S = 5,640 \times 10^{-2} m^2$ $W_{oy} = 8,340 \times 10^{-3} m^3$ $W_{oz} = 6,946 \times 10^{-3} m^3$ $W_k = 15,286 \times 10^{-3} m^3$

Т

Normálové napětí na povrchu:

$$\sigma = \left|\frac{N}{S}\right| + \left|\frac{M_{oy}}{W_{oy}}\right| + \left|\frac{M_{oz}}{W_{oz}}\right| = 118300 \ kPa = 118,3 \ MPa \tag{48}$$

Smykove napeti na povrchu:

$$\tau = \frac{M_k}{W_k} = 11500 \ kPa = 11,5 \ MPa \tag{49}$$

Prokázání pevnosti [5]: $\sigma_{SD} < f_{RD\sigma}$

$$\sigma_{SD} = \sqrt{\sigma^2 + 4\tau^2} = 120,5 \, MPa < 322,7 \, MPa \rightarrow vyhovuje \tag{51}$$

(50)

Dominantní složkou VVÚ je ohybový moment M_{oz} , který vychází větší u podélného nosníku vzdálenějšího od středu otáčení jeřábu. Pro tento nosník byla zpracována následující kontrola.



Obr. 22 Průběhy My (vlevo) a Mz (vpravo)

Vzhledem k tomu, že největší hodnoty mají složky ohybového momentu a tlaku, bude největší napětí na povrchu podvozkového nosníku. Nebezpečný průřez pak vychází v místě vetknutí předního konce nosníku k příčnému nosníku.

Charakteristiky průřezu: $S = 3,000 \times 10^{-2} m^2$ $W_{oy} = 3,244 \times 10^{-3} m^3$ $W_{oz} = 3,277 \times 10^{-3} m^3$ $W_k = 6,521 \times 10^{-3} m^3$

7

Normálové napětí na povrchu:

$$\sigma = \left|\frac{N}{s}\right| + \left|\frac{M_{oy}}{W_{oy}}\right| + \left|\frac{M_{oz}}{W_{oz}}\right| = 139600 \ kPa = 139,6 \ MPa$$
(52)

Smykové napětí na povrchu:

$$\tau = \frac{M_k}{W_k} = 3500 \ kPa = 3,5 \ MPa$$
(53)

Prokázání pevnosti [5]:

$$\sigma_{SD} < f_{RD\sigma}$$
(54)

$$\sigma_{SD} = \sqrt{\sigma^2 + 4\tau^2} = 139,8 MPa < 322,7 MPa \rightarrow vyhovuje$$
(55)

HORNÍ PŘÍČNÝ NOSNÍK

Dominantní složkou VVÚ je ohybový moment M_{oz} , který vychází větší u příčného nosníku umístěného vzadu. Pro tento nosník byla zpracována následující kontrola.



Obr. 23 Průběhy N (vlevo) a Mk (vpravo)



Obr. 25 Průběhy Ty (vlevo) a Tz (vpravo)



Obr. 24 Průběhy My (vlevo) a Mz (vpravo)

Vzhledem k tomu, že největší hodnoty mají složky ohybového momentu a tlaku, bude největší napětí na povrchu podvozkového nosníku. Nebezpečný průřez pak vychází v místě vetknutí předního konce nosníku k příčnému nosníku.

Charakteristiky průřezu: $S = 5,760 \times 10^{-2} m^2$ $W_{oy} = 8,605 \times 10^{-3} m^3$ $W_{oz} = 7,405 \times 10^{-3} m^3$ $W_k = 16,010 \times 10^{-3} m^3$

77

Normálové napětí na povrchu:

$$\sigma = \left|\frac{N}{S}\right| + \left|\frac{M_{oy}}{W_{oy}}\right| + \left|\frac{M_{oz}}{W_{oz}}\right| = 126000 \ kPa = 126,0 \ MPa \tag{56}$$

Smykové napětí na povrchu:

$$\tau = \frac{M_k}{W_k} = 30600 \ kPa = 30,6 \ MPa \tag{57}$$

Prokázání pevnosti [5]:

$$\sigma_{SD} < f_{RD\sigma} \tag{58}$$

$$\sigma_{SD} = \sqrt{\sigma^2 + 4\tau^2} = 140,1 MPa < 322,7 MPa \rightarrow vyhovuje$$
⁽⁵⁹⁾

3.2.5 ZHODNOCENÍ PEVNOSTNÍ KONTROLY

Prokázání pevnosti bylo úspěšné u všech nosníků, všechny nosníky tedy vyhovují požadavkům normy na statickou únosnost konstrukce jeřábu. Hodnoty napětí získaných výpočtem z VVÚ a hodnoty získané z modelu se shodují. Hodnoty napětí získané přímo z modelu také potvrzují správnost předpokladů pro výběr kontrolované nohy, podvozkového nosníku, podélného nosníku a příčného nosníku.

Vzhledem k tomu, že odchylka polohy těžiště břemene zdvihu je maximálně 8% [2], a získané hodnoty návrhových napětí se pohybují okolo 1/2 hodnoty návrhového napětí únosnosti, tak nebylo uvažováno nerovnoměrné zatížení konstrukce od nerovnoměrného tahu v lanech.

3.3 ÚNAVA

Kontrola únavy proběhla podle [5] pro kombinaci zatížení A4.

3.3.1 HISTORIE NAPĚTÍ

Nejprve bylo nutné určit alespoň přibližně třídu historie napětí S. V pevnostní kontrole bylo uvažováno zatížení nejtěžším možným břemenem při nejvyšších možných zrychleních. Při průměrném pracovním cyklu je jeřáb zatížen průměrným břemenem a provozován při zrychleních menších než maximálně možných. Vzhledem k neznámým údajům o provozu byla přibližná hodnota podílu průměrného rozkmitu napětí ku maximálnímu rozkmitu určena:

$$\frac{\Delta\sigma_{pr}}{\Delta\sigma_{max}} \approx \frac{1}{2} \frac{q}{100} = 0.305 \tag{60}$$

kde

 $\frac{\Delta \sigma_{pr}}{\Delta \sigma_{max}}$ je podíl průměrného rozkmitu ku maximálnímu rozkmitu

Součinitel spektra v závislosti na m se určí na základě Palmgren-Minerova pravidla podle rovnice [5]:

$$k_m = \sum \left(\frac{\Delta\sigma_i}{\Delta\sigma_{max}}\right)^m \frac{n_i}{N} \tag{61}$$

kde

 k_m je součinitel spektra v závislosti na m $\frac{\Delta \sigma_i}{\Delta \sigma_{max}}$ je podíl i-tého rozkmitu napětí ku maximálnímu rozkmitu napětí m je konstanta sklonu křivky log $\Delta \sigma - \log N$, m = 3 pro uvažované průřezy s vnitřními příčnými výztuhami [5] N je celkový počet rozkmitů napětí n_i je počet rozkmitů i-tého napětí

Vzhledem k neznámým údajům o provozu byl určen součinitel přibližně jako:

$$k_m = \sum \left(\frac{\Delta\sigma_i}{\Delta\sigma_{max}}\right)^m \frac{n_i}{N} \approx \left(\frac{\Delta\sigma_{pr}}{\Delta\sigma_{max}}\right)^m \approx \left(\frac{1}{2}\frac{q}{100}\right)^m = 0.028$$
(62)

Při uvažování 4 rozkmitů napětí v kombinaci A4 za pracovní cyklus jeřábu bude relativní celkový počet rozkmitů napětí podle rovnice [5]:

$$\nu = \frac{N}{N_{ref}} = \frac{4N_C}{N_{ref}} = 4$$
(63)

kde

 ν je relativní celkový počet výskytů rozkmitů napětí N_{ref} je referenční počet cyklů, $N_{ref} = 2\ 000\ 000\ [5]$

Parametr historie napětí pak bude podle rovnice [5]:

$$s_m = k_m \nu = 0,11$$
(64)

kde

 s_m je parametr historie napětí

Tento parametr odpovídá třídě historie napětí S4.

3.3.2 NÁVRHOVÝ ROZKMIT NAPĚTÍ ÚNOSNOSTI

Návrhový rozkmit napětí únosnosti se určí následovně [5]:

$$\Delta \sigma_{Rd} = \frac{\Delta \sigma_C}{\gamma_{mf} \sqrt[m]{s_m}} = 123,5 \, MPa \tag{65}$$

kde

 $\Delta \sigma_{Rd}$ je návrhový rozkmit napětí únosnosti

 $\Delta \sigma_c$ je charakteristická únavová pevnost, $\Delta \sigma_c = 71 MPa$ pro uvažované průřezy s vnitřními příčnými výztuhami [5]

 γ_{mf} je dílčí součinitel spolehlivosti únavové pevnosti, $\gamma_{mf} = 1,20$ pro přístupné části a s nebezpečím pro osoby při selhání [5]

Výše uvedené charakteristické únavové pevnosti lze podle [5] dosáhnout při použití jednostranného koutového svaru stupně kvality B nebo C.

3.3.3 PROKÁZÁNÍ ÚNAVOVÉ PEVNOSTI

Pro prokázání únavové pevnosti musí být splněna podmínka [5]: $\Delta \sigma_{max} \leq \Delta \sigma_{Rd}$

kde

 $\Delta \sigma_{max}$ je největší rozkmit napětí pro kombinaci A4

Hodnoty maximálních tahových napětí v jednotlivých nosnících a nohách při zatížení podle kombinace A4, a napětí ve stejných místech při zatížení vlastní vahou a vahou stálého břemene za klidu celého stroje, byly získány přímo z výsledků modelu. Rozkmit napětí pro každý nosník se pak vypočítá [5]: (67)

$$\Delta \sigma_{max} = \sigma_h + \sigma_n$$

kde

 σ_h je horní napětí (v nosníku nebo noze, při kombinaci A4) σ_n je dolní napětí (v nosníku nebo noze, při klidu stroje)

V případě dolního tahového napětí se vzorec změní na [5]: $\Delta \sigma_{max} = \sigma_h - \sigma_n$

Hodnoty vypočítané podle vzorců zmíněných výše jsou uvedeny v následující tabulce, vždy pro nohu, podvozkový nosník, podélný nosník a příčný nosník s největšími rozkmity.

Název	Noha jeřábu	Podvozkový	Horní podélný	Horní příčný
		nosník	nosník	nosník
Poloha	vpředu	oba nosníky	oba nosníky	vzadu
σ_h (MPa)	140,5	115,4	129,8	124,5
σ_n (MPa)	3,8 (tah)	6,0 (tah)	7,4 (tah)	1,4 (tah)
$\Delta \sigma_{max}$ (MPa)	136,7	109,4	122,4	123,1
$\Delta \sigma_{Rd}$ (MPa)	123,5	123,5	123,5	123,5
Vyhovuje únavové	NE	ANO	ANO	ANO
pevnosti				

Tab. 7 Hodnoty napětí, rozkmitů napětí a prokázání únavové pevnosti

Z tabulky vyplývá, že podélný, příčný a podvozkový nosník vyhovují. Noha nevyhovuje, ale podle dat z modelu jen v délce 740 mm od horního okraje nohy.

3.3.4 ZHODNOCENÍ VÝSLEDKŮ PROKÁZÁNÍ ÚNAVY

Prokázání únavy bylo úspěšné u podélných, příčných i podvozkových nosníků. V případě nohy je návrhový rozkmit únosnosti překročen, ale jen na délce 740 mm od horního konce nohy. Hodnota rozkmitu napětí v případě příčného nosníku vychází velmi blízko pod návrhovým rozkmitem únosnosti. Oba tyto rozkmity, které by mohly být nebezpečné z hlediska únavy, se nachází v místě spojení nohy a příčného nosníku. Použité řešení snížení napětí v uzlu bylo zvoleno jako vyztužení celého uzlu pomocí rozšíření příčného nosníku na koncích, jak ukazuje obrázek. Druhou možností by bylo použití oboustranného koutového svaru po krátkých délkách s nebezpečnými hodnotami rozkmitu pro zvýšení charakteristické únavové pevnosti.

Т

(68)

3.3.5 ÚPRAVA NEVYHOVUJÍCÍHO UZLU



Obr. 26 Vyztužení uzlu

Charakteristiky vyztuženého průřezu v místě maximálního normálového (tlakového) napětí: $S = 8,64 \times 10^{-2} m^2$ $W_{oy} = 11,525 \times 10^{-3} m^3$

 $W_{oy} = 11,525 \times 10^{-3} m$ $W_{oz} = 8,056 \times 10^{-3} m^3$

Normálové (tlakové) napětí na povrchu výztuhy:

$$\sigma = \left|\frac{N}{S}\right| + \left|\frac{M_{oy}}{W_{oy}}\right| + \left|\frac{M_{oz}}{W_{oz}}\right| = 132600 \ kPa = 132,6 \ MPa \tag{69}$$

Charakteristiky vyztuženého průřezu v místě maximálního tahového normálového napětí: $S = 8,64 \times 10^{-2} m^2$ $W_{oy} = 12,380 \times 10^{-3} m^3$ $W_{oz} = 7,746 \times 10^{-3} m^3$

Normálové (tahové) napětí na povrchu výztuhy: $\sigma = \frac{N}{s} + \left| \frac{M_{oy}}{W_{oy}} \right| + \left| \frac{M_{oz}}{W_{oz}} \right| = 110600 \ kPa = 110,6 \ MPa$ (70)

Úprava snížila horní napětí pod hodnotu návrhového rozkmitu napětí únosnosti a zároveň nezvýšila tlakové napětí ve výztuze nad mez kluzu, takže problém nedostatečné únavové pevnosti nohy vyřešila.

3.4 KONTROLA SVARŮ

3.4.1 NÁVRHOVÉ NAPĚTÍ ÚNOSNOSTI SVAROVÝCH SPOJŮ

Návrhové napětí únosnosti svarových spojů při zatížení tahem se určí podle rovnice [5]: $f_{w,Rd} = \frac{\alpha_w Re}{\gamma_m} = 290,5 MPa$ (71)

kde

 $f_{w,Rd}$ je návrhové napětí únosnosti svarových spojů

 α_w je součinitel v závislosti na typu svaru, druhu napětí a materiálu, $\alpha_w = 0.9$ pro částečný průvar a materiál s Re < 420 MPa [5]

 γ_m je dílčí součinitel spolehlivosti materiálu, $\gamma_m = 1,1$ pro kombinace zatížení A [4]

Obdobně pro zatížení smykem [5]:

 $f_{w,Rd} = \frac{\alpha_w^R e}{\gamma_m} = 193.6 MPa$

(72)

3.4.2 PROKÁZÁNÍ ÚNOSNOSTI SVARŮ SESTAVY NOSNÉ KONSTRUKCE

Hodnoty VVÚ jsou získány z modelu a označení je upraveno podle lokálního souřadného systému každého svaru. Osy vyznačené na obrázcích představují lokální souřadný systém svaru. Charakteristiky průřezů jsou vypočtené hodnoty po zohlednění účinné délky svaru.

SPOJENÍ NOHY A PŘÍČNÉHO NOSNÍKU

Hodnoty VVÚ v místě konstrukčního uzlu získané z modelu:

Tz (N)	Ty (N)	Mz (Nm)	N (N)	My (Nm)	Mk (Nm)
833630	69820	46670	29080 (tlak)	807960	425920

Tab. 8 Hodnoty VVÚ v uzlu

Maximální účinná tloušťka svaru závisí na minimální tloušťce stěn svařovaných nosníků podle vztahu [5]:

 $a = 0,7t_{min} = 21 mm$

(73)

kde a je účinná tloušťka svaru

 t_{min} je minimální tloušťka stěn nosníků, $t_{min} = 30 \ mm$



Obr. 27 Svar nohy a příčného nosníku

Charakteristiky průřezu svaru: $S = 39396 mm^2$ $J_p = 5850 \times 10^6 mm^4 = 5,850 \times 10^{-3}m^4$ $J_{oZ} = 551,2 \times 10^6 mm^4 = 5,512 \times 10^{-4}m^4$ $J_{oY} = 5299 \times 10^6 mm^4 = 5,299 \times 10^{-3}m^4$

Smykové napětí od síly T_Z:

$$\tau_{T_Z} = \frac{T_Z}{s} = 21,2 MPa$$
(74)

kde τ_{T_Z} je smykové napětí od síly T_Z

Smykové napětí od síly T _Y :	
$\tau_{T_Y} = \frac{T_Y}{s} = 1,8 MPa$	(75)

kde τ_{T_Y} je smykové napětí od síly T_Y

Maximální smykové napětí od momentu M_K:

$$\tau_{M_K} = \frac{M_K r}{J_p} = 54700000 Pa = 54,7 MPa$$
(76)

kde

 au_{M_K} je maximální smykové napětí od momentu M_K r je vzdálenost nejvzdálenější části svaru od těžiště svaru, r = 0,752 m J_p je polární kvadratický moment účinného průřezu svaru T

(78)

(80)

Maximální smykové napětí ve svaru bude vektorovým součtem jednotlivých smykových napětí, jeho velikost bude:

$$\tau_s = \sqrt{\left(\tau_{T_Z} + \tau_{M_K} \cos\alpha\right)^2 + \left(\tau_{T_Y} + \tau_{M_K} \sin\alpha\right)^2} = 65,7 MPa$$
⁽⁷⁷⁾

kde

 τ_s je maximální smykové napětí ve svaru α je úhel svírající τ_{M_K} a τ_{T_Z} , $\alpha = 73,0^{\circ}$

Prokázání únosnosti svaru [5]: $f_{w,Rd} > \tau_s$

 $193,6 MPa > 65,7 MPa \rightarrow vyhovuje \tag{79}$

Normálové napětí od síly N:

$$\sigma_N = \frac{N}{S} = -0,7 MPa$$

kde

 σ_N je normálové napětí od síly N

Maximální normálové napětí od momentu M_Y:

$$\sigma_{M_Y} = \frac{M_Y z_{max}}{J_{oY}} = 109600000 Pa = 109,6 MPa$$
(81)

kde

 σ_{M_Y} je maximální normálové napětí od momentu M_Y z_{max} je maximální vzdálenost od střednice ve směru Z, $z_{max} = 0,719 m$ J_{oY} je osový kvadratický moment účinného průřezu svaru k ose Y

Maximální smykové napětí od momentu M_Z:

$$\sigma_{M_Z} = \frac{M_Z y_{max}}{J_{oZ}} = 18600000 Pa = 18,6 MPa$$
(82)

kde

 σ_{M_Z} je maximální normálové napětí od momentu M_K y_{max} je maximální vzdálenost ve směru Y od těžiště svaru, $y_{max} = 0,22 m$ J_{oZ} je osový kvadratický moment účinného průřezu svaru k ose Z

Maximální tahové normálové napětí ve svaru je součtem jednotlivých napětí:

$$\sigma_s = \sigma_{T_Z} + \sigma_{M_Y} + \sigma_{M_Z} = 127,5 MPa \tag{83}$$

kde

 σ_s je maximální normálové napětí ve svaru

Prokázání únosnosti svaru [5]: $f_{w,Rd} > \sigma_s$ (84)

290,5 $MPa > 127,5 MPa \rightarrow vyhovuje$

SPOJENÍ NOHY A PODVOZKOVÉHO NOSNÍKU

Svaření nohy s nerozšířeným koncem a podvozkového nosníku se ukázalo jako nevhodné. Proto byla provedena úprava konce nohy podle následujícího obrázku:

N (N)	Ty (N)	Mk (Nm)	Tz (N)	My (Nm)	Mz (Nm)
922500 (tlak)	189160	46670	104670	217800	716860



Obr. 28 Svar nohy a podvozkového nosníku

BRNO 2021

Tab 9 Hodnoty VVÚ v uzlu

Т

(85)

(86)

(90)

Charakteristiky průřezu svaru:

 $\begin{array}{l} a = 21 \ mm \\ S = 41160 \ mm^2 \\ J_p = \ 4219, 1 \times 10^6 \ mm^4 = 42, 191 \times 10^{-4} \ m^4 \\ J_{oZ} = \ 3593 \times 10^6 \ mm^4 = \ 35, 93 \times 10^{-4} \ m^4 \\ J_{oY} = \ 626, 1 \times 10^6 \ mm^4 = \ 6, 261 \times 10^{-4} \ m^4 \\ y_{max} = \ 0, 5 \ m \\ z_{max} = \ 0, 25 \ m \\ r = \ 0, 56 \ m \\ \alpha = \ 63, 4^\circ \end{array}$

Smykové napětí od síly T_Z:

$$\tau_{T_Z} = \frac{T_Z}{s} = 2,5 MPa$$

Smykové napětí od síly T_Y:

$$\tau_{T_Y} = \frac{T_Y}{s} = 4,6 MPa$$
(87)

Maximální smykové napětí od momentu M_K: $\tau_{M_K} = \frac{M_K r}{J_p} = 6200000 Pa = 6,2 MPa$ (88)

Maximální smykové napětí ve svaru:

$$\tau_s = \sqrt{\left(\tau_{T_Z} + \tau_{M_K} \cos\alpha\right)^2 + \left(\tau_{T_Y} + \tau_{M_K} \sin\alpha\right)^2} = 11.4 MPa$$
⁽⁸⁹⁾

Prokázání únosnosti svaru [5]: $f_{w,Rd} > \tau_s$

 $193,6 MPa > 11,4 MPa \rightarrow vyhovuje \tag{91}$

Normálové napětí od síly N: $\sigma_N = \frac{N}{s} = -22,4 MPa$ (92)

Maximální normálové napětí od momentu M_Y: $\sigma_{M_Y} = \frac{M_Y z_{max}}{J_{oY}} = 87000000 Pa = 87,0 MPa$ (93)

Maximální normálové napětí od momentu M_Z: $\sigma_{M_Z} = \frac{M_Z y_{max}}{J_{oZ}} = 99800000 Pa = 99,8 MPa$ (94)

Maximální normálové napětí ve svaru: $\sigma_s = \sigma_N + \sigma_{M_Y} + \sigma_{M_Z} = 164,4 MPa$ (95) Prokázání únosnosti svaru [5]: $f_{w,Rd} > \sigma_s$

290,5 MPa > 164,4 MPa \rightarrow vyhovuje

SPOJENÍ PODÉLNÉHO A PŘÍČNÉHO NOSNÍKU

		Tab. 10 Hodn	oty VVÚ v uzlu		
N(N)	Tv(N)	Mk (Nm)	$T_{Z}(N)$	My (Nm)	Mz (Nm)
-146860	171330	15370	34480	76120	364620



Obr. 29 Svar podélného a příčného nosníku

Charakteristiky průřezu svaru:

 $\begin{array}{l} a = 14 \ mm \\ S = \ 23520 \ mm^2 \\ J_p = \ 564,7 \times 10^6 \ mm^4 = 5,647 \times 10^{-4} \ m^4 \\ J_{oZ} = \ 374,1 \times 10^6 \ mm^4 = \ 3,741 \times 10^{-4} \ m^4 \\ J_{oY} = \ 190,6 \times 10^6 \ mm^4 = \ 1,906 \times 10^{-4} \ m^4 \\ y_{max} = \ 0,23 \ m \\ z_{max} = \ 0,17 \ m \\ r = \ 0,29 \ m \\ \alpha = \ 53,5^\circ \end{array}$

Smykové napětí od síly T_Z: $\tau_{T_Z} = \frac{T_Z}{s} = 1,47 MPa$

Smykové napětí od síly T_Y:

43

(96)

(97)

$\tau_{T_Y} = \frac{T_Y}{s} = 7,3 MPa$	(99)
I S	

Maximální smykové napětí od momentu MK:

$$\tau_{M_K} = \frac{M_K r}{J_p} = 7900000 \ Pa = 7,9 \ MPa \tag{100}$$

Maximální smykové napětí ve svaru:

$$\tau_{s} = \sqrt{\left(\tau_{T_{Z}} + \tau_{M_{K}} \cos\alpha\right)^{2} + \left(\tau_{T_{Y}} + \tau_{M_{K}} \sin\alpha\right)^{2}} = 15,0 MPa$$
(101)

Prokázání únosnosti svaru [5]: $f_{w,Rd} > \tau_s$

 $193,6 MPa > 15,0 MPa \rightarrow vyhovuje \tag{103}$

Normálové napětí od síly N:

$$\sigma_N = \frac{N}{s} = -6,2 MPa (tlak)$$
(104)

Maximální normálové napětí od momentu M_Y:

$$\sigma_{M_Y} = \frac{M_Y z_{max}}{J_{oY}} = 67900000 Pa = 67,9 MPa$$
(105)

Maximální normálové napětí od momentu M_Z:

$$\sigma_{M_Z} = \frac{M_Z y_{max}}{J_{oZ}} = 224000000 Pa = 224,0 MPa$$
(106)

Maximální tahové normálové napětí ve svaru: $\sigma_s = \sigma_N + \sigma_{M_Y} + \sigma_{M_Z} = 287,7 MPa$ (107)

Prokázání únosnosti svaru [5]: $f_{w,Rd} > \sigma_s$

290,5 $MPa > 287,7 MPa \rightarrow vyhovuje$

(109)

(108)

(102)

Vzhledem k napětí blízkému k návrhovému napětí únosnosti by bylo vhodné uzel vyztužit.

4 ZDVIHOVÉ ÚSTROJÍ

4.1 KLADKOSTROJ

Celé ústrojí bude uspořádané podobně jako v rešerši, a to uložením všech čtyř bubnů na jednu hřídel procházející převodovkou. Kinematické schéma poloviny kladkostroje je pak na následujícím obrázku, a tento kladkostroj je použitý dvakrát vedle sebe po směru jízdy jeřábu, s pohonem zdvihu mezi těmito kladkostroji.



Obr. 30 Schéma kladkostroje

Volba lana probíhala vzhledem k omezenému množství dat o užívání jeřábu podle starší normy ČSN 270100 [13], návrh částí zdvihového ústrojí pak probíhal podle [1]. Každé z celkem čtyř lan jeřábu je vedeno přes dvě kladky a navíjeno na jednom konci, takže představuje jednu ze čtyř stejně zatěžovaných větví lanového převodu. Následující výpočet probíhal pro jedno z těchto lan.

4.1.1 VLASTNOSTI KLADKOSTROJE

LANOVÝ PŘEVOD

$$i = n = 2$$

(110)

T

kde

n je počet nosných průřezů lana v jedné větvi zdvihového ústrojí i je lanový převod

ÚČINNOST PŘEVODU

Účinnost lanového převodu jedné větve bude stejná jako celého kladkostroje, a to podle vzorce [13]:

$$\eta_k = \eta_1 \frac{1 - \eta_1^{(n_1)}}{n_1(1 - \eta_1)} = 0,97 \tag{111}$$

kde

 η_k je účinnost zdvihového ústrojí n_1 počet kladek v jedné větvi zdvihového ústrojí, $n_1 = 2$ η_1 je účinnost jedné kladky na pevné ose, $\eta_1 = 0,98$ pro kladku na valivém ložisku [1]

4.1.2 NÁVRH LANA

BEZPEČNOST

7

U kladkostrojů s motorickým pohonem je součinitel bezpečnosti lana $k_l = 4,1$, u lan se střídavým ohybem se navýší o 0,7 na hodnotu $k_l = 4,8$ [13].

V tomto součiniteli bezpečnosti jsou zahrnuty dynamické účinky a účinky případného rozevření lana [13].

ZATÍŽENÍ SVISLÉHO LANA

Těžiště kontejneru může být posunuté od geometrického středu břemena až o 8% jeho rozměru [2] v podélném i příčném směru, zatížení lana proto bylo násobeno hodnotou 1,08². Zbylá část vzorce je převzatá z [13].

$$F_l = 1,08^2 \frac{(m_b + m_y)g}{(zn)\eta_k} = 73727 \,N \tag{112}$$

kde F_l je zatížení lana z je počet funkčních větví zdvihového ústrojí, z = 4

VOLBA LANA

Lano vyhovuje, pokud jeho zatížení nepřesáhne dovolenou hodnotu [13]:

$$F_{DOV} = \frac{P}{k_l} \ge F_l \tag{113}$$

kde

 F_{DOV} je dovolené zatížení lana P je jmenovitá pevnost lana (minimální síla při přetržení)

Po úpravě vychází minimální jmenovitá pevnost lana ve tvaru:

 $P = k_l F_l = 353888 \, N = 353,888 \, kN \tag{114}$

Lano bylo vybráno z normy ČSN EN 12385-4+A1 [12]. Norma [13] doporučuje použití lana o pevnosti drátů 1570 MPa, tedy třídě pevnosti lana 1770. Použité lano bude podle následující tabulky:

Označení lana	Třída pevnosti	Minimální síla	Jmenovitý	Duše
	(MPa)	při přetržení	průměr lana	
		(kN)	(mm)	
8x7-FC	1770	366	24	Z oceli

Tab. 11 Zvolené lano [12]



Obr. 31 Průřez zvoleného lana [12]

4.1.3 NÁVRH KLADKY

Všechny kladky v navrhovaném zdvihovém ústrojí jsou vodící. Navrženy jsou podle [1]. SOUČINITEL DRUHU JEŘÁBU

Pro skupinu jeřábů IV a vodící kladku platí, že součinitel druhu jeřábu $\alpha_k = 26$ [1]. Hodnotu α zvětšujeme o 2, pokud lano nabíhá na druhou kladku v opačném směru [1]. Výsledná hodnota je pak $\alpha_k = 28$.

TEORETICKÝ PRŮMĚR KLADKY

Teoretický průměr kladky se určí podle rovnice [1]: $D_t = \alpha_k d_l = 672 \ mm$	(115)
kde D_t je teoretický průměr kladky d_l je jmenovitý průměr lana, $d_l = 24 mm$ α_k je součinitel druhu jeřábu pro kladku	
JMENOVITÝ PRŮMĚR KLADKY	
Průměr kladky se určí podle rovnice [1]:	
$D_k = D_t - d_l = 648 \ mm$	(116)
kde D _k je jmenovitý průměr kladky	
Po zaokrouhlení na normalizovaný rozměr podle [1]:	
$D_k = 710 \ mm$	(117)

ROZMĚRY DRÁŽKY

Rozměry drážky na kladce ukazují následující obrázek a tabulka.



Obr. 32 Rozměry drážky [1]

1 / 11

Г 1 1

			1 <i>ab</i> . 12	Rozmery ai	razky [1]			
Průměr	r	а	b	c	e	r1	r2	r3
lana								
(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)
24	13,2	64	43	11	1,5	22	6	4

10 D

4.1.4 NÁVRH LOŽISKA KLADKY

MAXIMÁLNÍ FREKVENCE OTÁČENÍ LOŽISKA

$$f_{Lmax} = i \frac{v_{zmax}}{D_k \times 10^3} = 50 \ min^{-1}$$

kde

 f_{Lmax} je frekvence otáčení ložiska

Vzhledem k relativně nízké maximální frekvenci otáčení a malému podílu pracovního času zdvihového ústrojí k celkovému času provozu jeřábu byla u ložiska analyticky kontrolována pouze statická únosnost.

STATICKÉ ZATÍŽENÍ

Síla působící na ložisko byla uvažována podle následujícího vztahu. U kladek na kladnici je uvažován úhel opásání 180°, takže je celá hodnota vynásobená 2 představující vektorový součet sil.

$$F_L = 2F_l = 2 \cdot 73727 = 147454N = 147,454kN$$
(119)
kde
$$F_L$$
 je radiální síla působící na ložisko

(118)

VOLBA LOŽISKA A KONTROLA STATICKÉ ÚNOSNOSTI

Kontrola statické únosnosti proběhla podle [1]. Uvažováno bylo občasné otáčení ložiska a ekvivalentní zatížení rovné maximálnímu zatížení. Minimální statická únosnost ložiska byla určena podle následujícího vztahu [1]: $C_{0(\min)} = sF_{ekv} = sF_L = 221181N$ (1)

(120)

Т

kde

 $C_{0(\min)}$ je minimální statická únosnost ložiska

 F_{ekv} je ekvivalentní zatížení

s je součinitel statické únosnosti ložiska, s = 1,5 pro kladky, které se otáčejí jen občas [1]

Zvoleno bylo ložisko s vyšší statickou únosností, a to válečkové ložisko NU 2217 ECJ od výrobce SKF [21].



Obr. 33 Zvolené ložisko[21]

4.1.5 NÁVRH BOČNIC A ČEPU

Uspořádání

Ložisko s kladkou bude odděleno od bočnic distančními kroužky na obou stranách pro snadnější rozebírání při údržbě. Poloha čepu je ustavena pojistným plechem na šroubech a osazením, jak ukazuje následující obrázek:



Obr. 34 Uspořádání

Materiál bočnic a čepu byl zvolen také S355J2.

NÁVRH TLOUŠŤKY BOČNIC

Tloušťka bočnic byla určena podle rovnice:

$$t_B = \frac{F_L k}{\pi d_L p_{DOV}} = 34,71 \, mm$$

kde t_B je tloušťka bočnic p_{DOV} je dovolený tlak v dotyku, $p_{DOV} = min 35 MPa$ pro ocel S355J2 [22] d_L je vnitřní průměr ložiska, $d_L = 85 mm$ k je součinitel bezpečnosti, k = 2,20 [1]

Po zaokrouhlení vychází tloušťka bočnic: $t_B = 35 \ mm$

NÁVRH OSTATNÍCH ROZMĚRŮ BOČNIC

Vzhledem k součiniteli koncentrace napětí a dvěma neznámým rozměrům byl zvolen postup navržení rozměrů a jejich následné kontroly.

Tab. 13 Rozměry bočnic				
t _B (mm)	w _B (mm)	h _B (mm)	d _L (mm)	
35	200	100	85	



Obr. 35 Rozměry bočnic

$$k_{MSP,B} = \frac{Re}{\sigma_{ext,B}} = \frac{Re(w_B - d_L)t_B}{\alpha_B F_L} = 3,59$$
(123)

kde

 $k_{skut,b}$ je skutečná bezpečnost bočnic k MSP při navržených rozměrech w_B je šířka bočnic α_B je součinitel tvaru pro danou kombinaci rozměrů, $\alpha_B = 2,7$ [11]

 $\sigma_{ext,B}$ je extrémní napětí v bočnici

Vzhledem k tomu, že skutečná bezpečnost k meznímu stavu pružnosti je vyšší než požadovaná bezpečnost *k*, tak **rozměry bočnice vyhovují**.

(121)

(122)

NÁVRH DÉLKY ČEPU



Obr. 36 VVÚ v čepu

$$\sigma_{max,\check{c}} = \frac{M_{OMAX,\check{c}}}{W_{OMIN,\check{c}}} = \frac{\frac{F_L}{2} \frac{(l_B + t_B)}{2}}{\frac{\pi d_L^3}{32}} = 70,31 \, MPa$$
(124)

kde

 $\sigma_{max,c}$ je maximální normálové napětí v čepu $M_{OMAX,c}$ je maximální ohybový moment v čepu $W_{OMIN,c}$ je minimální modul průřezu v ohybu v místě působení $M_{OMAX,c}$ l_B je vzdálenost mezi bočnicemi spojenými čepem, $l_B = 80 mm$

$$\tau_{max,\check{c}} = \frac{4}{3} \frac{T}{S} = \frac{8F_L}{3\pi d_L^2} = 17,32 \ MPa \tag{125}$$

kde

 $\tau_{max,c}$ je maximální smykové napětí v čepu

Redukované napětí vychází největší na povrchu, a to:

$$\sigma_{red,\check{c}} = \sigma_{max,\check{c}} = 70,31 \, MPa \tag{126}$$

kde

 $\sigma_{red, \check{c}}$ je nejvyšší redukované napětí v čepu

Navržený tvar čepu neobsahuje žádné koncentrátory napětí v zatížené části, není tedy nutné zvyšovat hodnotu redukovaného napětí kvůli koncentraci napětí. Skutečná bezpečnost čepu k MSP pak je:

$$k_{MSP,\check{c}} = \frac{Re}{\sigma_{red,\check{c}}} = 5,05 > k \to vyhovuje$$
(127)

(127)

7

kde

 $k_{MSP,\check{c}}$ je skutečná bezpečnost čepu k MSP při navržených rozměrech

KONTROLA ÚNAVY ČEPU

Korigovaná mez únavy pro čep se určí z Marinovy rovnice [11]:

$$\sigma_{Co}' = k_a k_b k_c k_d k_e k_f \sigma_{Co} = 179 MPa$$

kde

 σ_{C0}' je korigovaná mez únavy pro čep

 σ_{C0} je mez únavy zkušební tyče v ohybu za rotace, $\sigma_{C0} = 0,504R_m = 237 MPa$ pro materiál S355J2 [11]

 k_a je součinitel vlivu jakosti povrchu, $k_a = 0,88$ pro soustružený povrch a zvolený materiál [11]

 k_b je součinitel vlivu velikosti tělesa, $k_b = 0,86$ pro nerotující kruhový profil průměru $d_L = 85 mm [11]$

 k_c je součinitel vlivu způsobu zatěžování, $k_c = 1$ pro ohyb [11]

 k_d je součinitel vlivu teploty, $k_d = 1$ pro 20 °C [11]

 k_e je součinitel spolehlivosti, uvažováno $k_e = 1$

 k_f je součinitel zahrnující další vlivy, uvažováno $k_f = 1$

Dolní napětí v čepu odpovídá situaci, kdy je zdvihový mechanismus zatížený pouze stálým břemenem zdvihu, horní napětí je maximální redukované napětí v čepu. Použitím vzorců (126), (124), (112) a (113) pouze pro stálé břemeno pak vychází následující hodnoty:

$$\sigma_n = 14,1 MPa \tag{129}$$

kde

 σ_n je dolní napětí v čepu

$$\sigma_h = \sigma_{red,\check{c}} = 70,3 MPa \tag{130}$$

kde

 σ_h je horní napětí v čepu

$$\sigma_a = \frac{\sigma_h - \sigma_n}{2} = 28,1 \, MPa \tag{131}$$

kde σ_a je amplituda napětí v čepu

$$\sigma_m = \sigma_n + \sigma_a = 42,2 \, MPa \tag{132}$$

kde σ_m je střední napětí v čepu (128)

Bezpečnost k meznímu stavu únavy byla zhodnocena podle nejkonzervativnějšího, Soderbergova kritéria. Bezpečnost čepu k meznímu stavu únavy pak bude:

$$k_{u,\check{c}} = \frac{1}{\frac{\sigma_a}{\sigma_{c0}'} + \frac{\sigma_m}{Rm}} = 4,05 > k \to vyhovuje$$
(133)

kde

 $k_{u,\check{c}}$ je bezpečnost k meznímu stavu únavy

Návrh čepu kladky umístěné na nosné konstrukci a hřídele, která nese bubny lze provést podobným postupem. Stejně tak lze ověřit únavovou bezpečnost i pro bočnice.

4.1.6 NÁVRH LANOVÉHO BUBNU

SOUČINITEL DRUHU JEŘÁBU

Pro skupinu jeřábů IV a lanový buben platí, že součinitel druhu jeřábu $\alpha_b = 24$ [1].

PRŮMĚR LANOVÉHO BUBNU

Minimální průměr lanového bubnu se určí z rovnice [1]: $D_b = \alpha_b d_l = 576 mm$ (134) kde D_b je průměr lanového bubnu α_b je součinitel druhu jeřábu

Po zaokrouhlení na normalizovaný rozměr podle [1] vychází průměr bubnu: $D_b = 630 \ mm$ (135)

POČET ZÁVITŮ LANOVÉHO BUBNU

Délka navinutého lana [1]:	
$L_b = ih_z = 18000 \ mm$	(136)
kde	
L _b je délka navinutého lana	
h_z je předpokládaná výška zdvihu, $h_z = 9000 \ mm$	

Počet závitů [1]:

$$z_{b} = \frac{L_{b}}{\pi D_{b}} + (2 \ a \breve{z} \ 3) = 9,1 + (2 \ a \breve{z} \ 3) = 12$$
kde

z. is počet závitů len south a habara

 z_b je počet závitů lanového bubnu

PROFIL LANOVÝCH DRÁŽEK



Obr. 37 Profil drážek na bubnu [1]

Tab. 14 Rozměry profilu bubnu [1]				
Průměr lana d (mm)	r (mm)	a (mm)	t (mm)	r ₁ (mm)
24	13,2	7,5	27,5	3,5

DÉLKA LANOVÉHO BUBNU

Délka lanového bubnu se určí rovnicí [1]: $l_b = z_b t_b = 330 mm$ (138)kde l_b je délka lanového bubnu t_b je stoupání závitů, $t_b=27,5\,mm$ **PRŮMĚR PŘÍRUBY BUBNU** Výška bočnic bubnu podle [1] bude: $b_b = 1,5d_l = 36 mm$ (139)kde b_b je výška bočnic bubnu $D_p = D_b + 2b_b = 702 mm$ (140)kde D_p je průměr příruby bubnu 4.2 POHON ZDVIHU 4.2.1 VOLBA ELEKTROMOTORU VÝKON NUTNÝ KE ZDVIHU KONSTANTNÍ RYCHLOSTÍ $\eta_m = \eta_k \eta_p \eta_b = 0,88$ (141)kde η_m je celková účinnost mechanické části zdvihového ústrojí η_b je účinnost uložení bubnu, $\eta_b = 0,98$ pro kladku (buben) na valivém ložisku [1] η_p je účinnost převodovky, uvažována jako $\eta_p=0,93$

Výkon elektromotoru nutný ke zdvihu konstantní rychlostí se určí [1]:

$$P_{\nu} = \frac{(m_b + m_y)g\nu_{zmax}}{60000\eta_m} = 185,8 \, kW \tag{142}$$

kde

 P_{ν} je výkon elektromotoru nutný ke zdvihu konstantní rychlostí v_{zmax} je nejvyšší rychlost zdvihu

ZVOLENÝ ELEKTROMOTOR

Na základě získaného výkonu P_{ν} byl zvolen čtyřpólový asynchronní elektromotor SIEMENS SIMOTICS GP/SD 1LE1503-3AB5, s parametry podle následující tabulky:

	Tab. 15 Parar	netry zvoleného elekt	tromotoru [23]	
P(kW)	ne (1/min)	Me (Nm)	me (kg)	Je (kgm ²)
200	1488	1284	1190	3,7

4.2.2 VOLBA PŘEVODOVKY

PŘEVODOVÝ POMĚR PŘEVODOVKY

$$i_n = \frac{2\pi n_e D_b}{1000 v_{zmax} i_k} = 147,3$$

kde

 i_n je návrh převodového poměru n_e jsou otáčky elektromotoru

ZVOLENÁ PŘEVODOVKA

Převodovka byla volena od firmy FLENDER s nejbližším možným převodovým poměrem, zvolená převodovka je pak FLENDER K4SH 218.0 F s parametry podle tabulky:

Tab. 16 Parametry převodovky [24]				
Převodový poměr (-)	Výstupní moment (Nm)	Vzdálenost vstupní a		
		výstupní hřídele (mm)		
142,969	272000	1560		

4.2.3 KONTROLA ROZBĚHOVÉHO MOMENTU

Moment pro zdvih konstantní rychlostí bude podle rovnice [1]:

$$M_Q = \frac{(m_b + m_y)gD_b}{2000i_k i_p \eta_m} = 614,01 Nm$$
(144)

kde

 M_o je moment pro zdvih konstantní rychlostí

T

Moment pro zrychlení vychází z rovnice [1]:

$$M_{zp} = \frac{(m_b + m_y)a_{zmax}D_b}{2000i_k i_p \eta_m} = 6,26 Nm$$
(145)

kde

 M_{zp} je moment pro zrychlení zdvihu a_{zmax} je maximální zrychlení zdvihu, $a_{zmax} = 0.1 m/s^2$

Moment všech rotujících hmot při zdvihání se určí podle rovnice [1]:

$$M_{zr} = \beta_r J_e \varepsilon_e = \beta J_e \frac{2000 a_{zmax}}{D_b i_k i_p} = 0,006 Nm$$
⁽¹⁴⁶⁾

kde

 M_{zr} je moment všech rotujících hmot J_e je setrvačný moment elektromotoru ε_e je úhlové zrychlení elektromotoru β_r je součinitel podle [1], $\beta_r = 1.5$

Rozběhový moment je pak součtem předchozích hodnot [1]: $M_{rozb} = M_Q + M_{zp} + M_{zr} = 620,27 Nm$ (147) kde

Mrozb je rozběhový moment elektromotoru

Rozběhový moment elektromotoru je menší než maximální moment dodaný elektromotorem, moment motoru tedy **dostačuje** na rozběh zdvihového mechanismu.

4.2.4 VOLBA BRZD

Pro případ selhání brzdy budou použity dvě stejné brzdy na hřídeli spojující motor a převodovku. Právě kvůli bezpečnosti jsou brzdící momenty určené pro případ fungování pouze jedné z brzd, a to pomocí rovnice [1]: $M_u = M_Q m_u = 1228,02 Nm$ (148)

kde

 M_u je ubrzditelný moment m_u je součinitel bezpečnosti brzdy [1]

Brzda byla zvolena od výrobce KRÁLOVO POLE CRANES, konkrétně typ KPC D400-160, který poskytuje brzdící moment maximálně 1550 Nm.

První část této bakalářské práce se zabývá rešerší podobných zařízení a návrhem pracovních rychlostí a zrychlení navrhovaného kolového portálového kontejnerového jeřábu. Návrh pracovních rychlostí a zrychlení byl proveden se zřetelem k ovladatelnosti jeřábu a zachování stability. Výsledkem tohoto návrhu je kromě samotných zrychlení a rychlostí také použití frekvenčních měničů u pohonu zdvihu i pojezdu, a dále také využití systému pro vážení břemene a systému kontroly stability jeřábu. V této části byly také určeny zatížení, a to podle normy ČSN EN 13001-2 [4] s přihlédnutím k ČSN EN 15011+A1 [6].

Druhá část této práce se zabývá pevnostní kontrolou a kontrolou únavy u nosné konstrukce jeřábu, a to podle normy a ČSN EN 13001-3-1+A2 [5]. K výpočtu vnitřních účinků a napětí v konstrukci byl použit prutový model v softwaru SCIA Engineer 20.0.

Jako nejhorší z hlediska pevnosti konstrukce i z hlediska únavy se ukázala kombinace zatížení A4. Všechny předběžně navržené profily nosníků vyhovovaly vzhledem k pevnosti, vzhledem k únavě nevyhovovala noha jeřábu. Jako řešení problému bylo navrženo a úspěšně zkontrolováno vyztužení kritického místa na noze jeřábu. Úspěšná byla také kontrola vzpěru nohy jeřábu.

Součástí druhé části této práce je i návrh svarů spojujících jednotlivé nosníky a kontrola jejich únosnosti, která byla úspěšná u všech navržených spojů. Použité svary budou koutové a svařované ručním svařováním obalenou elektrodou E 38 A RR.

Třetí část této práce obsahuje návrh základních parametrů zdvihového ústrojí, včetně volby lana podle normy ČSN 27 0100 [13], návrhu kladek a bubnů, volby ložisek i volby motoru, převodovky a brzdy.

Pro jednotlivé části nosné konstrukce i čepy a bočnice ve zdvihovém ústrojí byl zvolen materiál S355J2 z důvodů vhodné meze kluzu, dobré houževnatosti za nižších teplot a přijatelné ceny. Dalším velmi důležitým důvodem pro výběr tohoto materiálu byla svařitelnost. Vzhledem k provozu jeřábu v prostředí s velkou vzdušnou vlhkostí a přítomností soli bude důležitá protikorozní ochrana všech částí konstrukce i mechanismů.

Ze zpracovaného 3D modelu pak vychází menší možný zdvih než navržený, a to z důvodu větších rozměrů mechanismu posunu spreaderu v příčném směru než bylo předpokládáno při návrhu rozměrů konstrukce. Vůle při projíždění prázdného jeřábu nad 3 high-cube kontejnery se tím zmenšila na 42 mm, podvozek byl proto zvýšen o 58 mm, aby výsledná vůle byla 100 mm. Vliv této úpravy vzhledem k malému relativnímu rozdílu rozměrů je zanedbatelný.

POUŽITÉ INFORMAČNÍ ZDROJE

- [1] REMTA, František, František DRAŽAN, Ladislav KUPKA, Oldřich JURÁŠEK, Zdeněk LEDR a Otakar ZDEBSKI. Jeřáby. I. díl. Druhé, přepracované a doplněné vydání. Praha: SNTL - Nakladatelství technické literatury, 1974, 645 stran.
- [2] REMTA, František, Ladislav KUPKA, František DRAŽAN, Zdeněk CVEKL, Oldřich JURÁŠEK a Juraj KOŠÁBEK. Jeřáby. II. díl. Druhé, přepracované a doplněné vydání. Praha: SNTL Nakladatelství technické literatury, 1975, 562 stran.
- [3] ČSN EN 13001-1. Jeřáby Návrh všeobecně Část 1: Základní principy a požadavky. Praha: Úřad pro technickou normalizaci, metrologii a státní zkušebnictví, listopad 2015.
- [4] ČSN EN 13001-2. Jeřáby Návrh všeobecně Část 2: Účinky zatížení. Praha: Úřad pro technickou normalizaci, metrologii a státní zkušebnictví, březen 2015.
- [5] ČSN EN 13001-3-1+A2. Jeřáby Obecný návrh Část 3-1: Mezní stavy a prokázání způsobilosti ocelových konstrukcí. Praha: Úřad pro technickou normalizaci, metrologii a státní zkušebnictví, prosinec 2018.
- [6] ČSN EN 15011+A1. Jeřáby Mostové a portálové jeřáby. Praha: Úřad pro technickou normalizaci, metrologii a státní zkušebnictví, srpen 2014.
- [7] BIGOŠ, Peter. Teória a stavba zdvíhacích a dopravných zariadení. Košice: TU v Košiciach, Strojnícka fakulta, 2012, 356 s. ISBN 978-80-553-1187-6.
- [8] KALMAR Global Oy [online] [cit 2021-10-5]. Dostupné z: <u>https://www.kalmarglobal.com/4ad2ab/globalassets/equipment/straddle-carriers/straddle-carrier-datasheet-2.pdf</u>
- [9] Liebherr Container Cranes Ltd. [online] [cit 2021-10-5]. Dostupné z: <u>https://www.liebherr.com/shared/media/maritime-cranes/downloads-and-</u> brochures/brochures/liebherr-straddle-carrier-stacking-port-brochure.pdf
- [10] Konecranes [online] [cit 2021-10-5]. Dostupné z: https://www.konecranes.com/sites/default/files/download/kc-sc-en-01_0.pdf
- [11] SHIGLEY, Joseph Edward, Charles R. MISCHKE, Richard G. (Richard Gordon) BUDYNAS, Martin HARTL a Miloš VLK. Konstruování strojních součástí. V Brně: VUTIUM, 2010, xxv, 1159 s. ISBN 978-80-214-2629-0.
- [12] ČSN EN 12385-4+A1. Ocelová drátěná lana Bezpečnost Část 4: Pramenná lana pro všeobecné zdvíhací účely. Praha: Úřad pro technickou normalizaci, metrologii a státní zkušebnictví, prosinec 2008.
- [13] ČSN 270100. Výpočet ocelových lan pro jeřáby a zdvihadla. Praha: Úřad pro normalizaci a měření, 1977.

58

- [14] ResearchGate [online] [cit 2021-10-5]. Dostupné z: https://www.researchgate.net/figure/Schematic-diagram-of-a-container-terminal-Voss-Stahlbock-Steenken-2004_fig1_271199814
- [15] HZ KONTEJNERY s.r.o. [online] [cit 2021-10-5]. Dostupné z: <u>http://hz-kontejnery.cz/</u>
- [16] MAGNA TYRES GROUP [online] [cit 2021-10-5]. Dostupné z: https://magnatyres.com/cs/produkty/pneumatiky-pro-pristavni-manipulacni-stroje/
- [17] Continental AG [online] [cit 2021-10-5]. Dostupné z: <u>https://www.continental-tires.com/specialty/products/straddlemaster-radial</u>
- [18] ELME Spreader AB [online] [cit 2021-10-5]. Dostupné z: https://www.elme.com/product/816tl
- [19] Stinis Lifting Equipment [online] [cit 2021-10-5]. Dostupné z: https://www.stinis.com/port-products/straddle-carrier-spreaders/
- [20] KLAPAL, Josef, Bc. Strategie vývoje přepravy kontejnerů mezi Čínou a německými přístavy. Praha, 2017. Diplomová práce. České vysoké učení technické v Praze, Fakulta dopravní, Ústav logistiky a managementu dopravy. Vedoucí práce doc. Ing. Helena Bínová, Ph.D.
- [21] SKF AB [online] [cit 2021-10-5]. Dostupné z: https://www.skf.com/cz
- [22] E-konstruktér [online] [cit 2021-10-5]. Dostupné z: <u>https://e-konstrukter.cz/prakticka-informace/hodnoty-mezi-pevnosti-kluzu-unavy-a-dovolenych-napeti-pro-ocel</u>
- [23] Siemens AG [online] [cit 2021-10-5]. Dostupné z: https://assets.new.siemens.com/siemens/assets/api/uuid:6f82c4e0-1360-4249-aa61-83eedfd15c78/catalog-d81-1-lv-motors.pdf
- [24] FLENDER Gearbox Configurator [online] [cit 2021-10-5]. Dostupné z: https://mall.industry.siemens.com/spice/portal/portal
- [25] KRÁLOVO POLE CRANES, a.s. [online] [cit 2021-10-5]. Dostupné z: <u>https://www.kpc.cz/en/product/komponenty-zdvihu-jerabu/lifting-brakes/standard-lifting-brakes/</u>
- [26] conVERTER [online] [cit 2021-10-5]. Dostupné z: http://www.converter.cz/tabulky/smykove-treni.htm

SEZNAM POUŽITÝCH ZKRATEK A SYMBOLŮ

A_c	[m ²]	Plocha kontejneru vystavená větru
A_{nk}	[m ²]	Plocha nosné konstrukce vystavená větru
A_y	[m ²]	Plocha stálého břemena vystavená větru
а	[mm]	Účinná tloušťka svaru
a _{o,max}	[m/s ²]	Maximální běžné zrychlení při otáčení jeřábu
a _{p,max}	[m/s ²]	Maximální běžné zrychlení od brzdění jeřábu
a _{pt,max}	[m/s ²]	Maximální možné zrychlení pojezdu
a _{zmax}	[m/s ²]	Maximální zrychlení zdvihu
b_b	[mm]	Výška bočnic bubnu
$C_{0(min)}$	[N]	Minimální statická únosnost ložiska
$C_{a,c}$	[—]	Aerodynamický součinitel pro kontejner
C _{a,nk}	[—]	Aerodynamický součinitel pro nosnou konstrukci
c _{a,y}	[—]	Aerodynamický součinitel pro stálé břemeno
D_b	[mm]	Průměr lanového bubnu
D_k	[mm]	Jmenovitý průměr kladky
D_p	[mm]	Průměr příruby bubnu
D_t	[mm]	Teoretický průměr kladky
d_L	[mm]	Vnitřní průměr ložiska
d_l	[mm]	Jmenovitý průměr lana
Ε	[Pa]	Modul pružnosti v tahu
F_{DOV}	[N]	Dovolené zatížení lana
F_L	[N]	Radiální síla působící na ložisko
$F_{b,m}$	[N]	Síla v laně mezi bubnem a kladkou pro kombinaci A4
F _{ekv}	[N]	Ekvivalentní zatížení
F_l	[N]	je zatížení lana
$F_{o,A4}$	[N]	Setrvačná síla od břemene působící na jednu nohu jeřábu při otáčení
$F_{p,A4}$	[N]	Setrvačná síla od břemene působící na jednu nohu jeřábu při brzdění
F _{puo,A4}	[N]	Příčná setrvačná síla od hmotnosti mechanismů pojezdu a otáčení
F _{pup,A4}	[N]	Podélná setrvačná síla od hmotnosti mechanismů pojezdu a otáčení
F _{puz,A4}	[N]	Svislá síla od hmotnosti mechanismů pojezdu a otáčení
$F_{z,A4}$	[N]	Svislá síla působící na jednu větev zdvihového ústrojí
F _{zuo,A4}	[N]	Příčná setrvačná síla od hmotnosti zdvihového ústrojí a baterií

$F_{zup,A4}$	[N]	Podélná setrvačná síla od hmotnosti zdvihového ústrojí a baterií
F _{zuz,A4}	[N]	Svislá síla od hmotnosti zdvihového ústrojí a baterií
f	[-]	Součinitel tření mezi pneumatikami a betonovým povrchem
f _{Lmax}	[min ⁻¹]	Frekvence otáčení ložiska
$f_{RD\sigma}$	[MPa]	Návrhové napětí únosnosti
f _{w,Rd}	[MPa]	Návrhové napětí únosnosti svarových spojů
g	[m/s ²]	Gravitační zrychlení
h_z	[mm]	Výška zdvihu
i	[-]	Lanový převod
i _n	[-]	Návrh převodového poměru
J _e	[—]	Setrvačný moment elektromotoru
J _{oY}	[m ⁴]	Osový kvadratický moment účinného průřezu svaru k ose Y
J _{oZ}	[m ⁴]	Osový kvadratický moment účinného průřezu svaru k ose Z
J_p	[m ⁴]	Polární kvadratický moment účinného průřezu svaru
J_y	[m ⁴]	Kvadratický modul průřezu k lokální ose Y průřezu
J_z	[m ⁴]	Kvadratický modul průřezu k lokální ose Z průřezu
k	[—]	Součinitel bezpečnosti
k _{MSP,č}	[—]	Skutečná bezpečnost čepu k MSP při navržených rozměrech
<i>k</i> _a	[-]	Součinitel vlivu jakosti povrchu
k _b	[-]	Součinitel vlivu velikosti tělesa
k _c	[-]	Součinitel vlivu způsobu zatěžování
k _d	[-]	Součinitel vlivu teploty
k _e	[-]	Součinitel spolehlivosti
k _f	[-]	Součinitel zahrnující další vlivy
k_m	[-]	Součinitel spektra v závislosti na m
k _{skut,b}	[—]	Skutečná bezpečnost bočnic k MSP při navržených rozměrech
k _{u,č}	[-]	Bezpečnost k meznímu stavu únavy
L	[m]	Délka prutu
L _b	[mm]	Délka navinutého lana
l_B	[mm]	Vzdálenost mezi bočnicemi spojenými čepem
l_b	[mm]	Délka lanového bubnu
М _{ОМАХ,č}	[Nmm]	Maximální ohybový moment v čepu
M_Q	[Nm]	Moment pro zdvih konstantní rychlostí

M_{rozb}	[Nm]	Rozběhový moment elektromotoru
M_u	[Nm]	Ubrzditelný moment
M_{zp}	[Nm]	Moment pro zrychlení zdvihu
M _{zr}	[Nm]	Moment všech rotujících hmot
т	[-]	Konstanta sklonu křivky $\log \Delta \sigma - \log N$
$m_{b,z}$	[kg]	Hmotnost zkušebního břemene
m_b	[kg]	Hmotnost normového břemena (nosnost jeřábu)
m_c	[kg]	Hmotnost prázdného 40stopého kontejneru
m_{pu}	[kg]	Hmotnost mechanismů pojezdu a otáčení
m_u	[-]	Součinitel bezpečnosti brzdy
m_y	[kg]	Hmotnost stálého břemena (kladnice, spreaderu)
$m_{z,p}$	[kg]	Průměrná hmotnost zboží v 40stopém kontejneru
m_{zu}	[kg]	Hmotnost zdvihového ústrojí a baterií
Ν	[1]	Celkový počet rozkmitů napětí
N_C	[1]	Celkový počet pracovních cyklů pro návrh jeřábu
N _{Rd}	[N]	Návrhová tlaková síla únosnosti
N_Y	[rok]	Doba návratnosti jeřábu (životnost)
N_k	[N]	Kritická síla vzpěru
Nref	[1]	Referenční počet cyklů
n	[1]	Počet nosných průřezů lana v jedné větvi zdvihového ústrojí
n_1	[—]	Počet kladek v jedné větvi zdvihového ústrojí
n_e	[1/min]	Otáčky elektromotoru
n _i	[1]	Počet rozkmitů i-tého napětí
Р	[N]	Jmenovitá pevnost lana (minimální síla při přetržení)
P_{v}	[kW]	Výkon elektromotoru nutný ke zdvihu konstantní rychlostí
p_{DOV}	[MPa]	Dovolený tlak v dotyku
Q_C	[kg]	Jmenovité břemeno
Q_P	[kg]	Průměrné břemeno
$Q_{a,0}$	[N]	Celkové zatížení větrem mimo provoz
$Q_{a,c}$	[N]	Zatížení působením větru na kontejner
$Q_{a,nk}$	[N]	Zatížení působením větru na nosnou konstrukci
$Q_{a,w}$	[N]	Zatížení způsobené přidanými plochami sněhu vystavenými větru
$Q_{a,y}$	[N]	Zatížení působením větru na stálé břemeno

Q_a	[N]	Celkové zatížení větrem za provozu
Q_w	[N]	Zatížení od hmotnosti sněhu
q	[%]	Poměrné zatížení
<i>q</i> (3)	[Pa]	Tlak větru
q(z)	[Pa]	Tlak větru mimo provoz
Re	[MPa]	Mez kluzu materiálu
r	[m]	Vzdálenost nejvzdálenější části svaru od těžiště svaru
S	[m ²]	Plocha průřezu
S	[-]	Součinitel statické únosnosti ložiska
S _m	[-]	Parametr historie napětí
T_r	[1/rok]	Počet pracovních cyklů jeřábu za jeden rok
t_B	[mm]	Tloušť ka bočnic
t _b	[mm]	Stoupání závitů
t _{min}	[mm]	Minimální tloušťka stěn nosníků
$v_{h,C}$	[m/s]	Charakteristická rychlost zdvihu pro součinitel ϕ_{2C} podle
v_h	[m/s]	Charakteristická rychlost zdvihu
$v_{p,max}$	[km/h]	Maximální rychlost pojezdu
$v_{z,max}$	[m/min]	Maximální rychlost zdvihu
W _{OMIN,č}	[mm ⁻³]	Minimální modul průřezu v ohybu v místě působení $M_{OMAX, \check{c}}$
W_k	[m ³]	Modul průřezu v krutu
W_{oy}	[m ³]	Modul průřezu v ohybu k ose Y
W_{oz}	[m ³]	Modul průřezu v ohybu k ose Z
W _B	[mm]	Šířka bočnic
<i>Y</i> _{max}	[m]	Maximální vzdálenost ve směru Y od těžiště svaru
Ζ	[1]	Počet funkčních větví zdvihového ústrojí
Zb	[1]	Počet závitů lanového bubnu
Z _{max}	[m]	Maximální vzdálenost ve směru Z od těžiště svaru
$\frac{\Delta \sigma_i}{\Delta \sigma_{max}}$	[-]	Podíl i-tého rozkmitu napětí ku maximálnímu rozkmitu napětí
$\frac{\Delta \sigma_{max}}{\Delta \sigma_{max}}$	[-]	Podíl průměrného rozkmitu ku maximálnímu rozkmitu
$\Delta \sigma_C$	[MPa]	Charakteristická únavová pevnost
$\Delta \sigma_{Rd}$	[MPa]	Návrhový rozkmit napětí únosnosti
$\Delta \sigma_{max}$	[MPa]	Největší rozkmit napětí pro kombinaci A4
α	[°]	Úhel svírající $ au_{M_K}$ a $ au_{T_Z}$

α_k	[—]	Součinitel druhu jeřábu pro kladku
α_B	[—]	Součinitel tvaru pro danou kombinaci rozměrů
α_b	[-]	Součinitel druhu jeřábu
α_w	[-]	Součinitel v závislosti na typu svaru, druhu napětí a materiálu
β_3	[-]	Součinitel pro rychlost uvolnění břemene zdvihu
β_r	[—]	Součinitel
Υm	[—]	Obecný součinitel spolehlivosti
Υm	[—]	Dílčí součinitel spolehlivosti materiálu
γ_{mf}	[—]	Dílčí součinitel spolehlivosti únavové pevnosti
Υsm	[—]	Specifický součinitel spolehlivosti
Ee	[rad/s ²]	Úhlové zrychlení elektromotoru
η_1	[-]	Účinnost jedné kladky na pevné ose
η_b	[—]	Účinnost uložení bubnu
η_k	[—]	Účinnost jedné větve lanového převodu
η_k	[—]	Účinnost zdvihového ústrojí
η_m	[—]	Celková účinnost mechanické části zdvihového ústrojí
η_p	[—]	Účinnost převodovky
κ	[—]	Redukční součinitel, $\kappa = 0,45$ pro daný průřez a štíhlost
λ	[—]	Štíhlost prutu
ν	[-]	Relativní celkový počet výskytů rozkmitů napětí
σ	[MPa]	Normálové napětí v kritickém průřezu
σ_{M_Y}	[Pa]	Maximální normálové napětí od momentu M_Y
σ_{M_Z}	[MPa]	Maximální normálové napětí od momentu M_K
σ_h	[MPa]	Horní napětí
σ_{C0}	[MPa]	Mez únavy zkušební tyče v ohybu za rotace
σ_{C0}'	[MPa]	Korigovaná mez únavy pro čep
σ_N	[MPa]	Normálové napětí od síly N
σ_{SD}	[MPa]	Návrhové napětí
σ_a	[MPa]	Amplituda napětí v čepu
$\sigma_{ext,B}$	[MPa]	Extrémní napětí v bočnici
σ_m	[MPa]	Střední napětí v čepu
$\sigma_{max,\check{ ext{c}}}$	[MPa]	Maximální normálové napětí v čepu
σ_n	[MPa]	Dolní napětí

$\sigma_{red,\check{ c c}}$	[MPa]	Nejvyšší redukované napětí v čepu
σ_s	[MPa]	Maximální normálové napětí ve svaru
τ	[MPa]	Smykové napětí od krutu
$ au_{M_K}$	[Pa]	Maximální smykové napětí od momentu M_K
τ_{T_Y}	[MPa]	Smykové napětí od síly T _Y
τ_{T_Z}	[MPa]	Smykové napětí od síly Tz
$ au_{max,\check{ ext{c}}}$	[MPa]	Maximální smykové napětí v čepu
$ au_s$	[MPa]	Maximální smykové napětí ve svaru
φ_1	[—]	Součinitel gravitačních účinků
φ_2	[—]	Součinitel pro zdvih volně ležícího břemena
$arphi_{2C}$	[—]	Součinitel pro zdvih volně ležícího břemena při kombinaci zatížení C1
$arphi_{2min}$	[—]	Minimální hodnota ϕ_2
φ_3	[—]	Součinitel pro náhlé uvolnění části břemene zdvihu
$arphi_4$	[—]	Součinitel pro pojezd po nerovném povrchu
$arphi_{5,p}$	[—]	Zvyšující součinitel pro pojezd s plynulým ovládáním otáček
$arphi_{\text{5,selh}}$	[—]	Součinitel pro selhání mechanismů nebo komponent
$arphi_{5,z}$	[—]	Zvyšující součinitel pro zdvih s plynulým ovládáním otáček
$arphi_6$	[—]	Součinitel pro statickou zkoušku
$arphi_9$	[—]	Součinitel pro zpětný kmit v důsledku upuštění břemene
$arphi_{L,min}$	[—]	Minimální hodnota součinitele φ_L
$arphi_L$	[—]	Součinitel břemena pro maximální sílu
$arphi_p$	[—]	Součinitel pro účinek pohybů postupného dosažení polohy
$\varphi_{x,y}$	[—]	Součin součinitelů pro zrychlení pohonů, pohon zdvihu se neuvažuje
φ_z	[—]	Součin součinitelů pro pojezd po nerovném povrchu

SEZNAM PŘÍLOH

- Přílohy
 - Příloha 1 Prokázání stability
 - Příloha 2 Průřezy nosníků
 - Příloha 3 Kombinace zatížení
- Výkresová dokumentace
 - o Výkres 1 Svarek hlavního rámu
 - Výkres 2 Sestava jeřábu

Prokázání stability

Tabulka převzatá z [4]:

Tabulka 13 – Kombinace zatížení a dílčí součinitele bezpečnosti pro prokázání stability jeřábu

Kategorie	7-4	Kon zati	ibina ižení	ce A	Kombi zatíže	nace ní B	e Kombinace zatížení C 3												
zatížení	Zati	zeni r _i	Souči- nitel %	A1	A2	Souči- nitel %	B1	Souči- nitel %	C2	СЗ	C4	C6	C7	C8	C9	C10	C11		
	Nepříznivé účinky	Hmotnost určena výpočtem	1,16	1	1	1,1	1	1,05	1	1	1	1	1	1	1	1	1		
vlastní tíhy		Hmotnost určena vážením (**)	1,1	1	1	1,05	1	1.0				•							
Pravidelná Příznivé účinky vlastr Hmotnost břemena z		ní tíhy	1,0	1	1	1,0	1	1,0	1	1	1	1	1	1	1	1	1		
		zdvihu	1,22	1	ø	1,16	1	1,1	-	-	1 (*)	1	Øмь	ø	1	1	-		
	Působení zrychlení p zahrnuty všechny po	1,22	1	1	1,16	1	1,1	-	1	-	-	-	-	-	-	-			
	Přetvoření / přemístě	1,1	1	1	1,05	1	1,0	1	1	1	1	1	1	1	1	1			
Obšarná	Účinky	Zatížení větrem za provozu	-	-	-	1,16	1	1,1	-	1	-	-	-	-	-	-	1		
Obcasna	prostředí	Zatížení sněhem a námrazou	-	-	-	1,16	1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	Zatížení větrem mim	o provoz	-	-	-	-	-	1,1	1	-	-	-	-	-	-	-	-		
	Zatížení při zkoušká	ch	-	-	-	-	-	1,1	-	1	-	-	-	-	-	-	-		
Million In 1	Síly na nárazníky		-	-	-	-	-	1,1	-	-	1	-	-	-	-	-	-		
vyjimeona	Síly pohonu při nouz	ovém zastavení	-	-	-	-	-	1,1	-	-	-	1	-	-	1	-	-		
	Síly od selhání mech	nanismu	-	-	-	-	-	1,1	-	-	-	-	-	-	1	-	-		
	Dynamické buzení p	odepření jeřábu	-	-	-	-	-	1,1	-	-	-	-	-	-	-	1	-		
Popis kombin	ací (A1, A2, B1, C2 a	12.								-									

(*) Aplikuje se jen pro nepříznivé účinky.

(**) Příslušné hmotnosti a jejich těžiště musí být vyhodnoceny vážením s přesností ±2,5 %.

První iterace:

Kategorie	Momenty			Kom	binace zatí	éení A	Kombinac	e zatížení E	Kombinace zatížení C											
zatížení			Nm	gammap	A1	A2	gammap	B1	gammap	C2	C3	C4	C6	C7	C8	C9	C10	C11		
	Nepříznivé účink	ky vlastní tíhy	0	1,16	0	0	1,1	0	1,05	0	0	0	0	0	0	0	0	0		
	Příznivé účinky	podle příčné osy	1839375		1839375	1839375		1839375		2207250	1839375	2207250	1839375	1839375	1839375	1839375	1839375	1839375		
	vlastní tíhy	podle podélné osy	949118	1	949118	949118	1	949118	1	1138942	949118	1138942	949118	949118	949118	949118	949118	949118		
	Hmotnost břemena	podle příčné osy	1839375		2244038	-1E+06		2133675		-	-	-	2023313	3115901	-606994	2023313	2023313	-		
	zdvihu	podle podélné osy	949118	1,22	1157924	-694754	1,16	1100977	1,1	-	-	-	1044030	1607806	-313209	1044030	1044030	-		
		Zdvih - podélná os	-9675		-11803,5	-11804		-11223		-	-13303	-	-	-	-	-	-	-		
	Působení zrychlení	Zdvih - příčná osa	-18750		-22875	-22875		-21750		-	-25781	-	-	-	-	-	-	-		
	pohonů, zahrnuty	Pojezd - zatáčení	-5293335		-6457869	-6E+06		-6140269		-	-6E+06	-	-	-	-	-	-			
	všechny pohyby	Pojezd - brzdění	-5293335	1,22	-6457869	-6E+06	1,16	-6140269	1,1	-	-6E+06	-	-	-	-	-	-	-		
Pravidelná	Přetvoření/p	remistění	0	1,1	0	0	1,05	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0		
	Zatížení větrem za																			
	provozu	podle podélné osy	-233038	-		-		-270324	1,1									-256342		
		podle příčné osy	18413	-	-	-		21359,1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	Zatížení sněhem a																			
	námrazou - hmotnost	podle podélné osy	9501	-		-		11021,2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
	Zatížení sněhem a																			
	námrazou - plochy																			
Občasná	vystavené větru	podle podélné osy	-24116	-		-	1.16	-27974,6	-	-	-	-	-	-		-	-			
	Zatížení větrem mimo																			
	provoz	podle podélné osy	-600052		-	-	-	-		-660057	-	-	-	-	-	-	-	-		
		podle podélné osy	1138941,6						1	-	1252836	-	-	-	-	-	-	-		
	Zatížení při zkouškách	podle příčné osy	2207250	-	-	-	-	-	1	-	2427975	-	-	-	-	-	-	-		
	Síly na nái	razníky	0	-	-	-	-	-		-	-	0	-	-	-	-	-	-		
	Síly pohonu při	podle podélné osy	-5303010	-	-	-	-	-		-	-	-	-6E+06	-	-	-	-	-		
	nouzovém zastavení	podle příčné osy	-5312085	-	-	-	-	-	1	-	-	-	-6E+06	-	-	-	-	-		
	Síly od selhání																			
	mechanismů		0	-	-	-	-	-		-	-	-	-	-	-	0	-	-		
	Dynamické buzení																			
Vyjímečná	jeřábu		0	-		-	-	-	1,1	-	-	-	-	-	-	-	0	-		
Momentová	Poo	dle příčné osy		-	-2397331	-6E+06	-	-2167610	-	2207250	-2E+06	2207250	-2E+06	4955276	1232381	3862688	3862688	1839375		
rovnováha	Pod	Podle podélné osy			-4362630	-6E+06	-	-4388674	-	478884	-4E+06	1138942	-4E+06	2556924	1232381	1993148	1993148	692776		

Poslední iterace (výsledek):

Kategorie				Kon	nbinace zatí	žení A	Kombinad	e zatížení B	ení B Kombinace zatížení C												
zatížení		Zatížení fi		gammap	A1	A2	gammap	81	gammap	C2	C3	C4	C6	C7	C8	C9	C10	C11			
	Nepříznivé účin	ky vlastní tíhy	C	1,16	0	0	1,1	0	1,05	0	0	0	0	0	0	0	0	0			
1	Příznivé účinky	podle příčné osy	1839375		1839375	1839375		1839375		2207250	1839375	2207250	1839375	1839375	1839375	1839375	1839375	1839375			
1	vlastní tíhy	podle podélné osy	949118	1	949118	949118	1	949118	1	1138942	949118	1138942	949118	949118	949118	949118	949118	949118			
	Hmotnost břemena	podle příčné osy	1839375		2244038	-1E+06		2133675		-	-	-	2023313	3115901	-606994	2023313	2023313	-			
	zdvihu	podle podélné osy	949118	1,22	1157924	-694754	1,16	1100977	1,1	-	-	-	1044030	1607806	-313209	1044030	1044030	-			
		Zdvih - podélná os	-9675		-11803,5	-11804		-11223		-	-13303	-	-	-	-	-	-	-			
	Působení zrychlení	Zdvih - příčná osa	-18750		-22875	-22875		-21750		-	-25781	-	-	÷	÷	-	-	-			
]	pohonů, zahrnuty	Pojezd - zatáčení	-1463000		-1784860	-2E+06		-1697080		-	-2E+06	-	-	-	-	-	-	-			
1	všechny pohyby	Pojezd - brzdění	-2310000	1,22	-2818200	-3E+06	1,16	-2679600	1,1	-	-3E+06	-	-	-	-	-	-	-			
Pravidelná	Přetvoření/p	přemístění	C	1,1	0	0	1,05	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0			
	Zatížení větrem za																				
	provozu	podle podélné osy	-233038	-	-	-		-270324	1,1									-256342			
	Zatížení sněhem a	podle příčné osy	18413	-	-	-		21359,1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-			
	námrazou - hmotnost	podle podélné osy	9501	-	-	-		11021,2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-			
	Zatížení sněhem a																				
	námrazou - plochy																				
Občasná	vystavené větru	podle podélné osy	-24116	-	-	-	1,16	-27974,6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-			
	Zatižení větrem mimo																				
	provoz	podle podélné osy	-600052	-	-	-	-	-		-660057	-	-	-	-	-	-	-	-			
		podle podélné osy	1138941,6							-	1252836	-	-	-	-	-	-	-			
	Zatížení při zkouškách	podle příčné osy	2207250	-	-	-	-	-		-	2427975	-	-	-	-	-	-	-			
	Síly na ná	razníky	C	-	•	-	-	-		-	-	0	-	-	-	-	-	-			
	Síly od nouzového	podle podélné osy	-1463000	-	-	-	-	-		-	-	-	-2E+06	-	-	-	-	-			
	zastavení pojezdu	podle příčné osy	-3080000	-	-	-	-	-		-	-	-	-3E+06	-	-	-	-	-			
	Síly pohonu při	podle podélné osv	-48375	-	-	-	-	-		-	-	-	-53213	-	-	-	-	-			
1	nouzovém zastavení -																				
	nejhorší případ	podle příčné osy	-93750	-	-	-	-	-		-	-	-	-103125	-	-	-	-	-			
	Síly od selhání																				
	mechanismů		C	-	-	-	-	-		-	-	-	-	-	-	0	-	-			
	Dynamické buzení																				
Vyjímečná	Jerabu		0	-	•	-	-	•	1,1	-	-	-	-	-	•	-	0	-			
Momentová	Po	dle příčné osy		-	1242338	-2E+06	-	1293059	-	2207250	1446469	2207250	371563	4955276	1232381	3862688	3862688	1839375			
rovnováha	Podle podélné osy			-	310378,5	-2E+06	-	54514,4	-	478884	418421	1138942	330635	2556924	1232381	1993148	1993148	692776			

Průřezy nosníků



Kombinace zatížení

Т

Tabulka převzatá z [4]:

	1			Kombi	inace	. 73ti	ženi	Δ	Ke	mhin	200.3	zatíže	ní B					Kon	nhin	209.7	atíže	ní C				
Kategorie zatížení	z	atížení f _l	Odkaz	Souči- nitel %	A1	A2	A3	A4	Souči- nitel %	В1	B2	B3	В4	B5	Souči- nitel %	C1	C2	СЗ	C4	C5	C6	C7	C8	C 9	C10	C11
		Hmotnost jeřábu	4.2.2.1	•)	Ø1	<i>ø</i> 1	1	-	n)	ø	<i>ø</i> 1	1	-	-	x)	<i>ø</i> i	1	<i>ø</i> 1	1	1	1	1	1	1	1	1
	Gravitační zrychlení	Hmotnost břemena zdvihu	4.2.2.2	1,34	<i>ø</i> 2	Ø3	1	-	1,22	ø	ø3	1	-	-	1,1	Ø2C	ηw	I	1	1	1	ø.	ø	1	1	-
Pravidelná	a účinky nárazů	Pojezd po nerovném povrchu	4.2.2.4	1,22	-	-	-	ø.	1,16	-	-	-	ø	<i>ø</i> 4	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Účinky Pohon zdvihu zrychlení se neuvažuje		4.2.2.5	1,34	øs	øs	-	øs	1,22	ø:	øs	-	øs	-	1,1	-	-	øs	-	-	-	-	-	-	-	-	
od pohonů Všechny pohyby				-	-	øs.	-		-	-	ø5	-	-]	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
Přetvoření / přemístění		řemístění	4.2.2.6	**)	1	1	1	1	11)	1	1	1	1	1	11)	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Občasná	Účinky prostředí	Zatížení větrem za provozu	4.2.3.1	-	-	-	-	-	1,22	1	1	1	1	1	1,16	-	-	1	-	-	-	-	-	-	-	1
		Zatížení sněhem a námrazou	4.2.3.2	-	-	-	1	-	1,22	1	1	1	1	1	1,1	١	1	I	-	-	١	-	-	-	-	-
		Změny teploty	4.2.3.3	-	-	-	-	-	1,16	1	1	1	1	1	1,05	1	1	I	-	-	-	-	-	-	-	-
	Příčení	4.2.3.4	-	-	-	1	-	1,16	I	-	-	-	1	-	١	-	I	-	-	1		-	-	-	-	
	Zatížení větre	m mimo provoz	4.2.4.2	-	-	-	-	-	-	I	-	-	-	-	1,1	1	1	-	-	-	1	-	-	-	-	-
	Zatížení při zk	ouškách	4.2.4.3	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	1,1	-	-	ø.	-	-	-	-	-	-	-	-
	Síly na nárazr	níky	4.2.4.4	-	-	-	I	-	-	I	I	-	-	-	1,1	I	-	I	ø,	-	I	-	-	-	-	-
	Klopici sily		4.2.4.5	-	-	-	١	-	-	I	I	-	-	-	1,1	I	-	I	-	1	I	-	-	-	-	-
Výjimečná	Sily pohonu o v nebezpečí	d zastavení	4.2.4.6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	1,1	-	-	1	-	-	øs	-	-	-	-	-
	Sily pohonu p mechanismů	ři selhání	4.2.4.10	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	1,1	-	-	I	-	-	-	-	-	ϕ_5	-	-
Dynamické buzení podepření jeřábu				-	-	-	-	-	-	1	-	-	-	-	1,1	-	-	I	-	-	-	-	-	-	1	-
Celkový sou dovolených	učinitel bezpečn napětí	osti ೫. jen pro "meto	du	-		1,4	18		-			1,34			-						1,22					
Dílčí součini	itel spolehlivost	i materiálu 🎢		1,1		-			1,1			-			1,1						-					

Kombinace zatížení navrhovaného jeřábu:

Kategorie	Zatižení fi					Komb	inace zatiž	lení A				Kombinac	: zatížení B			Kombinace zatiženi C											
zatížení				[N]	gammap	A1	A2	A3	A4	gammap	81	82	83	84	BS	gammap	C1	C2	C3	C4	C5	C6	C7	C8	C9	C10	C11
	Constanting on setting of a	Hmotnost	eřábu	490500	1,22	658251	658251	598410	1.1	1,16	625878	625878	568980			1,1	593505	539550	593505	539550	539550	539550	539550	539550	539550	539550	539550
1	Gravitachi zrychieni a	Hmotnost břem	ena zdvihu	490500	1,34	690134	-394362	657270		1,22	628331	-359046	598410	-	-	1,1	612389	539550		539550	539550	539550	830907	-161865	539550	539550	-
1	ucinky narazu	Pojezd po nerovr	iém povrchu	981000	1,22		1.1	1.1	1424216	1,16				1354172	1354172		•		•		•	•	•	•		•	•
Pravidelná	(Male and I and	Pohon zdvihu se	e neuvažuje	300000		482400	482400	1.1	482400		439200	439200		439200			•	•	396000		•	•	•		•	•	•
1	Ucinky zrychieni do	Marchau and day	Zdvih	5000		1.0		7035					6405]					•					•	
1	pononu	vsecnny ponyby	Pojezd	300000	1,84		-	482400		1,22	-		439200		-	1,1	-	-	-	-	-	-	-				-
	Přetvoření/přemistění			0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
		Zatižení větrem	za provozu	30245				1.1			36898,9	36898,9	36898,9	36898,9	36898,9	1,16	-		35084,2		•		•				35084,2
1			Hmatnost	4910				1.1			5990,2	5990,2	5990,2	5990,2	5990,2		-	5401			•	•	•			•	•
1	(iZinky prostind)	Zatížení sněhem a	Plochy													1											
Občasná	ochiky prose eur	námrazou	vystavené	3132																							()
1			větru			-				1,22	3821,04	3821,04	3821,04	3821,04	3821,04	1,1	-	15779			-	-	-			-	(-)
1		Změny tej	ploty	0							0	0	0	0	0	1,05		0								•	•
		Příčení		0		1	1	1.1	1.1	1,16					0	1.1	1.1	1.1			1.1	1		1.0	1.1		
	Zatižení v	êtrem mimo provo:		77878				1.1	1.1						1. Contract (1997)			85665,8	•		•	•		•		•	•
1	Zatiže	ní při zkouškách		588600	-	-	-				-		-	-			-	-	647460	-	-	-	-	-		-	-
1	Sily	i na nárazníky		0			-								-]	-	-	-	0	-	-	-	-		-	-
		Klopici sily		0		-	-				-		-			1	-	-			0	-	-			-	
vyjimecna			Zdvih	25000												1						27500					
1	Sily pohonu od zasti	aveni v nebezpeci	Polezd	400000	-		-									1	-	-			-	440000					-
1	Silv pohonu p	ři selhání mechani	smů	5000	-											1	-	-			-		-		8250	-	-
1	Dynamické b	uzení podepření jej	ábu	0												1.1										0	
	Celkový součinitel bezpečnosti							48					1.34									1.22					
	svislá osa						390556	1868818	2107839		1688666	365582	1580912	1822618	1822518		1471191	1323091	1513977	1316502	1316502	1350052	1671958	377685	1326567	1316502	658251
1		podélná o	sa			713952	713952	713952	713952		588528	588528	588528	588528	0		0	0	483120	0	0	536800	0	0	0	0	0
Suma zatižen	a zatiženi přičná osa					0	0	0	0		\$4\$64,7	54564,7	54564,7	54564,7	54564,7		0	123763	42802,7	0	0	0	0	0	0	0	42802,7