# 中洋•生态家园

塔吊附墙施工方案

编制人:刘桂堂

审核人: 宋培军

批准人:刘华

QTZ63(TC5610Z数式起重机附墙

编制单位: 江苏江中集团

编制日期: 2014年9月20日

# 塔吊附墙施工方案

# 目录

- 一、工程概况
- 二、编制依据
- 三、附墙布置及尺寸
- 四、塔吊附着计算
- 五、附着支座与建筑物构件连接的计算
- 六、附着支座力学计算七、附着设计与施工的注意事项
- 八、塔吊的附着的安装
- 九、附墙安装安全措施

## 塔吊附墙施工方案

#### 一、工程概况

建设单位: 南通中洲置业有限公司

设计单位: 南通中房建筑设计院有限公司

监理单位: 江苏建达工程项目管理有限公司

总承包单位: 江苏江中集团有限公司

南通中洋·生态家园工程位于南通市港闸区永和路北侧,友谊路西侧,本工程总面积约22万平米,地上建筑共计11栋,地下1层,地上主楼33层,建筑总高度99.6米。根据工程需要,安装的QTZ63塔式起重机必须安装附墙才能满足施工高度的要求。

### 二、编制依据

本计算书主要依据施工图纸及以下规范及参考文献编制:

《塔式起重机设计规范》 (GB/T13752-1992)

《建筑结构荷载规范》 (GB50009-2001)

《建筑安全检查标准》(JGJ59-2011)

《建筑施工手册》、《钢结构设计规范》(GB50017-2003)

《FS5510塔式起重机说明书》

三、附墙布置及尺寸

根据工程需要,1#、2#楼安装5道附墙装置。第一道在距塔吊基础平面 21米处安装。

2#楼的附墙是在梁上增加700高的支墩,该支墩长是为与下部梁同 长, 宽为200mm,配筋为8Φ16, 箍筋为Φ8@100, 1#楼的附墙采用原有的 结构梁。

塔吊附墙杆由厂家按现场情况设计制造,为安全起见,进行需要对 附着支座、附着杆等验算。

四、塔吊附着计算

### 1、塔机附着杆参数

塔机型号	QTZ63	塔身桁架结构类型	型钢		
塔机计算高度H(m) 122		塔身宽度B(m)	1. 68		
起重臂长度l <sub>1</sub> (m)	35	平衡臂长度l <sub>2</sub> (m)	13. 6		
起重臂与平衡臂截面计算高度h(m)	1. 06	工作状态时回转惯性力产生的扭矩标 准值T <sub>k1</sub> (kNm)	454. 63		
工作状态倾覆力矩标准值M <sub>k</sub> (kNm) 270		非工作状态倾覆力矩标准值 $M_{k}$ '( $kN*m$ ) $355.37$			

附着杆数	四杆附着	附墙杆类型	I类	
附墙杆截面类型	钢管 附墙杆钢管规格(mm)		Φ150×10	
塔身锚固环边长C(m)	2			

#### 2、风荷载及附着参数

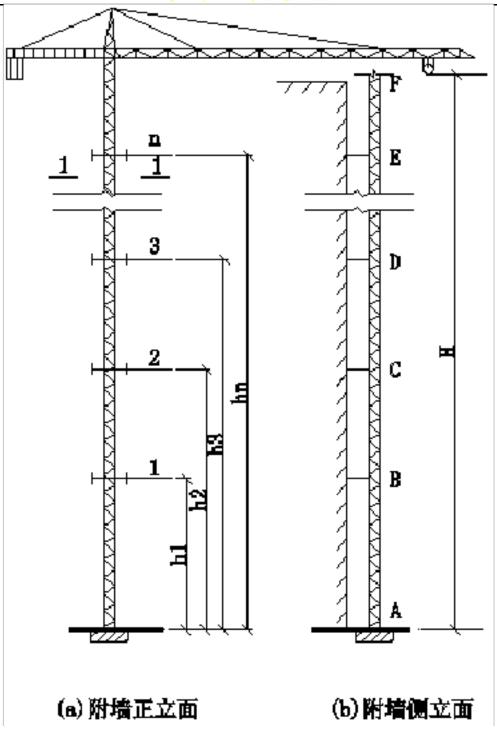
附着次数N	5		
附着点1到塔机的横向距离a <sub>1</sub> (m)	3. 7	点1到塔机的竖向距离b <sub>1</sub> (m)	5. 3
附着点2到塔机的横向距离a <sub>2</sub> (m)	3. 7	点2到塔机的竖向距离b <sub>2</sub> (m)	3. 7

#### OTZ63(TC5610Z蘇式起重机附墙

附着点3到塔机的横向距离a <sub>3</sub> (m)		点3到塔机的竖向距离b3(m)	3. 7
附着点4到塔机的横向距离a <sub>4</sub> (m)	3. 7	点4到塔机的竖向距离b <sub>4</sub> (m)	5. 3
工作状态基本风压 $\omega_0(kN/m^2)$	0. 2	非工作状态基本风压 ωη'(kN/m²)	0. 45
塔身前后片桁架的平均充实率 a <sub>0</sub>	0. 35		

第N次附着	附着点高度 h <sub>1</sub> (m)	附着点净高 h <sub>01</sub> (m)	风压等效高 度变化系数 <b>比</b>	工作状态风 荷载体型系 数 13	非工作状态 风荷载体型 系数 18'	工作状态风 振系数 B <sub>2</sub>	非工作状态风振系数 及"人"	工作状态风 压等效均布 线荷载标准 值qsk	非工作状态 风压等效均 布线荷载标 准值qsk'
第1次附	21	21	1. 088	1. 95	1. 95	1. 581	1. 629	0. 379	0. 878
第2次附着	41	20	1. 28	1. 95	1. 95	1. 586	1. 644	0. 447	1. 042
第3次附着	60	19	1. 421	1. 95	1. 95	1. 585	1. 643	0. 496	1. 156
第4次附着	79	19	1. 537	1. 95	1. 95	1. 575	1. 642	0. 533	1. 25
第5次附着	94	15	1. 616	1. 95	1. 95	1. 57	1. 638	0. 559	1. 311
悬臂端	121. 5	27. 5	1. 754	1. 95	1. 95	1. 565	1. 63	0. 604	1. 416

附图如下:



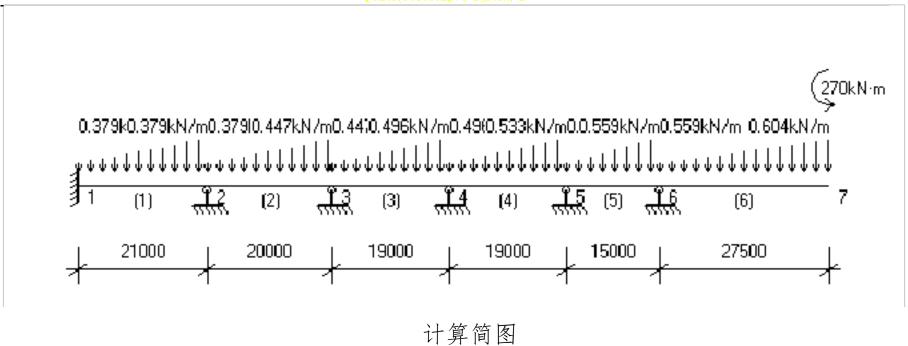
塔机附着立面图

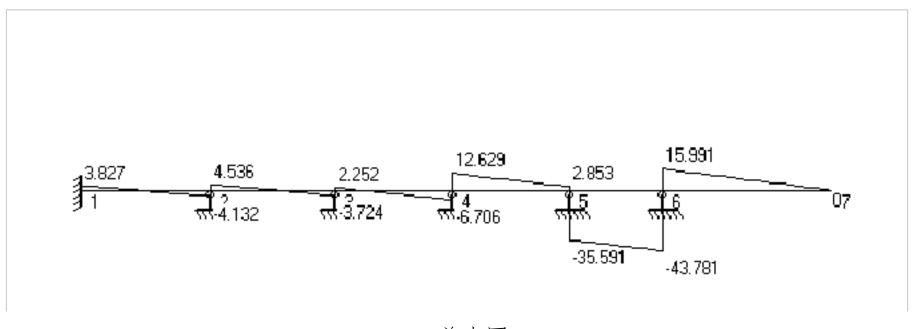
- 3、工作状态下附墙杆内力计算
- 3. 1、在平衡臂、起重臂高度处的风荷载标准值 $q_k$   $q_k=0.8 \ \ \mu_z \ \mu_s \ \omega_0 \ \ q_0h=0.8 \times 1.565 \times 1.754 \times 1.95 \times 0.2 \times 0.35 \times 1.06 = 0.318 kN/m$
- 3. 2. 扭矩组合标准值 $T_k$  由风荷载产生的扭矩标准值 $T_{k2}$

 $T_{k2}=1/2q_kl_1^2-1/2q_kl_2^2=1/2\times0.318\times235/2\times0.318\times125.1665.366kNm$ 集中扭矩标准值(考虑两项可变荷载控制的组合系数取0.9)

 $T_k = 0.9(T_{k1} + T_{k2}) = 0.9 \times (454.63 + 165.366) = 557.996 \text{kNm}$ 

3.3 附着支座反力计算





剪力图

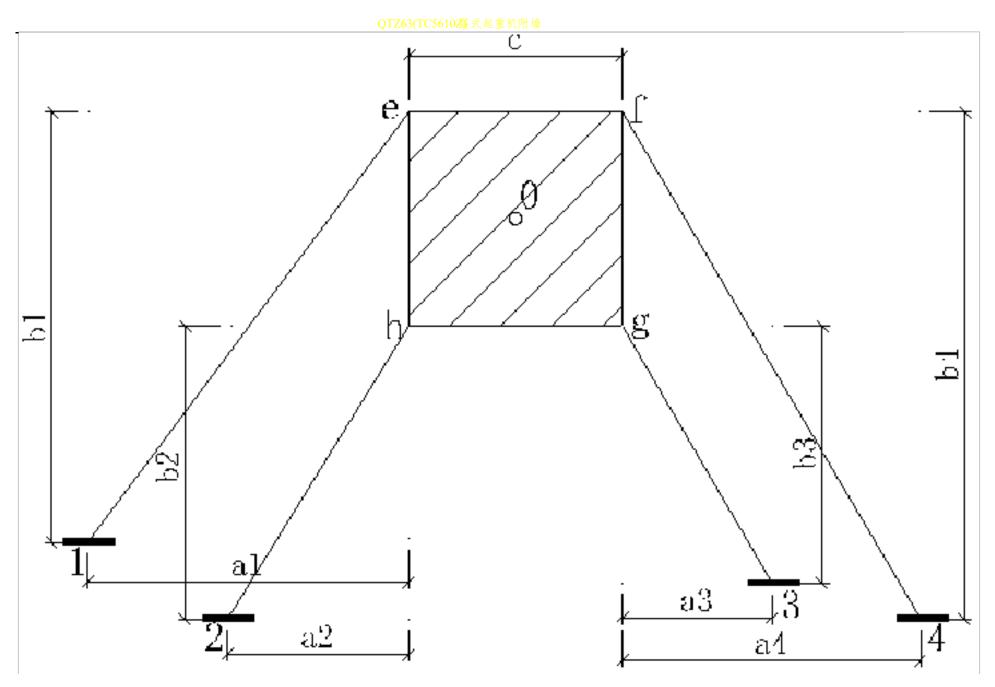
得: R<sub>E</sub>=59.772kN

在工作状态下, 塔机起重臂位置的不确定性以及风向的随机性, 在计算支座6处 锚固环截面内力时需考虑塔身承受双向的风荷载和倾覆力矩及扭矩。

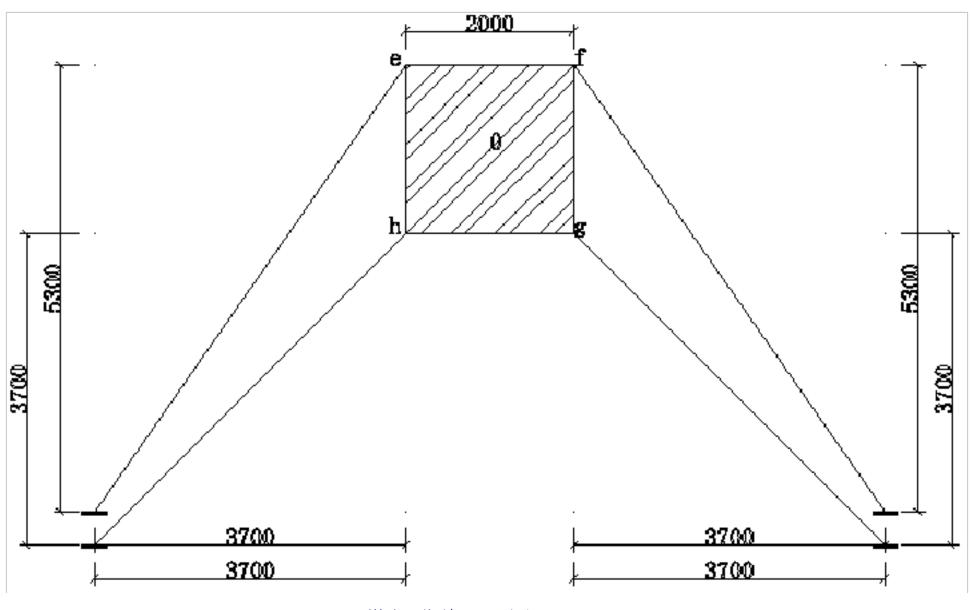
#### 3.4、附墙杆内力计算

支座6处锚固环的截面扭矩 $T_k$ (考虑塔机产生的扭矩由支座6处的附墙杆承担),水平内力 $N_w$ =20.  ${}_{E}$ =84.53kN。

计算简图:



塔机附着示意图



塔机附着平面图

$$a_1 = \arctan(b_1/a_1) = 55.081^{\circ}$$

 $\alpha_2 = \arctan(b_2/a_2) = 45^\circ$ 

 $q_3$ =arctan( $b_3/a_3$ )=45°

 $a_4 = \arctan(b_4/a_4) = 55.081^{\circ}$ 

 $\beta_1$ =arctan(( $b_1$ -c/2)/( $a_1$ +c/2))=42.455°

 $\beta_2 = \arctan((b_2 + c/2)/(a_2 + c/2)) = 45^{\circ}$ 

 $\beta_3 = \arctan((b_3 + c/2)/(a_3 + c/2)) = 45^{\circ}$ 

 $\beta_4$ =arctan(( $b_4$ -c/2)/( $a_4$ +c/2))=42.455°

四杆附着属于一次超静定结构,用力法计算,切断 $\mathbf{T}_4$ 杆并代以相应多余未知力  $\mathbf{X}_{\!\!\!\!\!/}=\!1$ 。

$$\delta_{11} \times X + \Delta_p = 0$$

X=1时,各杆件轴力计算:

$$\begin{split} &T_{11}\times\sin(\alpha_{1}^{-}\beta_{1}^{-})\times(b_{1}^{-}c/2)/\sin\beta_{1}^{-}+T_{21}^{-}\times\sin(\alpha_{2}^{-}\beta_{2}^{-})\times(b_{2}^{-}+c/2)/\sin\beta_{2}^{-}-T_{31}^{-}\times\sin(\alpha_{3}^{-}\beta_{3}^{-})\times(b_{3}^{-}+c/2)/\sin\beta_{3}^{-}-1\times\sin(\alpha_{4}^{-}\beta_{4}^{-})\times(b_{4}^{-}c/2)/\sin\beta_{4}^{-}=0 \end{split}$$

 $T_{11} \times \cos \alpha_1 \times c - T_{31} \times \sin \alpha_3 \times c - 1 \times \cos \alpha_4 \times c - 1 \times \sin \alpha_4 \times c = 0$ 

 $T_{21} \times \cos \alpha_2 \times c + T_{31} \times \sin \alpha_3 \times c - T_{31} \times \cos \alpha_3 \times c + 1 \times \sin \alpha_4 \times c = 0$ 

当 $N_w$ 、 $T_k$ 同时存在时, $\theta$ 由 $0\sim360°$ 循环,各杆件轴力计算:

 $T_{1p} \times \sin(\alpha_{1} - \beta_{1}) \times (b_{1} - c/2) / \sin\beta_{1} + T_{2p} \times \sin(\alpha_{2} - \beta_{2}) \times (b_{2} + c/2) / \sin\beta_{2} - T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{2p} \times \sin(\alpha_{2} - \beta_{2}) \times (b_{2} + c/2) / \sin\beta_{2} - T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{2p} \times \sin(\alpha_{2} - \beta_{2}) \times (b_{2} + c/2) / \sin\beta_{2} - T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{2p} \times \sin(\alpha_{2} - \beta_{2}) \times (b_{2} + c/2) / \sin\beta_{2} - T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{2p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{2p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{2p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{2p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{2p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b_{3} + c/2) / \sin\beta_{3} + T_{3p} \times \sin(\alpha_{3} - \beta_{3}) \times (b$ 

$$T_{1p} \times cos\alpha_{1} \times c - T_{3p} \times sin\alpha_{3} \times c + N_{w} \times sin\theta \times c/2 - N_{w} \times cos\theta \times c/2 + T_{k} = 0$$

$$T_{2p} \times cos\alpha_2 \times c + T_{3p} \times sin\alpha_3 \times c - T_{3p} \times cos\alpha_3 \times c - N_w \times sin\theta \times c/2 - N_w \times cos\theta \times c/2 - T_k = 0$$

 $\delta_{11} = \sum (T_2 L/(EA)) = T_1 2(a_1/\cos\alpha_1)/(EA) + T_2 2(a_2/\cos\alpha_2)/(EA) + T_3 2(a_3/\cos\alpha_3)/(EA) + P(a_4/\cos\alpha_4)/(EA)$ (EA)

 $\Delta_{p} = \sum (T_{1} \times T_{p} L/(EA)) = T_{1} \times T_{1p} (a_{1}/\cos\alpha_{1})/(EA) + T_{21} \times T_{2p} (a_{2}/\cos\alpha_{2})/(EA) + T_{31} \times T_{3p} (a_{3}/\cos\alpha_{3})/(EA)$   $X_{1} = -\Delta_{p} / \delta_{11}$ 

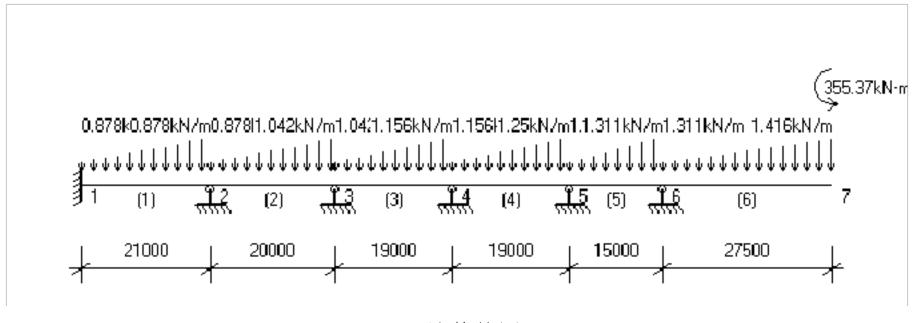
各杆轴力计算公式如下:

$$T_1 = T_{11} \times X_1 + T_{1p}, T_2 = T_{21} \times X_1 + T_{2p}, T_3 = T_{31} \times X_1 + T_{3p}, T_4 = X_1$$

- (1)  $\theta$ 由0~360°循环,当 $T_k$ 按图上方向设置时求解各杆最大轴拉力和轴压力:最大轴拉力 $T_1$ =0kN, $T_2$ =229.521kN, $T_3$ =0kN, $T_4$ =224.653kN最大轴压力 $T_1$ =225.319kN, $T_2$ =0kN, $T_3$ =230.506kN, $T_4$ =0kN
- (2)  $\theta$ 由0~360°循环,当 $T_k$ 按图上反方向设置时求解各杆最大轴拉力和轴压力:最大轴拉力 $T_1$ =225.319kN, $T_2$ =0kN, $T_3$ =230.507kN, $T_4$ =0kN 最大轴压力 $T_1$ =0kN, $T_2$ =229.522kN, $T_3$ =0kN, $T_4$ =224.653kN 、非工作状态下附墙杆内力计算

此工况下塔机回转机构的制动器完全松开,起重臂能随风转动,故不计风荷载产 生的扭转力矩。

4.1、附着支座反力计算



以上内容仅为本文档的试下载部分,为可阅读页数的一半内容。如要下载或阅读全文,请访问: <a href="https://d.book118.com/38811011313">https://d.book118.com/38811011313</a> 6006075