

ICS 91.220
P 95



中华人民共和国国家标准

GB/T 7920.1—1996

建筑机械与设备通用术语

Construction machinery and equipment general—Terminology

1996-10-09 发布

1997-06-01 实施

国家技术监督局 发布

中 华 人 民 共 和 国
国 家 标 准
建筑机械与设备通用术语
GB/T 7920.1—1996

*

中国标准出版社出版
北京复兴门外三里河北街16号
邮政编码:100045

电 话:68522112

中国标准出版社秦皇岛印刷厂印刷
新华书店北京发行所发行 各地新华书店经售

版权专有 不得翻印

*

开本 880×1230 1/16 印张 $1\frac{1}{4}$ 字数 34 千字
1997年3月第一版 1997年3月第一次印刷
印数 1—2 000

*

书号: 155066·1-13562 定价 13.00 元

*

标 目 305—19

前 言

本标准是修订 GB 7920.1—87《建筑机械通用术语》。该标准已贯彻使用了七年之久,它对统一建筑机械行业术语起到了很重要的作用。但也发现了一些不属于通用术语,而是属于某个机种所专用的术语,如动力装置型式中的“发电机前置式”等;也有的属于通用物理量术语,如“振幅”等;还有的属于汽车、拖拉机专用术语,如“接近角”等。此次修订共删去上述几种类型术语 33 条。

另外,由于此次修订标准的名称改为《建筑机械与设备通用术语》,增加了“设备”的内容,故增加了“混凝土”制品机械、电梯等术语;建筑机械与设备产品分类是按产品所在的类、组、型、特性进行划分的,故又增加此类术语;可靠性是建筑机械与设备中每个产品必不可少的性能指标,也增加了几条这方面的术语。此次修订共增加上述类型术语 18 条。

标准修订参考了 ISO 7457:1993《土方机械 轮式机械转向尺寸的测定》,修改了如下术语:

“最小转向半径”改为“最小转弯直径”;

“最小路缘石圆周半径”改为“最小路缘石圆周直径”;

“最小转向通过半径”改为“最小转弯通过直径”。

本标准生效之日起,同时代替 GB 7920.1—87。

本标准的附录 A、附录 B 都是提示的附录。

本标准由中华人民共和国建设部提出。

本标准由建设部机械设备与车辆标准技术归口单位北京建筑机械综合研究所归口。

本标准由建设部北京建筑机械综合研究所、哈尔滨建筑大学、中国建筑科学研究院建筑机械化研究所、建设部长沙建设机械研究院负责起草。

本标准主要起草人:洪学军、顾迪民、陈国兰、贺俐娟。

中华人民共和国国家标准

建筑机械与设备通用术语

Construction machinery and equipment general—Terminology

GB/T 7920.1—1996

代替 GB 7920.1—87

1 范围

本标准规定了建筑机械与设备的分类、组成部分、技术性能的通用术语。
本标准适用于建筑机械与设备。

2 引用标准

下列标准所包含的条文,通过在本标准中引用而构成为本标准的条文。本标准出版时,所示版本均为有效。所有标准都会被修订,使用本标准的各方应探讨使用下列标准最新版本的可能性。

GB 3187—82 可靠性基本名词术语及定义

JG/T 5050—94 建筑机械与设备可靠性考核通则

3 分类术语

3.1 类 kind

按应用范围或作业对象划分的产品类别。

3.2 组 form

按产品的用途与功能划分的产品种类。

3.3 型 type

指同一类、组的产品,按其作业方式、工作原理、动力装置、传动系统、操纵系统和控制系统等不同特征划分的产品型式。

3.4 特性 characteristic

用以区分同组、型产品的特征。

3.5 型号 model

用以表示某一产品的代号。由产品的类、组、型、特性、主参数代号组成,必要时,可增加更新、变型代号。

3.6 建筑机械与设备 construction machinery and equipment

用于工程建设和城镇建设的机械与设备的总称。

3.7 土方机械 earth-moving machinery

对土壤或其他松散材料进行挖掘、装载、运输、摊铺、压实的机械。

3.8 挖掘机械 excavating machinery

用于挖取土壤和其他松散材料或剥离土层的机械。

3.9 铲土运输机械 earth-moving machinery

对土壤或其他松散材料进行铲、装、运、卸、平整等作业的机械。

3.10 压实机械 roller and compactor

国家技术监督局1996-10-09批准

1997-06-01实施

- 对土壤或其他铺筑材料进行压实作业的机械。
- 3.11 建筑起重机械 construction crane and lifting equipment
建筑工程中,用于在一定空间范围内进行提升和搬运作业的机械或设备。
- 3.12 桩工机械 pild driving machinery
用于完成预制桩的打入、沉入、压入、拔出或灌注桩的成孔等作业的机械。
- 3.13 路面机械 pavement construction machinery
用于铺筑和处理各种路面及路面材料的机械。
- 3.14 混凝土机械 concrete machinery
用于混凝土的搅拌、输送、浇注和密实等作业的机械。
- 3.15 混凝土制品机械 concrete products machinery
用于各种混凝土构件和砌块的成型、整修的机械及设备。
- 3.16 钢筋和预应力机械 reinforced steel bar processing machinery and prestressed steel bar stretching machinery
用于钢筋切断、连接、成型、强化、镦头和预应力钢筋张拉等作业的机械。
- 3.17 高空作业机械 aerial work machinery
用于高层建筑装饰、维修,高树剪枝,路灯、电缆安装,消防救援、高空摄影、桥梁检修等高空作业的机械。
- 3.18 装修机械 finishing machinery
用于建筑物的装潢、修饰工程的机械。
- 3.19 市政机械 urban construction machinery
用于城镇道路、桥梁、涵洞的维修、养护,上、下水管道的铺设、疏通、冲洗,污泥的抽吸和运输以及城市交通设施安装作业的机械。
- 3.20 环境卫生机械 sanitary machinery
用于城镇环境卫生作业中所需的各种地面清扫、保洁、洒水冲洗以及粪便、垃圾收集、运输的机械及设备。
- 3.21 园林机械 gardening machinery
用于城镇园林苗圃、草皮、树木、花卉等绿化用植物的种植、植保、保鲜、运输、园田管理及喷泉等为美化城市环境服务的各种机械及设备。
- 3.22 电梯 lift
用电力驱动,具有轿厢,并运行于铅垂的或倾斜的两列刚性导轨之间,运送乘客和(或)货物的固定设备。
- 3.23 自动扶梯 escalator
带有循环运行梯级,用于向上或向下倾斜输送乘客的固定电力驱动设备。
- 3.24 自动人行道 passenger conveyor
带有循环运行(板式或带式)走道,用于水平或倾斜角不大于 12°输送乘客的固定电力驱动设备。
- 3.25 垃圾处理设备 refuse handling installation
用于处理城镇垃圾的各种设备。
- 3.26 动力装置型式 power type
为建筑机械提供动力的原动机或能源的类别。
- 3.26.1 电动式 electric
以电动机为原动机的动力装置。
- 3.26.2 内燃式 internal combustion engine
以内燃机为原动机的动力装置。

- 3.26.3 内燃—电动式 diesel-electric
由建筑机械本身安装的内燃发电机组提供电能的动力装置。
- 3.27 动力传递型式 power train
建筑机械所采用的动力传送的方式。
- 3.27.1 机械式 mechanical
通过机械传动驱动全部装置与机构动力传递型式。
- 3.27.2 液力机械式 hydrodynamic
通过液力变矩器或液力耦合器,再通过机械传动驱动装置与机构动力传递型式。
- 3.27.3 液压式 hydraulic
由动力装置驱动液压泵,再由液压马达或液压缸直接或通过机械传动驱动装置与机构动力传递型式。
- 3.27.4 全液压式 full-hydraulic
各装置与机构均由液压马达或液压缸直接或通过机械传动驱动的动力传递型式。
- 3.27.5 气动式 pneumatic
以气动马达或气缸为原动机,从外部输入压缩空气作为能源的动力装置。
- 3.28 行走方式 travelling device
建筑机械转移工作场地的方法。
- 3.28.1 手扶式 walk behind
自身具有行走机构,但操作者步行跟随进行操作的机械。
- 3.28.2 自行式 self-propelled
自身具有行走动力的机械(但不包括轨道式)。
- 3.28.3 拖式 full trailer
自身没有行走动力,需要由牵引车牵引的机械,在与牵引车脱离后,其行走机构能承受全机的重量并保持稳定。
- 3.28.4 半拖式 semi-trailer
自身没有行走动力,其车架前部支承在牵引车上,并需要牵引车牵引移动的机械。
- 3.29 行走机构型式 travelling device
建筑机械所采用的行走方式。
- 3.29.1 履带式 crawler
以履带为行走部件。
- 3.29.2 轮胎式 wheeled
以充气轮胎或实心轮胎(装在汽车底盘上除外)为行走部件。
- 3.29.3 汽车式 truck mounted
以通用或专用汽车底盘为行走部件。
- 3.29.4 轨道式 rail mounted
在轨道上行走的机构。
- 3.29.5 步履式 walking
以步行方式行走的机构。
- 3.30 作业方式 operating type
工作循环的特征。
- 3.30.1 连续作业式 continuous operating
工作装置在作业期间,连续不断地进行同样动作的作业方式。
- 3.30.2 周期作业式 periodic operating

工作装置在作业期间从某一个动作开始,经过一系列其他动作周期性完成一次作业的作业方式。

4 组成部分术语

4.1 零件 part

不采用装配工序制成的某一制品。

4.2 构件 member

由若干零件刚性连接在一起的不变的体系。

4.3 部件 subassembly

由若干零件组合而成,具有某种功能的组合件。

4.4 元件 element

组成液压系统、气压系统或电气系统的,产生、贮存、分配、变换或消耗液压能、气压能或电能的零件或部件。

4.5 机构 mechanism

由若干零、部件组成,用以完成某种动作的运动链。当机构中的一个或几个零件做规定运动时,所有其余零件则有完全确定的运动。

4.6 装置 device

是成套机械、设备的组合,或是在机械(或机构)中,具有某种作用的一部分。

4.7 工作装置 equipment

机械或设备上直接完成预期工作的部件。

4.7.1 主工作装置 equipment

完成主要作业的工作装置。

4.7.2 附属工作装置 attachment

可置换或附加在主工作装置上的其他工作装置。

4.8 动力输出装置 power take-off(PTO)

从发动机或变速器或分动器引出动力,以驱动本机械的工作装置或机械外的作业装置的机构。

4.8.1 发动机前端输出式 engine front end PTO

装在发动机曲轴前端的动力输出机构。

4.8.2 发动机飞轮输出式 fly wheel PTO

与发动机飞轮齿圈相连接的动力输出机构。

4.8.3 发动机后端输出式 engine rear end PTO

装在发动机后端,但与主离合器或液力变矩器不相关联的动力输出机构。

4.8.4 变速器输出式 transmission PTO

装在变速器上,与变速器内齿轮相联接的动力输出机构,其动力输出受主离合器的控制,但与变速器的档位无关。

4.8.5 分动器 auxiliary transmission

把动力分配到各机构的传动装置。

4.9 安全装置 safety devices

安装在机械上用于保障安全和防止或减轻作业事故的装置。

4.10 系统 system

把零件、部件按功能、工作原理或特点等组合在一起的部分。

4.10.1 传动系统 transmission system

由动力与工作装置或行走机构之间的动力传动机构组成的系统。

- 4.10.2 行走系统 travelling system
建筑机械通过与地面接触的部件(轮胎、履带等)作用,产生牵引力,驱动建筑机械行走的系统。
- 4.10.3 制动系统 braking system
使建筑机械整机或其中某个运转部件减速、停车或使之停止在某个位置上,不因外力作用而移(转)动。它是由制动器、限速器及其操纵控制机构组成的系统。
- 4.10.4 转向系统 steering system
用以改变建筑机械行驶方向的系统。
- 4.10.5 操纵系统 control system
对建筑机械内部动力传递进行控制的系统。
- 4.10.6 液压系统 hydraulic system
由液压油贮存装置开始,经过管路和各液压元件,又回到贮油装置的全部液压元件和辅助件的组合。
- 4.10.7 电气系统 electric system
由电源开始,经过线路和各电气元件,又回到电源的全部电气元件和线路的组合。
- 4.11 上车 superstructure
自行式建筑机械的上部平台及其上安装的工作装置和为使工作装置能完成各种动作的机构、系统的总称。当机械有回转支承时,则回转支承及其以上部分称为上车;无回转支承时,则车架以上部分称为上车。
- 4.12 下车 undercarriage
当建筑机械有回转支承时,回转支承以下的部分;当无回转支承时,车架及其以下的部分统称下车。
- 4.13 回转支承 slewing ring
是建筑机械中同时承受轴向力、倾覆力矩、径向力且需两部分相对转动的专用传力基础元件。
- 4.14 回转平台 slewing (rotating) platform
装在回转支承上的、可转动的钢平台,是工作装置及其他机构的机架。
- 4.15 底盘 chassis
车架和行驶传动系、行走系、转向系、行驶制动系、悬挂系等的总称,是整机的支承,并能使整机以所需的速度和牵引力沿规定方向行驶。
- 4.16 车架 frame
底盘的基础构架,它承受上车传下来的载荷,并把它传给行走轮或履带。
- 4.17 行走轮 wheel
用以支承建筑机械并使其在地面上或轨道上行走的轮子。
- 4.17.1 驱动轮 driving wheel
由传动系统驱动的行走轮。
- 4.17.2 从动轮 driven wheel
无传动系统驱动的行走轮。
- 4.17.3 转向轮 steering wheel
引导整机改变行驶方向的车轮,转向轮可以是从小动轮或驱动轮。当转向轮同时是驱动轮时则称为“转向驱动轮”。
- 4.18 司机室 operator's cab
为操纵建筑机械工作装置的人员设置的一个可以封闭的空间。当操纵工作装置和操纵行驶在同一处时,若设置在上车,则称为“司机室”。
- 4.19 驾驶室 driver's cab

为操纵建筑机械行驶的人员而设置的一个可以封闭的空间。当操纵工作装置和操纵行驶在同一处时,若设置在底盘上,则称为“驾驶室”。

- 4.20 操纵台 control board
集中装有操纵杆、阀、开关和仪表的工作台。
- 4.21 操纵杆 control lever
用手操作的杠杆。利用这些杠杆控制阀、离合器、制动器或其他开关的动作,用以控制工作装置或行走机构等。
- 4.22 踏板 pedal
用脚踩动的杠杆,其功能与操纵杆相同。
- 4.23 支腿 outrigger
装在车架上,用以支承在地面上的支架。其主要功用是增加建筑机械在工作状态时的整体稳定性和降低对地面的压强。
- 4.24 激振器 exciter
在振动式机械中产生激振力的振源装置。

5 技术性能术语

- 5.1 基本参数 basic parameter
表明建筑机械产品基本性能或基本技术特征的参数。它是选择或确定产品功能范围、规格和尺寸的基本依据,也是产品基本性能或基本技术特征的标志。
- 5.2 主参数 rating parameter
在建筑机械产品的基本参数中起主导作用的参数,它对产品系列有决定性影响,一般情况下主参数为一个,最多不超过两个。
- 5.3 工作状态 operating condition
建筑机械装有规定的工作装置、随机附件和规定量的油、水,并载有规定数目的乘员,可进行作业时的状态。
- 5.4 装运状态 shipping condition
建筑机械按规定拆下某部分或全部工作装置及其他附属装置,机上其他部件均处于规定位置,并按规定放空或放掉部分油、水后的状态。
- 5.5 行驶状态 transport condition
自行式建筑机械按规定拆下部分装置,靠自己的动力长距离自行转移时的状态。
- 5.6 油、水容量 fluid capacities
按规定分别表示出的冷却系、燃油箱、润滑系、变速器及其他传动减速器箱体内部和工作装置液压系统内的油或水的容量。
- 5.7 外形尺寸 overall dimensions
建筑机械的轮廓尺寸。
- 5.7.1 行驶状态全高 overall transport height
建筑机械在行驶状态时,自地面至机械最高点处的垂直距离。
- 5.7.2 装运状态全高 overall shipping height
建筑机械在装运状态时,支承面至机械最高处的垂直距离。
- 5.7.3 行驶状态全宽 overall transport width
建筑机械在行驶状态时,分别通过机械左、右两侧最远点,平行于机械纵向中心线的两垂直平面间的距离。
- 5.7.4 装运状态全宽 overall shipping width

建筑机械在装运状态时,分别通过机械左、右两侧最远点,平行于机械纵向中心线的两垂直平面间的距离。

5.7.5 行驶状态全长 overall transport length

建筑机械在行驶状态时,分别通过机械前端和后端最远点,垂直于机械纵向中心线的两平面间的距离。

5.7.6 装运状态全长 overall shipping length

建筑机械在装运状态时,分别通过机械前端和后端最远点,垂直于机械纵向中心线的两平面间的距离。

5.8 离地间隙 ground clearance

地平面与建筑机械中心部分最低点之间的距离。“中心部分”是指机械纵向中心线左右两侧,在轮距或轨距的25%以内的部分。

5.9 轮距 tread

分别通过轮胎式建筑机械左右两轮胎与地面接触面的中心,平行于机械纵向中心线的两垂直平面之间的距离。当前、后轮距不相同,则应分别标出,并称为“前轮距”和“后轮距”。当用双车轮时,测量轮距所做两平面则应通过双车轮两轮胎与地面接触的中心点。

5.10 轨距 track gauge

对履带式建筑机械是通过两条履带板纵向中心线的两垂直平面间的距离;对轨道式建筑机械是两轨道中心线间的距离。

5.11 履带宽 track shoe width

履带板的宽度。

5.12 轴距 wheel base

分别通过建筑机械前轮和后轮中心,并且垂直于机械纵向中心线的两平面间的距离。对于多轴底盘,所做平面则应通过前两轴或多轴的几何中心和后两轴或多轴的几何中心。

对于半拖式建筑机械,轴距为通过牵引车后轴中心和半拖式建筑机械后轮中心,并且垂直于机械纵向中心线的两平面的距离。

5.13 履带接地长 crawler base

分别通过履带行走机械驱动轮中心和导向轮中心的两垂直平面之间的距离。

5.14 接地面积 ground contact area

建筑机械的轮胎或履带与地面的接触面积。

轮胎与坚硬平整地面的接触面积是轮胎与地面接触部分内,轮胎花纹与地面接触面积的总和。

履带的接地面积是履带宽与履带接地长的乘积。

5.15 整机质量 operating mass unladen

建筑机械在工作状态时,没有负载情况下的质量。

5.16 工作质量 operating mass with rated load

建筑机械在工作状态时,带有额定载荷情况下的质量。

5.17 装运质量 shipping mass

建筑机械在装运状态时的质量。

5.18 轴荷 axle distribution

建筑机械质量在每根轮轴上分配的数量或百分数。

5.18.1 空载轴荷 operating axle distribution unladen

建筑机械在工作状态时,没有负载情况下的轴荷。

5.18.2 工作轴荷 operating axle distribution with rated load

建筑机械工作状态时,带有额定载荷情况下的轴荷。

5.18.3 装运状态轴荷 shipping axle distribution

建筑机械在装运状态时的轴荷。

5.18.4 行驶状态轴荷 transport axle distribution

建筑机械在行驶状态时的轴荷。

5.19 接地比压 ground contact pressure

接地面积内,单位面积上的力。

5.20 转向中心 turning center

自行式建筑机械转弯时,机械上所有质点各自以其一定半径绕之回转的那个点,如图 1 中 O 点。

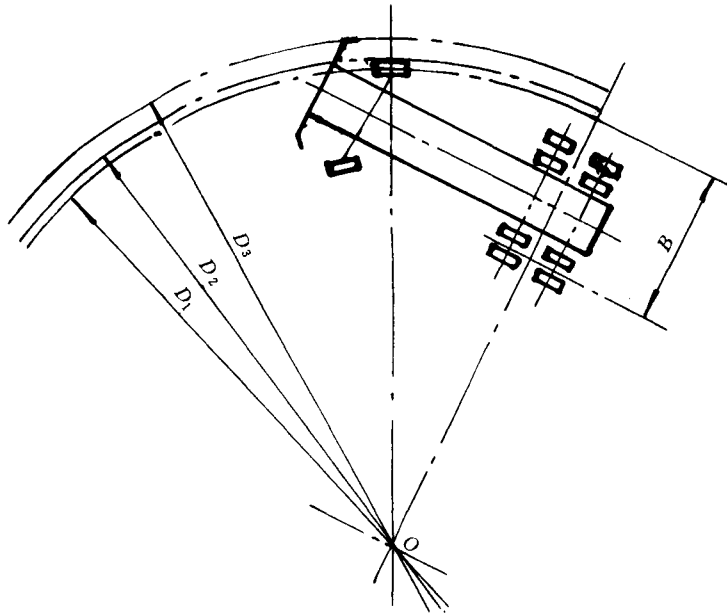


图 1

5.21 最小转弯直径 minimum turning diameter

建筑机械以最低速度行驶,转向机构处在极限位置时的转弯直径。

对履带式建筑机械和压路机为其履带或钢轮压痕的最外侧的轨迹。

对轮胎式建筑机械为其外侧转向轮胎与地面接触面中心的轨迹,如图 1 中 D_1 。

对轨道式建筑机械为其行走轮不产生卡轨现象时的轨迹。

5.22 最小路缘石圆周直径 minimum radius of curb clearance circle

轮胎式建筑机械贴着 15 cm 高的路缘石所围圆周内侧转向时,路缘石所围圆周的最小直径,即最小转弯直径加上轮胎与地面接触面横向宽度,如图 1 中 D_2 。

5.23 最小转弯通过直径 minimum diameter of clearance circle

当建筑机械以最小转弯直径转向时,机械上最外侧一点所划的轨迹,如图 1 中 D_3 。

5.24 最大转向压痕宽 turning truck

当建筑机械以最小转弯直径转向时,轮胎式建筑机械最外侧轮胎与最内侧轮胎在地面接触面中心间轮迹的径向距离,如图 1 中 B ,履带式建筑机械或压路机为其履带或钢轮压痕的外边界至内边界之间的径向距离。

5.25 爬坡能力 grade ability

建筑机械在规定载荷时,以规定的最低行驶速度,通过规定路面时,能够爬上的最大坡度。

5.26 制动距离 stopping distance

建筑机械从开始制动到完全停止时,所经过的距离。

- 5.27 最高行驶速度 maximum travelling speed
建筑机械空载时,在坚硬、水平(坡度不大于 0.5%)的路面上,以最高前进档行驶所能达到的最大速度。
- 5.28 工作循环时间 cycle time
建筑机械完成一次工作循环的时间。
- 5.29 循环次数 number of cycles
建筑机械单位时间内完成工作循环的次数。
- 5.30 牵引力 rimpull
履带式、轮胎式或轨道式建筑机械的履带或驱动轮与地面或轨顶面间所能产生的切向推动力。
- 5.31 挂钩牵引力 drawbar pull
建筑机械在其牵引钩上所能发挥出的最大水平拉力。
- 5.32 额定功率 rated power output
建筑机械的动力装置在单位时间内所能提供的有效功。
- 5.33 生产率 productivity
建筑机械在单位时间内完成的工作量。
- 5.33.1 理论生产率 theoretical productivity
在理想工作条件下的生产率。
- 5.33.2 额定生产率 rating productivity
理论生产率乘以合理的机械工作效率系数,操作人员熟练程度系数和管理水平系数后,所得到的生产率。
- 5.33.3 实际生产率 practical productivity
建筑机械在实际作业中的生产率。
- 5.34 可靠性 reliability
产品在规定的条件下和规定的时间内,完成规定功能的能力(GB 3187—82 中 2.1.1)。
- 5.34.1 当量故障数 equivalent failure number
将产品发生的各类故障按标准规定折算成一个相当的故障数,称为当量故障数(JG/T 5050—94 中 3.3)。
- 5.34.2 首次故障前平均工作时间 mean time to first failure
产品在规定的条件下和规定的时间内出现当量故障数为 1 或大于 1 的工作时间平均值(JG/T 5050—94 中 3.4)。
- 5.34.3 平均无故障工作时间 mean time before failure
相邻两故障间的工作时间的平均值(JG/T 5050—94 中 3.5)。
- 5.34.4 可靠度 reliability
产品在规定的条件下和规定的时间内,完成规定功能的概率(GB 3187—82 中 2.5.1)。

附录 A
(提示的附录)
中文索引

A	附属工作装置..... 4.7.2
安全装置..... 4.9	G
B	钢筋和预应力机械 3.16
半拖式 3.28.4	高空作业机械 3.17
变速器输出式..... 4.8.4	工作装置..... 4.7
步履式 3.29.5	工作状态..... 5.3
部件..... 4.3	工作质量 5.16
C	工作轴荷 5.18.2
操纵系统 4.10.5	工作循环时间 5.28
操纵台 4.20	构件..... 4.2
操纵杆 4.21	挂钩牵引力 5.31
铲土运输机械..... 3.9	轨道式 3.29.4
车架 4.16	轨距 5.10
传动系统 4.10.1	H
从动轮 4.17.2	环境卫生机械 3.20
D	回转平台 4.14
当量故障数 5.34.1	回转支承 4.13
底盘 4.15	混凝土机械 3.14
电动式 3.26.1	混凝土制品机械 3.15
电气系统 4.10.7	J
电梯 3.22	基本参数..... 5.1
动力传递型式 3.27	激振器 4.24
动力输出装置..... 4.8	驾驶室 4.19
动力装置型式 3.26	建筑机械与设备..... 3.6
E	建筑起重机械 3.11
额定功率 5.32	接地面积 5.14
额定生产率 5.33.2	接地比压 5.19
F	机械式 3.27.1
发动机前端输出式..... 4.8.1	机构..... 4.5
发动机飞轮输出式..... 4.8.2	K
发动机后端输出式..... 4.8.3	可靠性 5.34
分动器..... 4.8.5	可靠度 5.34.4
	空载轴荷 5.18.1

		拖式	3.28.3
L		W	
垃圾处理设备	3.25	挖掘机械	3.8
类	3.1	外形尺寸	5.7
离地间隙	5.8	X	
理论生产率	5.33.1	系统	4.10
连续作业式	3.30.1	下车	4.12
零件	4.1	行走方式	3.28
路面机械	3.13	行走机构型式	3.29
履带式	3.29.1	行走系统	4.10.2
履带宽	5.11	行走轮	4.17
履带接地长	5.13	行驶状态	5.5
轮距	5.9	行驶全高	5.7.1
轮胎式	3.29.2	行驶全宽	5.7.3
N		行驶全长	5.7.5
内燃式	3.26.2	行驶轴荷	5.18.4
内燃—电动式	3.26.3	型	3.3
P		型号	3.5
爬坡能力	5.25	循环次数	5.29
平均无故障工作时间	5.34.3	Y	
Q		压实机械	3.10
气动式	3.27.5	液力机械式	3.27.2
汽车式	3.29.3	液压式	3.27.3
牵引力	5.30	液压系统	4.10.6
驱动轮	4.17.1	油、水容量	5.6
全液压式	3.27.4	元件	4.4
S		园林机械	3.21
上车	4.11	Z	
生产率	5.33	整机质量	5.15
实际生产率	5.33.3	支腿	4.23
市政机械	3.19	制动系统	4.10.3
手扶式	3.28.1	制动距离	5.26
首次故障前平均工作时间	5.34.2	轴距	5.12
司机室	4.18	轴荷	5.18
T		主工作装置	4.7.1
踏板	4.22	主参数	5.2
特性	3.4	转向轮	4.17.3
土方机械	3.7	转向系统	4.10.4
		转向中心	5.20

桩工机械	3.12	自动人行道	3.24
装修机械	3.18	自行车	3.28.2
装置	4.6	周期作业式	3.30.2
装运状态	5.4	组	3.2
装运状态全高	5.7.2	最高行驶速度	5.27
装运状态全宽	5.7.4	最小转弯直径	5.21
装运状态全长	5.7.6	最小路缘石圆周直径	5.22
装运质量	5.17	最小转弯通过直径	5.23
装运状态轴荷	5.18.3	最小转向压痕宽	5.24
自动扶梯	3.23	作业方式	3.30

附录 B

(提示的附录)

英文索引

A

aerial work machinery	3.17
attachment	4.7.2
auxiliary transmission	4.8.5
axle distribution	5.18

B

basic parameter	5.1
braking system	4.13

C

characteristic	3.4
chassis	4.15
concrete machinery	3.14
concrete products machinery	3.15
construction crane and lifting equipment	3.11
construction machinery and equipment	3.6
continuous operating	3.30.1
control board	4.20
control lever	4.21
control system	4.10.5
crawler	3.29.1
crawler base	5.13
cycle time	5.28

D

device	4.6
diesel-electric	3.26.3
drawbar pull	5.31
driving wheel	4.17.1
driver's cab	4.19
driven wheel	4.17.2

E

earth-moving machinery	3.7;3.9
electric	3.26.1
electric system	4.10.7
element	4.4
engine front end PTO	4.8.1
engine rear end PTO	4.8.3
equipment	4.7.1;4.7
equivalent failure number	5.34.1
escalator	3.23
excavating machinery	3.8
exciter	4.24

F

finishing machinery	3.18
fluid capacities	5.6
fly wheel PTO	4.8.2
form	3.2
frame	4.16
full-hydraulic	3.27.4
full trailer	3.28.3

G

gardening machinery	3.21
grade ability	5.25
ground clearance	5.8
ground contact area	5.14
ground contact pressure	5.19

H

hydraulic	3.27.3
hydraulic system	4.10.6
hydrodynamic	3.27.2