

SAC/TC196 全国电梯标准化技术委员会		<h1>标准解释单</h1>		023 GB 7588 第 1 页共 2 页	
标准号	GB 7588-2003	条款号	§ 7.7.6	代 替 解释单号	
关键词	直接机械连接，间接机械连接				
<p>问 题</p> <p>GB7588-2003 § 7.7.6规定：</p> <p>7.7.6 机械连接的多扇滑动门</p> <p>7.7.6.1 如果滑动门是由数个<u>直接机械连接</u>的门扇组成，允许：</p> <p style="margin-left: 2em;">a) 7.7.4.1或7.7.4.2要求的装置装在一个门扇上；</p> <p style="margin-left: 2em;">b) 若只锁紧一扇门，则应采用钩住重叠式门的其他闭合门扇的方法，使如此单一门扇的锁紧能防止其他门扇的打开。</p> <p>7.7.6.2 如果滑动门是由数个<u>间接机械连接</u>（如用钢丝绳、皮带或链条）的门扇组成，允许只锁紧一扇门，其条件是，这个门扇的单一锁紧能防止其他门扇的打开，且这些门扇均未装设手柄。未被锁住的其他门扇的闭合位置应由一个符合14.1.2要求的电气安全装置来证实。</p> <p>请问如何理解7.7.6.1中的“直接机械连接”？它与7.7.6.2中“间接机械连接”有何不同？</p> <p>恳请全国电梯标准化技术委员会给予答复，非常感谢！</p>					

解 释

本标准 § 7.7.6.1 中的“直接机械连接”是指能够实现锁紧多扇门中的一扇门，所有其他门扇均能保持在关闭位置的机械连接（示意图如图1），并且该连接符合 7.7.3.1.6 和 F1.3.1 的有关规定。由于在门锁锁紧的情况下，任何门扇均不能被打开，因此，不需要设置 7.7.6.2 规定的电气安全装置来证实未被锁住的门扇的关闭状态。

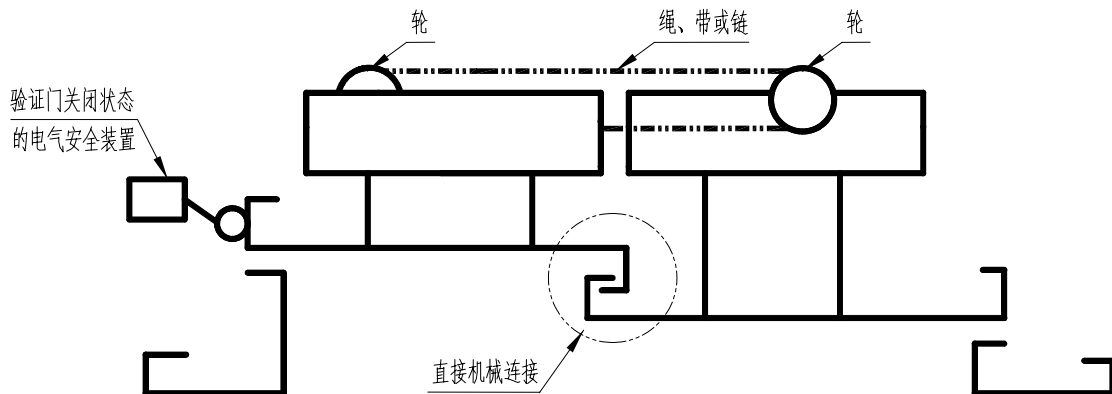


图1 直接机械连接示意图

本标准 § 7.7.6.2 中的“间接机械连接”是指多扇门门扇间通过绳、带或链（或其他类似方式）实现联动，但门扇之间没有其他的机械连接（示意图如图2）。由于在门锁锁紧的情况下，如果发生门扇间的联动失效 [如：绳、带或链（或其他类似方式）断裂]，则可能出现部分门扇未关闭和锁紧，因此，需要设置符合 14.1.2 的电气安全装置来验证未被锁住的门扇的关闭状态。

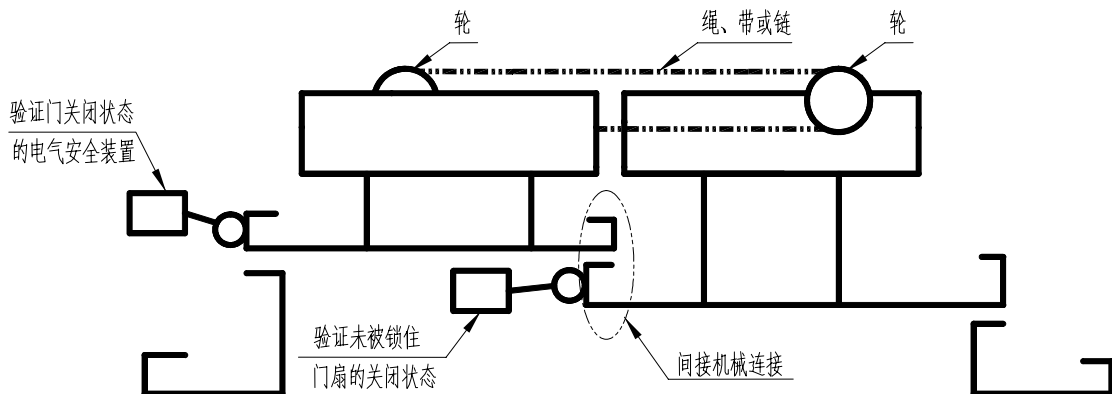


图2 间接机械连接示意图

回复日期	2010 年 07 月 31 日	全国电梯标准化技术委员会秘书处 2010年07月31日
修改日期	— 年 — 月 — 日	
接收日期	2010 年 07 月 05 日	
问题来源	宁波申菱电梯配件有限公司 通力电梯有限公司	