

科盛轩逸

KESHENGXUANYI

# 塔机安全监测系统

Tower crane safety monitoring system

## 使用说明书 V1.0

### KS-TD-01M

## 一、系统概述

KS-TD-01M是一款集人脸识别技术、传感器技术、数据库技术等高科技应用技术为一体的综合性新型管理系统，该系统能实现多方实时监管、防倾翻、防超载、实时报警、实时数据无线上传及记录等功能。由主机和幅度、高度、转角、重量、倾角、风速等传感器组成。

## 二、功能介绍:

- 1、30倍自动变焦，智能化跟踪：本系统摄像机实时跟踪吊钩，根据焦距、倍率、光圈、垂度等数据有效控制仪器自动调整。
- 2、垂直式监控，永不丢钩：将移动视频安装在小车上，垂直监控，永不丢钩，不受建筑物遮挡，通过摄像机的画面引导塔吊司机的作业，安全作业有保障。
- 3、远程数字化监管：安装无线网桥，操作时不受有限电缆阻碍。且系统提供网络接入功能，方便监管人员对工地安全进行远程集中管理。
- 4、可调节小车视频装备：小车视频设备可调节设计，安装更方便，更便捷。
- 5、塔机吊钩自动跟踪：电子传感器匹配AI算法，吊钩自动聚焦，实时吊钩跟踪，可实现全方位无死角自动聚焦追踪吊钩运作画面，夜间监控画质清晰，危险状况实时可见。
- 6、安装简便：简化安装步骤，减少安装人员高空作业时间。
- 7、维修便捷：模块化设计，极大方便设备维修、保养，减少维护费用。

## 三、产品配置、技术参数

序号	名称	数量	单位
1	可视化主机	1	台
2	可视化主机网线	1	套
3	可视化主机支架	1	个
4	可视化主机电源	1	个
5	高度传感器	1	个
6	高度传感器支架	1	套
7	吊钩摄像头	1	台
8	行程开关	1	个
9	旋转支架	1	个

10	支撑架	1	个
11	电池	1	套
12	滑轨充电板	1	个
13	网桥	1	对
14	驾驶室电源	1	个
15	插排	1	个

### 系统技术参数

1. 输入电压： 220VAC ±20%（主机）
2. 工作功率： ≤25w
3. 显示尺寸： 10寸
4. 工作音量： >60DB
5. 工作温度： -20~65℃ 湿度： ≤95%
6. 误差： <0.5%
7. 震动： 加速度≤5G
8. 报警方式： 声音，图像报警

### 四、塔机安全监控管理系统的主要性能指标：

序号	种类	项目名称	指标
1	地磁传感器	量程 分辨率	0~360° <0.18°
2	幅度传感器	量程 分辨率	0~80m <0.05m
3	高度传感器	量程 分辨率	0~100m <0.05m
4	重量传感器	量程 分辨率	2~20t <50kg
5	风速传感器	量程 分辨率	0~40m/s 0.1m/s

## 五、设备组成部分

### (一) 产品图



竖屏高清显示屏10寸



(电子罗盘)



(高度传感器)



(幅度传感器)



(风速传感器)



(重量传感器)

(二) 编制依据

序号	规范、规程名称
1	北京市建设工程管理标准化手册
2	建设工程施工现场安全防护、场容卫生及消防保卫标准 (DB11945-2012)
3	塔式起重机安全规程 (GB5144-2012)
4	建筑机械使用安全技术规程 (JGJ33-2012)
5	北京市建筑工程施工安全操作规程 (DBJ01-62-2002)
6	起重机械安全规程 (GB6067.1-2010)
7	建筑施工高处作业安全技术规范 (JGJ80-2016)
8	ZTM7527-18T 塔吊说明书/STT293-18T
9	建筑施工塔式起重机安装、使用、拆除安全技术规程 (JGJ196-2010)
10	工程组织设计

## 六、塔吊数据采集安全监控管理系统要求：

- 1、通过使用监控系统，在原有塔机机械限位的基础上增加数字式的限位保护，进行双重保护，避免施工现场超载超限等违章操作的发生；
- 2、对于马路、生活区、办公区、材料码放区域等施工限行区进行区域保护控制，通过监控设备禁止小车进入施工限行区；
- 3、项目部通过远程平台和地面平台能够监控到项目现场塔吊的运行状况。
- 4、项目管理人员通过每台塔机安装主机黑匣子，能够清晰整理塔吊吊装作业数据及塔吊吊装次数，从而得知塔吊的有效工作率。

### 现场踏勘及参数采集：

- 1、技术人员通过现场踏勘，采集到现场塔吊的传动比、回传齿数和模数等数据，根据这些数据我方进行建设设备的配置，确保设备在本项目的运行精度。
- 2、技术人员通过现场踏勘获得现场塔机的平面布置数据，塔机结构数据、区域保护数据等基础数据，作为系统的安装和调试基础数据。
- 3、非常规塔机是指，技术人员在监控系统安装过程中碰到的常用安装支架无法安装的塔机，此种情况下一般需要根据塔机进行定制安装支架或塔机所有权人对塔机进行适当改造，在这一类型塔机的安装过程中所需的时间一般会比较长。技术人员应该积极配合施工现场完成所有塔机安全监控系统的安装。
- 4、地面实时数据接收：根据项目需求，需配备登记备案设备ID号，确保项目部相关人员可以实时监控到现场塔机实时运行状况。

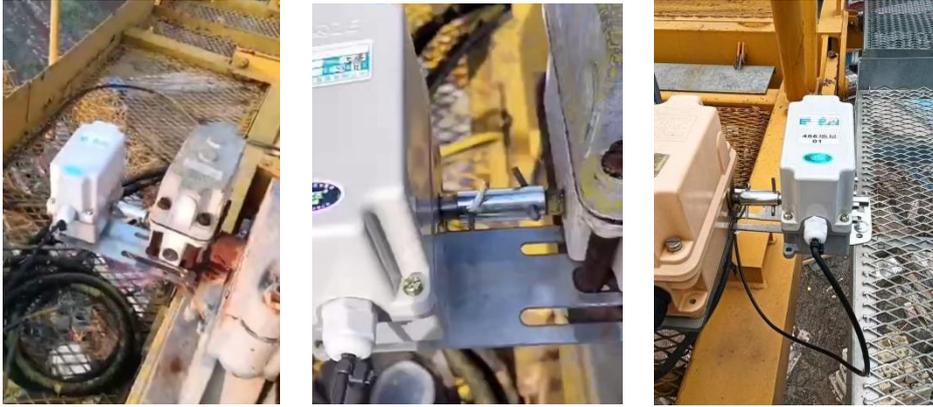
## 七、设备安装：

### （一）高度传感器的安装名称：高度传感器

**功能：**实时采集塔机当前的小车高度值（及地面到塔吊大臂的位置）。

**安装位置：**高度传感器通过安装支架并行连接安装在起升机构侧。高度传感器通过安装支架并行连接安装在变幅机构侧。

**标准安装图示：**



高度传感器安装示意图

**(二) 幅度传感器的安装名称: 幅度传感器**

**功能:** 实时采集塔机当前的小车幅度值。

**安装位置:** 高度传感器通过安装支架并行连接安装在起升机构侧。变幅传感器通过安装支架并行连接安装在变幅机构侧。

**标准安装图示:**



幅度传感器安装示意图

**(三) 吊重传感器的安装名称: 重量传感器**

**功能:** 实时采集塔机当前吊重值。

**吊重传感器根据塔机结构的有两种安装方式:** 塔帽安装方式和起重臂后端安装方式。塔帽安装方式用于起升钢丝绳从塔帽钢构架内穿过的塔机吊重支架的安装。起重臂后端安装用于起升钢丝绳从塔帽钢构架外部绕出的塔机吊重支架的安装。

## 塔机安全管理吊钩可视化系统

**安装位置：**塔机塔帽处或起重臂后端。吊重传感器安装方案（左塔头、右平头）平头吊装需要特殊安装支架

**安装图示：**



塔机重量传感器

线要通过安装支架滑轮的内侧并且要有明显的受力才可以。

重量传感器上面的箭头指向钢丝绳的反面或正面根据实际情况来判定。

### （四）回转传感器和倾角传感器的安装名称：电子罗盘（地磁传感器）

**功能：**实时采集塔机当前的回转角度值和当前塔机倾斜角度

**安装位置：**电子罗盘又专用安装支架（支架为全铝）



电子罗盘的支架



电子罗盘



安装实例

## 塔机安全管理吊钩可视化系统

电子罗必须保证安装为水平状态（会影响使用效果） 电子罗盘箭头方向指向为塔机大臂的臂尖方向。建议将电子罗盘安装在无电机的护栏上。

### （五）支架安装：

安装位置不影响驾驶人员的正常作业时的观测视野，并注意防水。

显示器支架与驾驶舱使用两颗螺丝固定。

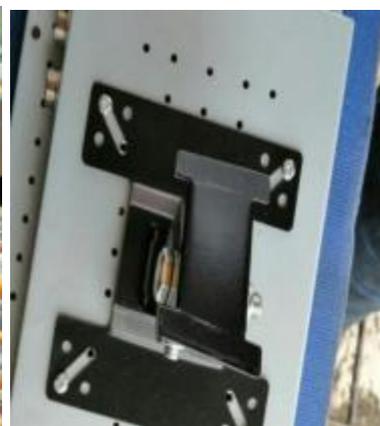
数据电缆接头务必差劲，电缆线务必用扎带固定、捆扎整齐。



主机固定支架



固定支架的底座

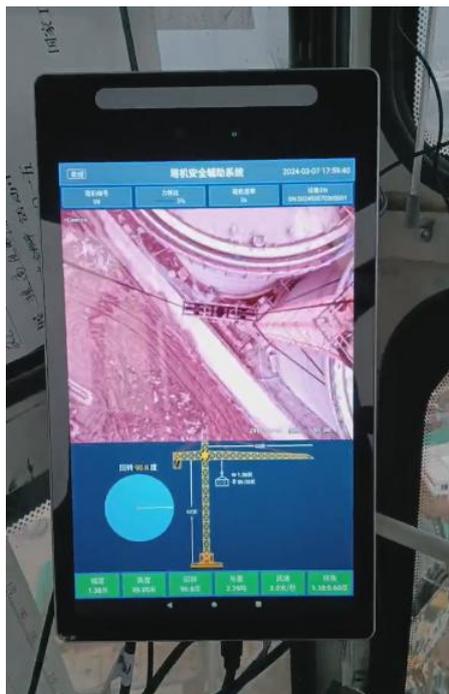


固定设备上面支架

### （六）主机的安装

**功能：**进行塔机各传感器的数据采集、数据传输到显示屏，输出控制信号以及给显示屏供电。

**安装位置：**塔机驾驶室侧方，与显示器数据电缆有效连接距离以内的位置（建议安装在驾驶人员左侧距离舱底 1m 以上的位置）。



**主要插线顺序：**顺序从左往右

**传感器顺序：**幅度—高度--回转--吊重--风速

系统安装及调试过程中的环境要求及需甲方、产权单位的配合事宜。

## 八、设备后台调试

设备采用触控屏技术，只需在屏幕上点击相应的图标示意，即可完成相应的操作。

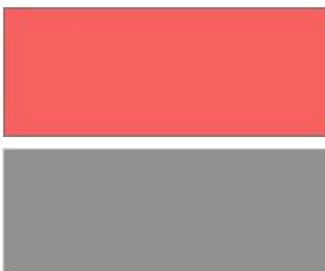
### （一）主界面介绍

主界面下可显示当前时间与日期、各路传感器状态、吊钩视频、塔机运行状态、主机的基本信息等信息（如下图所示）

# 塔机安全管理吊钩可视化系统



## 1、传感器状态提示



传感器通讯异常

传感器未标定



传感器通讯正常

## (二) 系统菜单

1、后台设置菜单登录：在主界面屏幕右上角时间位置点击一次，会弹出管理员登录界面，输入管理员登录密码（默认密码123456），即可进入设置菜单界面。（如下图所示）



2、设置菜单含有：各传感器设置、禁行区域设置、监控视频设置、人员管理、设备信息、网络设置、力矩设置、防碰撞设置、系统设置。（如下图所示）。

菜单		
幅度传感器	高度传感器	人员管理
回转传感器	重量传感器	设备信息
风速传感器	倾角传感器	网络设置
禁行区域设置	监控视频设置	力矩设置
防碰撞设置	系统设置	

## (三) 幅度传感器

1、用于记录和更改当前设备的传感器状态以及传感器参数。为保证传感器的精准性，需精确标定传感器。（如下图所示）

幅度传感器		标定
当前AD值	<input type="text"/>	
当前幅度值	<input type="text"/>	26.5米
塔机臂长	<input type="text"/>	50米
幅度内限位值	<input type="text"/>	1.0米
幅度外限位值	<input type="text"/>	48.0米
幅度预警值	<input type="text"/>	3.0米
幅度报警值	<input type="text"/>	1.0米

## 2、幅度传感器标定

点击右上角的“标定”按钮，进入标定设置项，严格依照文字指引进行标定，即完成标定。

步骤1：输入当前“塔机臂长”参数，输入完成后，点击“下一步”。

步骤2：将塔机吊钩收至最小高度以及最小幅度位置，到位后点击“下一步”。

步骤3：将塔机吊钩放至最大幅度位置，到位后点击“完成”，完成标定。

**注意：**为保证传感器的精准性，请输入精确数值以及严格依照标定指引。

### （四）回转传感器

1、用于记录和更改当前设备的传感器状态以及传感器参数。为保证传感器的精准性，需精确标定传感器。（如下图所示）



## 2、回转传感器标定

点击右上角的“标定”按钮，进入标定设置项，严格依照文字指引进行标定，即完成标定。

步骤1：打开电子罗盘，以正北方向0为参照目标，将塔机大臂开至该位置，点击“开始标定”。

步骤2：向右转动180度位置，到位后，点击“结束标定”，完成标定。

**注意：**为保证传感器的精准性，请严格依照标定指引。

## (五) 风速传感器

用于记录和更改当前设备的传感器状态以及风速等级、参数。（如下图所示）



**注意：**风速传感器无需标定，即插即用。

### (六) 高度传感器

1、用于记录和更改当前设备的传感器状态以及传感器参数。为保证传感器的精准性，需精确标定传感器。（如下图所示）

参数名称	当前值
当前AD值	23456
当前高度值	26.5米
塔机高度	20
塔机倍率	4
高度上限值(米)	1
高度下限值(米)	50
高度预警值(米)	50
高度报警值(米)	60

提示: 若当前幅度值为'-1.0米时, 既系统检测到传感器标定异常, 请重新标定'

保存

## 2、高度传感器标定

点击右上角的“标定”按钮，进入标定设置项，严格依照文字指引进行标定，即完成标定。

步骤1：输入当前“塔机高度”参数，输入完成后，点击“下一步”。

步骤2：设置“塔机倍率”参数，输入完成后，点击“下一步”

步骤3：将塔机吊钩收至高度上限位值，到位后点击“下一步”。

步骤4：将塔机吊钩放至高度下限位置，到位后点击“完成”，完成标定。

**注意：**为保证传感器的精准性，请输入精确数值以及严格依照标定指引。

## (七) 吊重传感器

1、用于记录和更改当前设备的传感器状态以及传感器参数。为保证传感器的精准性，需精确标定传感器。（如下图所示）

## 2、吊重传感器标定

点击右上角的“标定”按钮，进入标定设置项，严格依照文字指引进行标定，即完成标定。

### 步骤1：空载标定

在吊钩空载状态下，输入0.00数值，点击“标定”。

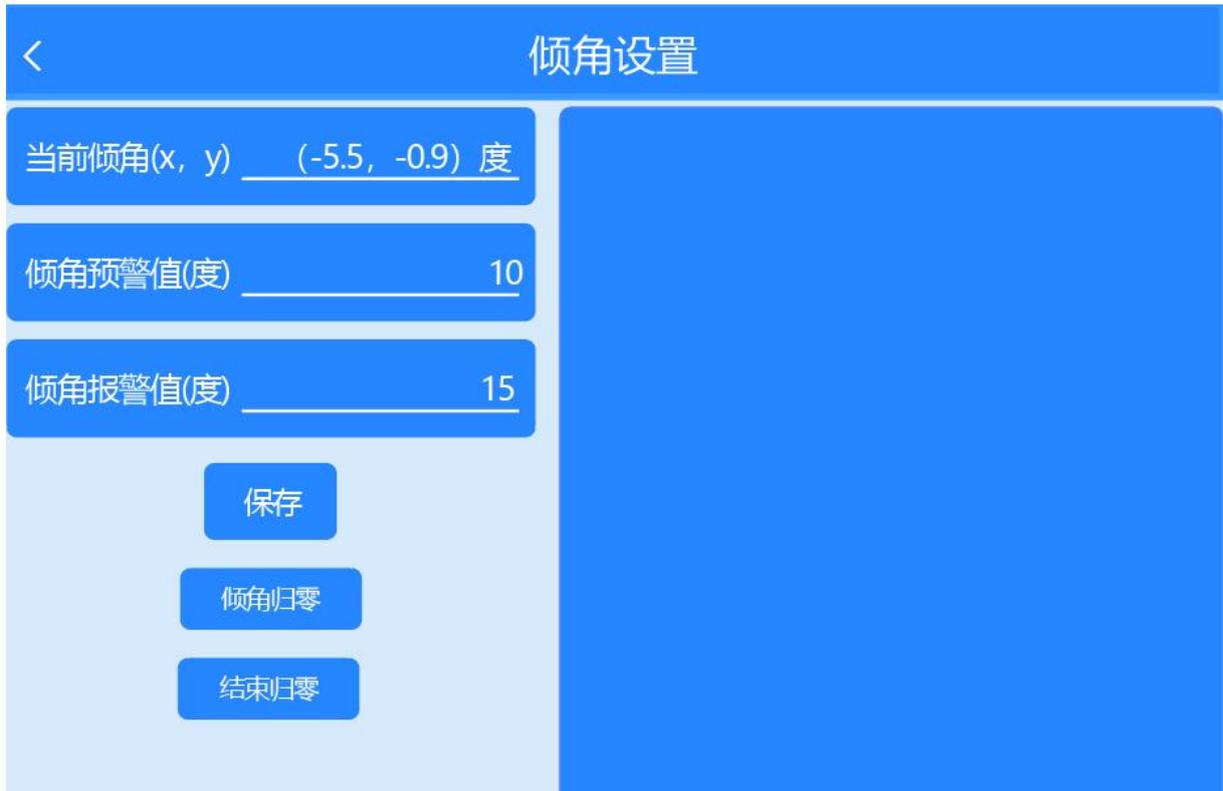
### 步骤2：负载标定

在吊钩负载状态下，输入已知当前吊物的重量数值，点击“标定”

**注意：**为保证传感器的精准性，请严格依照标定指引。

## （八）倾角传感器

用于记录和更改当前设备的传感器状态以及传感器参数。（如下图所示）



**注意：** 回转传感器含有倾角参数，无需另外接倾角传感器

## （九）人员管理

用于作业人员实名制管理。

- 1) 底下栏显示当前页面人员列表，点击对应头像可查看该人员的信息。
- 2) 人员添加：点击右上角人员添加图标，进入人员添加界面，输入人员信息、采集人脸，点击“确认”，即完完成人员添加。
- 3) 人员删除：在人员列表界面，点击所需删除人员头像，再点击“删除”即完成人员删除。

## （十）设备信息

用于查看设备基本信息。（如下图所示）

设备信息			
系统信息	塔机信息		
设备名称	塔机安全辅助系统	项目名称	演示项目
设备ID	202401300300001	塔机编号	1
设备IP	192.168.100.10	塔机高度	18
内核版本	24.1.3.126.2.0	最大吊重	10
算法版本	v1.00	起重臂厂	40
UI版本	v1.0	平衡臂长	10

### (十一) 网络设置

用于设置设备的网络信息。（如下图所示）

设备ID、绑定状态、平台ID、平台地址。（如下图所示）

< 网络设置

设备ID

绑定状态 未绑定

平台ID \_\_\_\_\_

平台地址 <http://153.99.44.234:22609/facility/detection>

保存

### (十二) 力矩设置

用于设置查看当前塔机的力矩曲线表信息，内置88个塔机型号力矩曲线表，可根据驾驶的塔机型号所需自行切换。（如下图所示）

#### 力矩设置

塔机型号: 1-2710

最大吊重: 4

起重臂长: 50

平衡臂长: 12

力矩预警值(%): 95

力矩报警值(%): 100

幅度 (米)	0	12	15	17	19	21	23	25	27
起重2x(吨)	2.5	2.5	1.97	1.7	1.5	1.33	1.2	1.08	0.99
起重4x(吨)	2.5	2.5	1.97	1.7	1.5	1.33	1.2	1.08	0.99

保存

### (十三) 系统设置

用于设置本机系统的基本信息，包括：信息设置、人脸参数、日期时间、密码修改、对讲设置、重启设置、声音设置、息屏设置、恢复出厂设置等系统设置界面（如下图所示）



## 1、信息设置

用于设置塔机的基本参数（如下图所示）

信息设置	
设备编号	塔机安全辅助系统
项目名称	演示项目
塔机编号	1
塔机高度(米)	50
最大吊重(吨)	16
起重臂长(米)	75
平衡臂长(米)	12
实时数据推送间隔(s)	2

保存

## 2、人脸参数

用于设置人脸识别的一些基本参数（如下图所示）

参数名称	当前值/状态
活体检测使能	开启
活体检测等级	（未显示具体等级）
活体检测阈值	35
1:N比对阈值	80
抓拍最小像素	80
抓拍最大像素	500

- 1) 活体检测使能：开启活体检测后，能有效区分活体和照片
- 2) 活体检测等级：可选择“普通、中等、高等”
- 3) 活体检测阈值：阈值设置越高则安全系数越高（当活体等级设为“高等”时，此项值才有效）。
- 4) 1:N比对阈值：俗称人脸相似度，可输入0-99，阈值设置越高则要求现场抓拍的人脸图片与设备底库的人脸图片相似度要大于所设的阈值，对人脸识别的正脸率要求越高，否则易出现识别失败。
- 5) 抓拍最小像素：设置范围在30~300，当人脸在画面中的像素点小于设定值，将不对其进行抓拍。
- 6) 抓拍最大像素：设置范围在300~500，当人脸在画面中的像素点大于设定值，将不对其进行抓拍。

### 3、密码修改

用于修改管理员登录后台菜单密码（如下图所示）



The screenshot shows a mobile application interface for password settings. At the top, there is a blue header bar with a back arrow on the left and the title '密码设置' (Password Settings) in the center. Below the header, there are three input fields, each with a blue background and white text: '请输入旧密码' (Please enter old password), '请输入新密码' (Please enter new password), and '二次确认密码' (Confirm password). Each input field has a white underline on the right side. At the bottom center of the screen, there is a blue button with the text '确定' (Confirm).

### 4、重启设备

用于手动重启设备

### 5、恢复出厂设置

用于恢复系统出厂值

### 6、调试信息

用于检查调试设备用，可看到设备上上次上线时间、上次下线时间及在线状态（如下图所示）



The screenshot shows a mobile application interface for debug settings. At the top, there is a blue header bar with a back arrow on the left and the title '调式设置' (Debug Settings) in the center. Below the header, there are three rows of information, each with a blue background and white text: '上次上线时间' (Last online time) with the value '2024-01-01 12:00:00', '上次下线时间' (Last offline time) with the value '2024-01-01 00:00:00', and '在线状态' (Online status) with the value '在线' (Online).

## 九、系统的主要部件及参数

安装与塔机上的监控系统需要各个传感器协同作用才能起到安全监控的目的，各个主要部件的介绍见表1。

表1 塔机安全监控系统主要部件介绍

型号	配置	技术参数	功能描述
KS-TD-01F	监控主机 显示器	尺寸：10寸 色彩：彩色 输入： 110VAC~264VAC 温度：-20℃~60℃ 功耗：≤60W 抗干扰等级：4级	实时显示塔机的运行及状态参数，在塔机接近危险状态时对驾驶员进行声光报警提示。  系统的核心设备，处理所有塔机上安装的传感器的数据采集、发送，根据这些信息 做出相应的预警、报警。具有功耗低、速度快、效率高等特点。
	吊重 传感器	精度：0.03 综合误差：±0.5% 额定载荷：0~24t 防护等级：IP67 温度：-30℃~70℃ 安全过载：150% 极限过载：250%	通过检测钢丝绳收到的拉力大小，计算出塔机当前所吊物体的重量。并实时向驾驶员显示
	限位 传感器	传动比 1:78/274/453/660/960 防护等级：IP44	检测变幅小车的位置，并提供精准吊装、区域防护、防碰撞计算时，塔机钢丝绳的空间位置
	角度回转	显示分辨率：0.1° 精度：< 0.1° 温度：-40℃~85℃	检测塔机回转角度，并提供精准吊装、区域防护、防碰撞计算时塔机起重臂的空间、位置信息。

## 十、售后服务内容及保证手段

- 1、在设备运行期间，我方提供相关电话、网络、上门等各种服务手段保证系统的高效运行；
- 2、公司分派服务人员1名，并将公司服务电话提供给塔吊司机、项目相关人员，以保证售后服务的响应速度；
- 3、公司对塔司进行技术交底后，通过设备自检系统、司机观察设备故障、顶塔降塔等服务需求情况时，服务人员第一时间感到项目响应服务。
- 4、维护前，必需携带现场塔吊安装调试相关存档记录，并记录检查数据的记录表；
- 5、维护后，完成文件归档，完成维护报告，使客户和操作者感到满意。

### 定期检查项目：

检查部分		检查项目	检查方法	判别标准
运行环境		1. 确认环境温度、湿度等 2. 周围是否有危险品	1. 目测、温度计、湿度计 2. 目测	1. 环境温度低于40℃，驾驶舱内壁温度低于70°；湿度等其他要求符合环境要求 2. 无危险品
主机显示屏		1. 显示器外观是否完好 2. 界面显示是否正常	目测	1. 外观完整 2. 屏幕无破损
电路	导线	1. 护层是否破裂和变色 2. 是否有线脱落	目测	无异常
	连接插件	1. 插件上是否有灰尘和附着异物 2. 航空插头是否松动	1. 目测 2. 拧紧	无异常
	电路板	板有无变色和异味	目测、嗅觉	无异常
主机箱		1. 是否紧扣 2. 是否进水	1. 用手拉 2. 目测	无异常
幅度高度传感器		1. 过渡板螺丝松动 2. 万向节传动正常 3. 接插件是否松动	1. 拧紧 2. 手转 3. 目测	1. 传感器牢固 2. 无法转动 3. 无松动

## 塔机安全管理吊钩可视化系统

电子罗盘传感器	<ol style="list-style-type: none"><li>1. 位置是否正常</li><li>2. 固定直杆是否正常牢固</li></ol>	<ol style="list-style-type: none"><li>1. 手动</li><li>2. 目测</li></ol>	<ol style="list-style-type: none"><li>1. 牢固</li><li>2. 同步转动</li></ol>
重量传感器	<ol style="list-style-type: none"><li>1. 安装支架螺丝是否松动</li><li>2. 尼龙轮是否达到更好标准</li><li>3. 接插件是否松动</li></ol>	<ol style="list-style-type: none"><li>1. 17-19扳手</li><li>2. 卡尺</li><li>3. 目测</li></ol>	<ol style="list-style-type: none"><li>1. 双手拧紧，无法转动</li><li>2. 测量绳槽深度大于40mm，或侧边磨损即需要更换（侧边磨损需检查安装支架是否合理）</li><li>3. 无松动</li></ol>