附件1

# **深圳市2024年叉车维保质量及使用安全状况抽查项目**

1. 叉车抽查项目

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 序号 | 项目 | 检验内容与要求 | 检验方法 |
| 1 | 特种设备作业人员证  **（统计项）** | 配备具有相应资格的特种设备作业人员 | 检查配合人员和使用单位聘用人员相应资格的特种设备作业人员证 |
| 2 | 培训考核  **（统计项）** | 有特种设备作业人员培训考核记录 | 检验最近一次的特种设备作业人员培训考核记录（含线上培训、考核记录等均视为符合要求） |
| 3 | 使用标志及注意事项  **（统计项）** | 叉车使用单位应当在叉车明显位置标明登记标志、定期检验标志 | 目测 |
| 4 | 安全操作规程**（统计项）** | 使用单位应当制定安全操作规程，并且在本单位贯彻实施 | 查看是否制定安全操作规程（纸质操作规程、海报上墙或者内部违章监督管理记录等均视为符合要求） |
| 5 | 维保制度  **（统计项）** | 建立维护保养制度并落实实施。（所抽查设备按要求进行经常性维护保养或者定期自行检查并有记录） | 查看维保制度，同时核查是否落实实施（如有自行检查或者维护保养记录单均视为符合要求） |
| 6 | 落实总局74号令（统计项） | 注册“特设E管”小程序账号（见指引），录入三类人员信息，之后按规定落实“日管控、周排查、月调度” | 查看“特设e管”小程序账号截图。对于未录入三类人员信息的单位，应现场指导使用或者指引关注我院公众号中“特设e管”小程序使用指引内容（指导过程拍照记录）。 |
| 7 | C2.3 整车外观检查(C) | （5）车身应当周正，各部件齐全、完整，连接紧固，无缺损； | 外观检查 |
| 8 | C2.4  主要受力结构件检查(B) | （4）主要受力结构件应当无明显变形、裂纹和锈蚀，螺栓等连接件不应当缺少和松动 | 外观检查，应注意应力较大及应力集中部位 |
| 9 | C2.13 制动系统检查  (A/C) | （2）坐驾式叉车的行车制动与驻车制动系统应当由独立的装置进行操纵 | 外观检查行车、驻车制动设置，操作验证，必要时查阅使用说明书 |
| 10 | （4）驻车制动系统应当通过纯机械装置把工作部件锁止，手柄操纵的驻车制动控制装置应当有防止意外释放的功能 |
| 11 | C2.16 安全保护与防护装置检查(A/B/C) | （4）乘驾式叉车应当设置由司机控制、能够发出清晰声响的警示装置（至少包括喇叭、倒车蜂鸣器），其中，设计为司机侧站或者侧坐驾驶的叉车可不设置倒车蜂鸣器(B) | 外观检查，操作试验，必要的测量及必要时查阅出厂资料 |
| 12 | （5）坐驾式平衡重式叉车和侧面式叉车应当设置后视镜，侧面式叉车货叉侧和额定起重量大于10000kg的坐驾式平衡重式叉车后方还应当设置视频监视装置(C) |
| 13 | （6）额定起重量不大于10000kg的坐驾式平衡重式叉车和侧面式叉车(单侧)应当配备司机防护约束装置(如安全带)(B) |
| 14 | （9）起升装置应当设置防越程装置，避免货叉架和门架上的运动部件从门架上端意外脱落(A) |
| 15 | C2.17 安全监控装置检查（C） | （1）乘驾式电动叉车、电液换向的乘驾式内燃平衡重式叉车、电液换向的乘驾式 内燃侧面式叉车应当设置司机坐(站)姿状态感知系统，当司机不在正常操作位置时, 车辆不能进行动力运行，即使操纵载荷装卸控制装置，也不应当出现门架的倾斜和货叉架的移动；当司机回到正常操作位置，但没有进行额外操作时，动力运行、门架的 倾斜和货叉架的移动均不应当自动发生； | ① 叉车正常工作状态,驻车后操作者离开正常操作位置，操作前进或后退手柄(按钮),叉车能否前进或后退；操作门架的倾斜或货叉架移动手柄(按钮)，门架和货叉架是否运动。  ② 司机回到正常操作位置，但没有进行额外操作时，叉车是否自动动力运行、门架倾斜和货叉架移动。 |
| 16 | （2）应当设置司机权限信息采集器，通过指纹、虹膜、人脸特征等生物信息或者磁卡等与个人身份信息唯一绑定的媒介，验证司机操作权限，当该采集器失效、拆除或者司机信息不正确时，车辆不能启动； | ① 叉车通电后，输入操作者信息，依次进行正确的信息输入和不正确的信息输入，是否有输入完成的提醒，输入正确的信息后，叉车才能启动；输入不正确的信息后，叉车不能启动；正确的信息和不正确的信息采集后提醒是否一致。  ② 检查是否安装牢固且不易拆除；拆除后验证叉车是否能启动。 |
| 17 | C3.5 制动性能试验  (A) | （1）按照GB/T 18849—2011中6.1规定的工况、试验方法和要求进行试验，检查其结果是否符合标准要求； | 坡道驻车制动试验：无载状态，变速箱置空挡（如有时），发动机熄火或关闭运行电动机，操作驻车制动装置，将叉车停在作业区域中较大坡道上（由使用单位指引），停稳后观察5 min，车辆保持不动。上坡、下坡各进行一次。  如果坡度超过15%，停车制动器手柄上施加的最大操纵力可超过300N，但不应超过500N。 |
| 18 | （3）按照GB/T 18849—2011中6.2.1规定的工况、试验方法和要求进行试验，检查其结果是否符合标准要求。 | 制动距离测定：  ① 叉车空载行走工况，道路宜为平坦、干燥、清洁、硬实的沥青或水泥路面，在平直线路上以最高挡位，动力保持稳定，叉车于规定试验速度匀速行驶，启动操纵装置（此时车辆变速器应置于空档），应能够可靠制停。使用微机制动分析仪进行测量或者按拖痕法用钢卷尺进行测量。  ② 应在车辆前进行驶时测2次,即沿场地前后两个方向各行驶1次；同样后退行驶时也测2次。每次试验前制动器应为冷态。  ③ 前进行驶和后退行驶的制动距离和车辆速度应是沿场地前后两个方向试验所得测量值的平均值。  ④ 根据所测数值与下表《考虑速度v (km/h)的制动距离s0(m)》的要求对比进行判定。 |

备注：1、第1、2项的项目内容与特种设备使用管理规则（TSG 08-2017）中对作业人员的要求相对应；

1. 第3项的项目内容与《特种设备安全法》第三十三条和第四十条相关内容相对应；
2. 第4项的项目内容对应《场（厂）内专用机动车辆安全技术规程》（TSG 81-2022）5.1.4条内容相对应；
3. 第5项的项目内容与特种设备使用管理规则（TSG 08-2017）中对管理制度的要求相对应；
4. 第6项的项目内容与要求与《特种设备使用单位落实使用安全主体责任监督管理规定》（总局74号令）的要求相对应；
5. 其余检验项目对应《场（厂）内专用机动车辆安全技术规程》（TSG 81-2022）的附件C《叉车检验项目及其内容、方法和要求》。