



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 204077636 U

(45) 授权公告日 2015. 01. 07

(21) 申请号 201420532591. 2

(22) 申请日 2014. 09. 16

(73) 专利权人 合肥和安机械制造有限公司

地址 231200 安徽省合肥市肥西县桃花工业园汤口路

(72) 发明人 朱世利 彭高峰 陈卫平 朱节霞  
杨月琴 王伟

(74) 专利代理机构 安徽合肥华信知识产权代理有限公司 34112

代理人 余成俊

(51) Int. Cl.

B60T 7/06 (2006. 01)

B60K 23/02 (2006. 01)

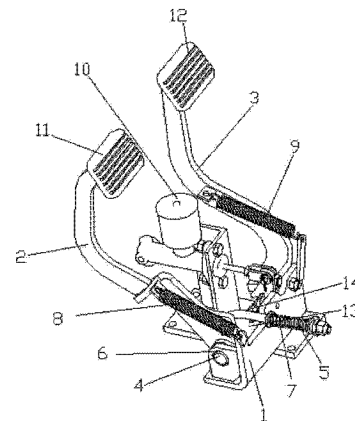
权利要求书1页 说明书2页 附图2页

(54) 实用新型名称

一种叉车用机械式行车制动操纵装置

(57) 摘要

本实用新型公开了一种叉车用机械式行车制动操纵装置,包括支架、离合踏板、制动踏板、制动杆、分离杆、钢背轴承、制动泵、压簧、拉簧,其特征在于:所述支架上设有制动杆,所述制动杆上设有钢背轴承,所述钢背轴承上活动连接有离合踏板和制动踏板,所述离合踏板的中间安装有拉簧A的一端,所述拉簧A的另一端设置在支架上,所述离合踏板的固定端连接有一根分离杆,所述分离杆上套设有压簧;所述制动踏板的中间安装有拉簧B的一端,所述拉簧B的另一端设置在支架上,所述制动泵固定在支架上,所述制动泵与制动踏板连接。本实用新型结构简单,通过降低机械型叉车行车制动与离合器操作总成的结构、工艺复杂性,降低了制造成本,提高了叉车的安全稳定性。



1. 一种叉车用机械式行车制动操纵装置,包括支架、离合踏板、制动踏板、制动杆、分离杆、钢背轴承、制动泵、压簧、拉簧,其特征在于:所述支架上设有制动杆,所述制动杆上设有钢背轴承,所述钢背轴承上活动连接有离合踏板和制动踏板,所述离合踏板的中间安装有拉簧 A 的一端,所述拉簧 A 的另一端设置在支架上,所述离合踏板的固定端连接有一根分离杆,所述分离杆上套设有压簧;所述制动踏板的中间安装有拉簧 B 的一端,所述拉簧 B 的另一端设置在支架上,所述制动泵固定在支架上,所述制动泵与制动踏板连接。

2. 根据权利要求 1 所述的一种叉车用机械式行车制动操纵装置,其特征在于:所述离合踏板的活动端设有踏板垫 A,所述制动踏板的的活动端设有踏板垫 B。

3. 根据权利要求 2 所述的一种叉车用机械式行车制动操纵装置,其特征在于:所述踏板垫 A 和踏板垫 B 的材质为橡胶。

4. 根据权利要求 1 所述的一种叉车用机械式行车制动操纵装置,其特征在于:所述支架上设有离合踏板和制动踏板的限位螺栓,所述离合踏板和制动踏板的钢背轴承套上均设有限位板。

## 一种叉车用机械式行车制动操纵装置

### 技术领域

[0001] 本实用新型涉及叉车领域,具体是一种叉车用机械式行车制动操纵装置。

### 背景技术

[0002] 叉车的制动装置是制约叉车行驶运动的机构,它可以用来降低叉车的行驶速度直至完全停车,以及防止叉车在下坡时超过一定的速度和保证叉车在坡道上停放。叉车行驶的安全性,在很大程度上取决于制动装置的可靠性。性能良好的制动装置可以保证叉车以较高的平均速度行驶,从而可以提高叉车的生产率。

### 实用新型内容

[0003] 本实用新型的目的是提供一种结构简单、制动效果好的叉车用机械式行车制动操纵装置。

[0004] 本实用新型的技术方案是:

[0005] 一种叉车用机械式行车制动操纵装置,包括支架、离合踏板、制动踏板、制动杆、分离杆、钢背轴承、制动泵、压簧、拉簧,其特征在于:所述支架上设有制动杆,所述制动杆上设有钢背轴承,所述钢背轴承上活动连接有离合踏板和制动踏板,所述离合踏板的中间安装有拉簧 A 的一端,所述拉簧 A 的另一端设置在支架上,所述离合踏板的固定端连接有一根分离杆,所述分离杆上套设有压簧;所述制动踏板的中间安装有拉簧 B 的一端,所述拉簧 B 的另一端设置在支架上,所述制动泵固定在支架上,所述制动泵与制动踏板连接。

[0006] 进一步地,所述离合踏板的活动端设有踏板垫 A,所述制动踏板的的活动端设有踏板垫 B。

[0007] 进一步地,所述踏板垫 A 和踏板垫 B 的材质为橡胶。

[0008] 进一步地,所述支架上设有离合踏板和制动踏板的限位螺栓,所述离合踏板和制动踏板的钢背轴承套上均设有限位板。

[0009] 本实用新型的有益效果是:

[0010] 本实用新型结构简单,通过降低机械型叉车行车制动与离合器操作总成的结构、工艺复杂性,降低了制造成本,提高了叉车的安全稳定性。

### 附图说明

[0011] 图 1 是本实用新型的结构示意图;

[0012] 图 2 是本实用新型的主视图;

[0013] 图 3 是本实用新型的左视图;

[0014] 图 4 是本实用新型的俯视图。

### 具体实施方式

[0015] 如图 1 至图 4 所示,本实用新型的一种叉车用机械式行车制动操纵装置,包括支架

1、离合踏板 2、制动踏板 3、制动杆 4、分离杆 5、钢背轴承 6、制动泵 10,其特征在于:所述支架 1 上设有制动杆 4,所述制动杆 4 上设有钢背轴承 6,所述钢背轴承 6 上活动连接有离合踏板 2 和制动踏板 3,所述离合踏板 2 的中间安装有拉簧 A8 的一端,所述拉簧 A8 的另一端设置在支架 1 上,所述离合踏板 2 的固定端连接有一根分离杆 5,所述分离杆 5 上套设有压簧 7;所述制动踏板 3 的中间安装有拉簧 B9 的一端,所述拉簧 B9 的另一端设置在支架 1 上,所述制动泵 10 固定在支架 1 上,所述制动泵 10 与制动踏板 3 连接。

[0016] 进一步地,所述离合踏板 2 的活动端设有踏板垫 A11,所述制动踏板 3 的的活动端设有踏板垫 B12。

[0017] 进一步地,所述踏板垫 A11 和踏板垫 B12 的材质为橡胶。

[0018] 进一步地,所述支架 1 上设有离合踏板 2 和制动踏板 3 的限位螺栓 15 和 16,所述离合踏板 2 和制动踏板 3 的钢背轴承套上均设有限位板 14。

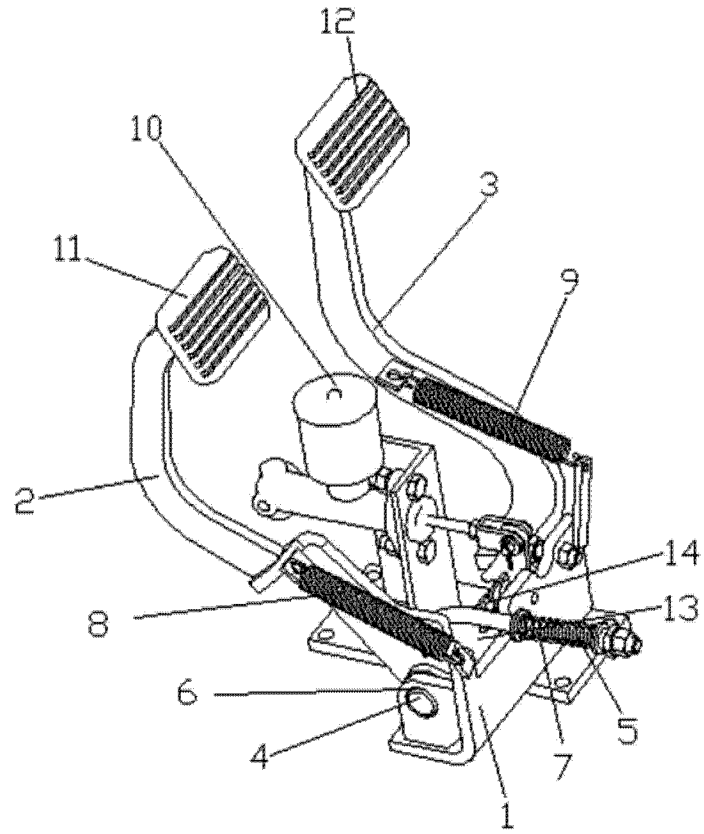


图 1

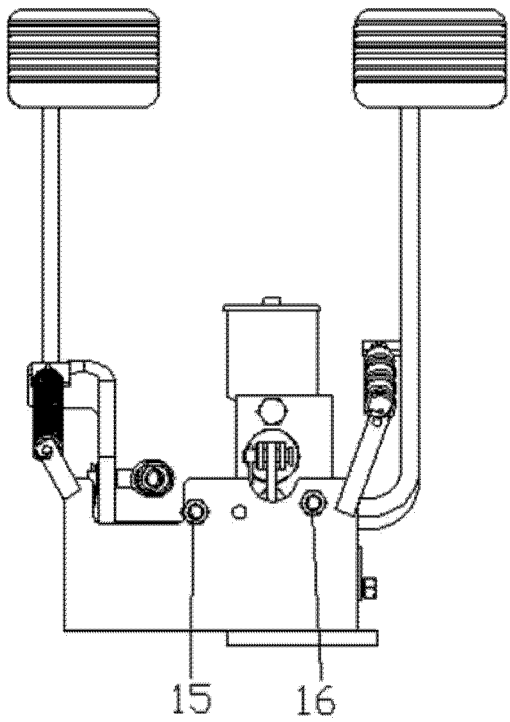


图 2

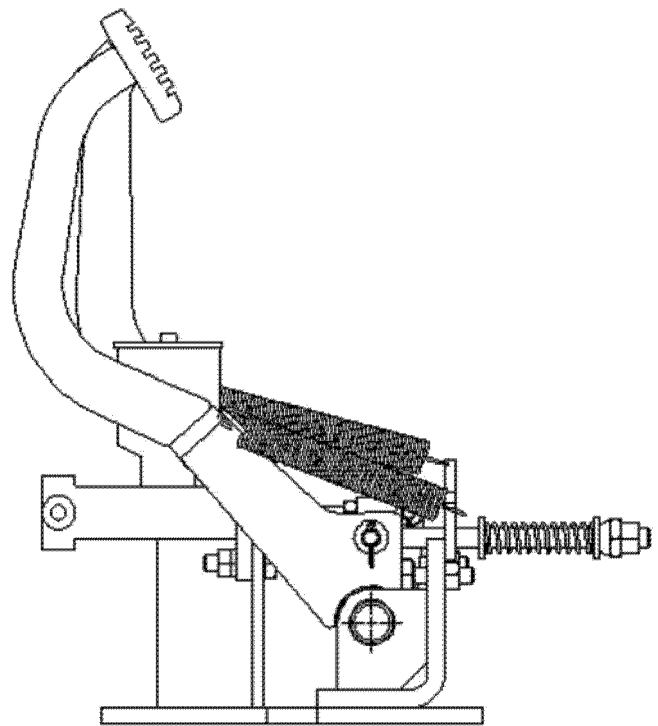


图 3

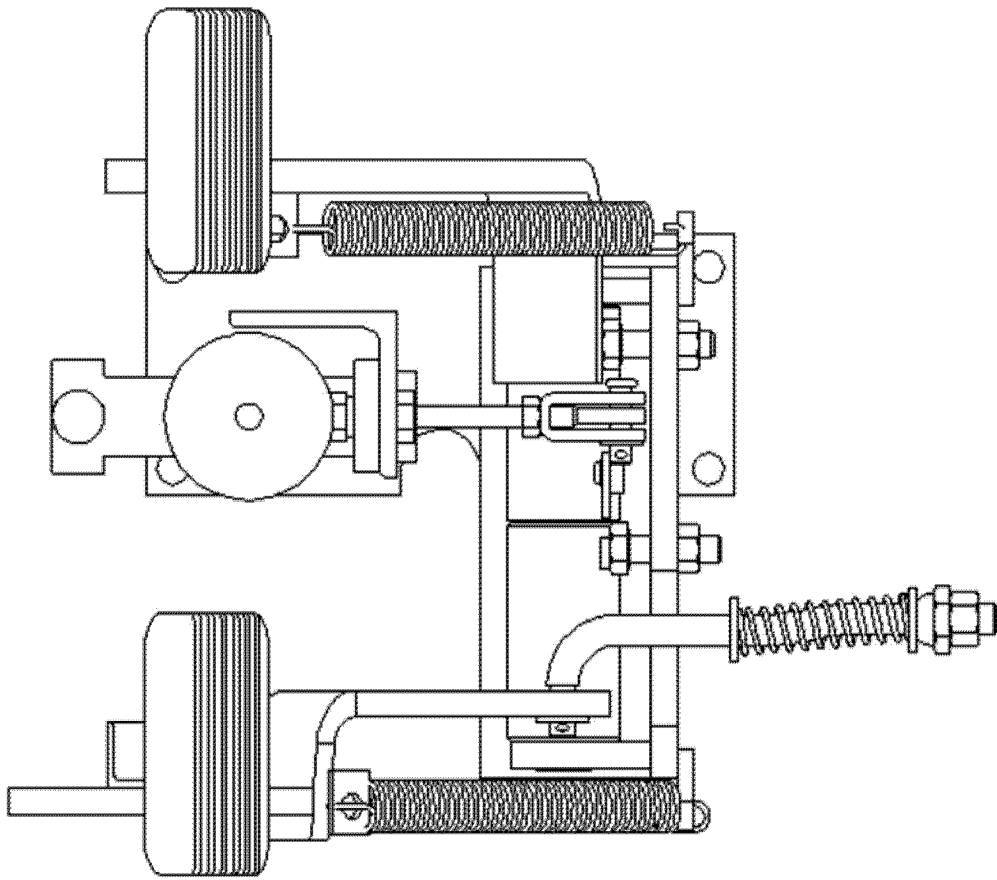


图 4