



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 206570658 U

(45)授权公告日 2017.10.20

(21)申请号 201720254859.4

(22)申请日 2017.03.15

(73)专利权人 郑学工

地址 266071 山东省青岛市市南区明月峡路38号203户

(72)发明人 郑学工

(74)专利代理机构 北京同辉知识产权代理事务所(普通合伙) 11357

代理人 刘洪勋

(51)Int.Cl.

E01C 19/41(2006.01)

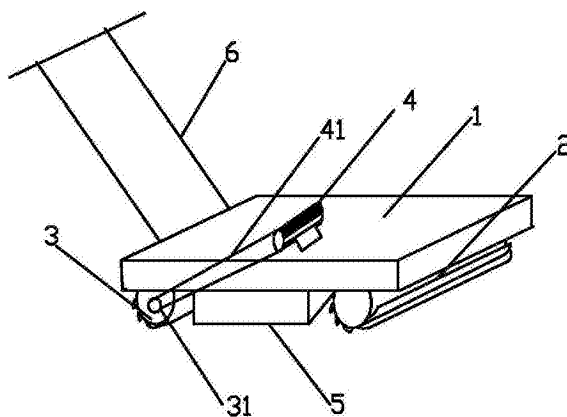
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54)实用新型名称

一种手扶式压实机

(57)摘要

本实用新型涉及一种手扶式压实机,包括主体及设置在主体上的扶手,所述主体的上方设置有驱动电机,所述驱动电机的输出轴上设置有主动带轮,所述主动带轮的同轴一侧设置有凸轮,所述主体下部设置有可上下移动的压实器,所述压实器顶部两端与主体之间分别设置有弹簧,所述压实器上设置有与所述凸轮相对应的立柱,所述主体下部位于压实器的两侧分别设置有主抹浆器与副抹浆器,本实用新型能够适应恶劣的工地环境,压实机在推进的过程中能够将混凝土的灰浆压出抹匀,从而提升混凝土表面的平整度,使混凝土地面质量提高。



1. 一种手扶式压实机,包括主体及设置在主体上的扶手,其特征在于,所述主体的上方设置有驱动电机,所述驱动电机的输出轴上设置有主动带轮,所述主动带轮的同轴一侧设置有凸轮,所述主体下部设置有可上下移动的压实器,所述压实器顶部两端与主体之间分别设置有弹簧,所述压实器上设置有与所述凸轮相对应的立柱,所述主体下部位于压实器的两侧分别设置有主抹浆器与副抹浆器。

2. 根据权利要求1所述的一种手扶式压实机,其特征在于,所述主抹浆器与副抹浆器的圆周方向均设置有抹齿。

3. 根据权利要求2所述的一种手扶式压实机,其特征在于,所述抹齿为圆弧形。

4. 根据权利要求1所述的一种手扶式压实机,其特征在于,所述主抹浆器一侧设置有从动带轮,所述从动轮通过皮带与主动带轮连接。

5. 根据权利要求1所述的一种手扶式压实机,其特征在于,所述弹簧始终处于拉紧的状态。

一种手扶式压实机

技术领域

[0001] 本实用新型涉及建筑机械技术领域,具体涉及一种手扶式压实机。

背景技术

[0002] 随着现代化的不断发展,各种楼房、桥梁、及其他建筑物,混凝土材料成为了有限选择的材料,当混凝土用作铺设路面或者其他用途的大面积的平面设施,由于水泥石子等在搅拌或者铺设的过程中,流动性差,所以会出现气孔,或者中空空洞,这样会严重影响施工质量,由于水泥混凝土的特性,不但要求压实不能出现上述空洞的问题,还要在混凝土平面形成灰浆,来提高平面的质量与平整度,那么提出一种既能够将要铺设的混凝土平面压实平整,又能够使其平面质量提高,是目前急需解决的技术问题。

实用新型内容

[0003] 针对现有技术的种种不足,为了解决上述问题,现提出一种结构简单、使用方便的手扶式压实机。

[0004] 本实用新型采用的技术方案如下:

[0005] 一种手扶式压实机,包括主体及设置在主体上的扶手,所述主体的上方设置有驱动电机,所述驱动电机的输出轴上设置有主动带轮,所述主动带轮的同轴一侧设置有凸轮,所述主体下部设置有可上下移动的压实器,所述压实器顶部两端与主体之间分别设置有弹簧,所述压实器上设置有与所述凸轮相对应的立柱,所述主体下部位于压实器的两侧分别设置有主抹浆器与副抹浆器。

[0006] 进一步,所述主抹浆器与副抹浆器的圆周方向均设置有抹齿。

[0007] 进一步,所述抹齿为圆弧形。

[0008] 进一步,所述主抹浆器一侧设置有从动带轮,所述从动轮通过皮带与主动带轮连接。

[0009] 进一步,所述弹簧始终处于拉紧的状态。

[0010] 本实用新型的有益效果是:

[0011] 1、本实用新型设置有主抹浆器与副抹浆器,且其圆周方向均设置有抹齿,这一设计能够使得压实机在推进的过程中能够将混凝土的灰浆压出抹匀,从而提升混凝土表面的平整度。

[0012] 2、本实用新型的主动带轮的同轴一侧设置有凸轮,压实器上设置有与凸轮相对应的立柱,压实器顶部两端与主体之间分别设置有弹簧,凸轮会通过支柱控制压实器的上下活动,弹簧作用为了让压实器复位,这一设计能够使得压实器不断的上下运动,产生振动和平面冲击,这样会将混凝土压实,不会出现空洞或者气泡等问题,提升质量。

附图说明

[0013] 图1是本实用新型的整体结构示意图;

[0014] 图2是本实用新型主视图。

[0015] 附图中：主体1、副抹浆器2、抹齿21、主抹浆器3、从动带轮31、驱动电机4、皮带41、主动带轮42、凸轮43、压实器5、支柱51、弹簧52、扶手6。

具体实施方式

[0016] 为了使本领域的人员更好地理解本实用新型的技术方案，下面结合本实用新型的附图，对本实用新型的技术方案进行清楚、完整的描述，基于本申请中的实施例，本领域普通技术人员在没有做出创造性劳动的前提下所获得的其它类同实施例，都应当属于本申请保护的范畴。

[0017] 下面结合附图和较佳的实施例对本实用新型作进一步说明。

[0018] 实施例一：

[0019] 如图1和图2所示，一种手扶式压实机，包括主体1及设置在主体上的扶手6，便于推动整个压实机实现移动，所述主体1的上方设置有驱动电机4，所述驱动电机4的输出轴上设置有主动带轮42，所述主动带轮42的同轴一侧设置有凸轮43，所述主抹浆器3一侧设置有从动带轮31，主动带轮42与从动带轮31之间还设置有皮带41，驱动电机4在驱动凸轮43的同时，通过皮带41驱动主抹浆器3，使得主抹浆器3带有动力，能够移动并且在此过程中抹浆，所述主体1下部设置有压实器5，所述压实器5的两侧分别设置有主抹浆器3与副抹浆器2，在二者运动的过程中，实现了抹浆的功能，压实机在推进的过程中能够将混凝土的灰浆压出抹匀，从而提升混凝土表面的平整度。所述压实器5顶部两端与主体1之间分别设置有弹簧52，所述压实器5上设置有与所述凸轮43相对应的立柱51，所述弹簧52始终处于拉紧的状态，驱动电机4通过凸轮43驱动支柱51上下运动，凸轮43会通过支柱51控制压实器5的上下活动，弹簧52作用为了让压实器5复位，这一设计能够使得压实器5不断的上下运动，产生振动和平面冲击，这样会将混凝土压实，不会出现空洞或者气泡等问题，提升质量。

[0020] 实施例二：

[0021] 如图1和图2所示，如实施例一相同部分不再赘述，所述主抹浆器3与副抹浆器2的圆周方向均设置有抹齿21，所述抹齿21为圆弧形状，在主抹浆器3与副抹浆器2不断的旋转前进的过程中，抹齿21的圆弧形设计能够，使得抹浆效果最好，既能够保证混凝土表面的平整度，又能够顺利的实现移动。

[0022] 以上所述，仅为本实用新型之较佳实施例而已，当不能限定本实用新型实施范围，即凡依本申请范围所作均等变化与修饰，皆应仍属本实用新型涵盖范围内。

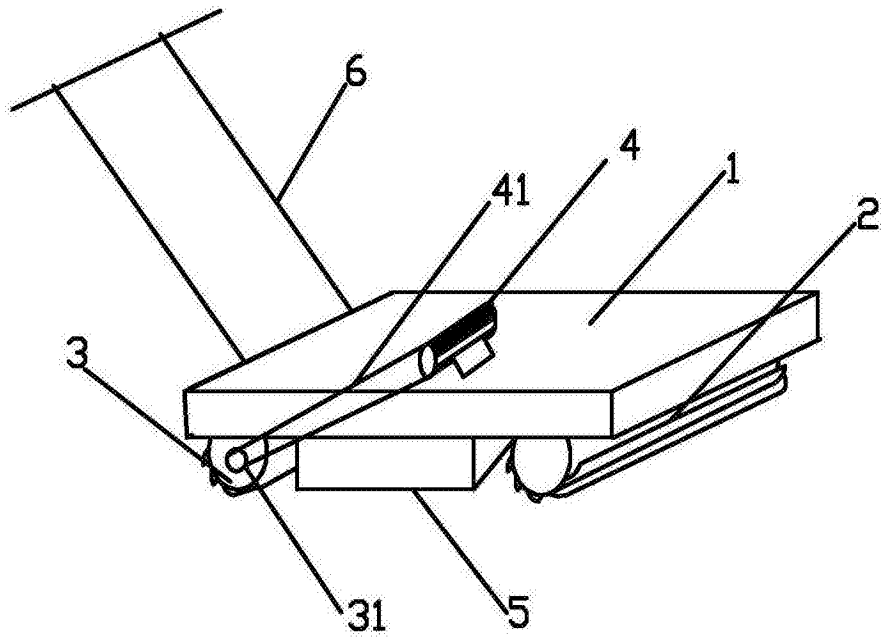


图1

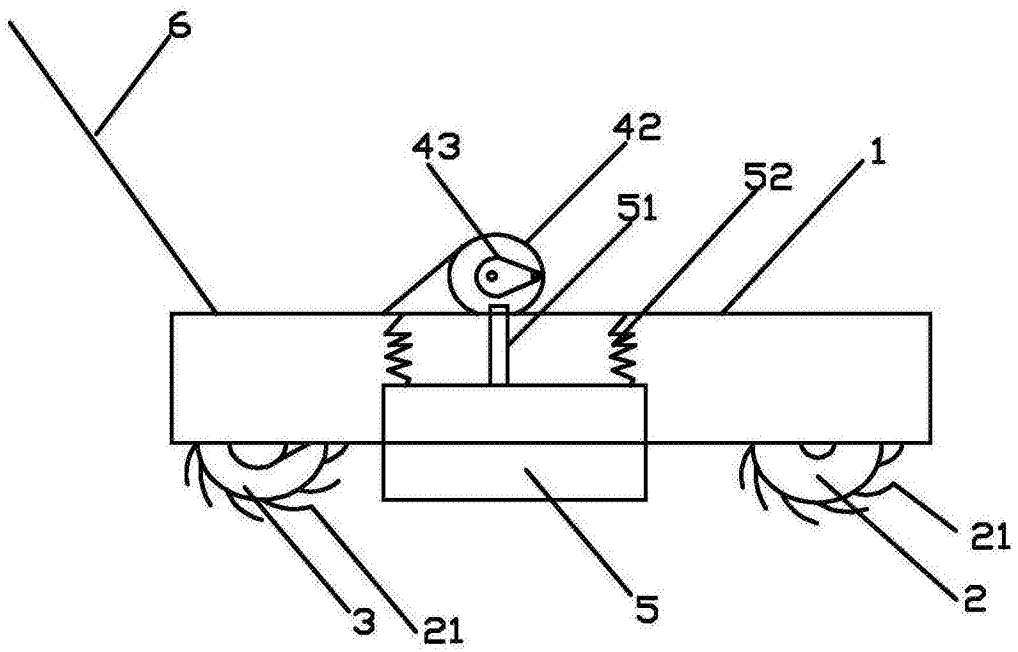


图2