



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 104115606 A

(43) 申请公布日 2014. 10. 29

(21) 申请号 201410355024. 9

(22) 申请日 2014. 07. 24

(71) 申请人 沂水沐拖机械有限公司

地址 276499 山东省临沂市沂水县青援路中段

(72) 发明人 杨帆

(51) Int. Cl.

A01D 13/00 (2006. 01)

A01D 33/12 (2006. 01)

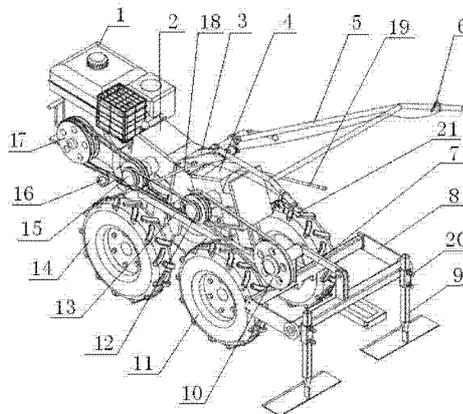
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 发明名称

一种四驱大蒜收获机

(57) 摘要

一种四驱大蒜收获机,包括机架,所述机架前端上面安装动力总成,所述机架中间安装前驱动变速箱和后驱动变速箱,所述前驱动变速箱和后驱动变速箱下端动力输出端安装前驱动轮和后驱动轮,所述机架后端设有偏心轮与震动架,偏心轮通过连接杆与震动架连接,所述震动架后端两边各设置一个震动铲,震动铲的铲柄与震动架连接处设有深度调节螺栓,所述前驱动变速箱和后驱动变速箱上面中间设置扶手架支座,扶手架支座安装扶手架,连接处设有高低调节齿盘,所述扶手架上设有离合手柄、油门控制手柄,离合手柄与张紧离合装置相连接,油门控制手柄与动力总成相连接。与现有技术相比,具有结构紧凑、四轮驱动、动力强劲、驱动轮不打滑、操作灵活,适应不同土质的耕地使用,收获速度快、效率高。



1. 一种四驱大蒜收获机,其特征在于:包括机架,所述机架前端上面安装动力总成,所述机架中间安装前驱动变速箱和后驱动变速箱,所述前驱动变速箱和后驱动变速箱下端动力输出端安装前驱动轮和后驱动轮,所述机架后端设有偏心轮与震动架,偏心轮通过连接杆与震动架连接,所述震动架后端两边各设置一个震动铲,震动铲的铲柄与震动架连接处设有深度调节螺栓,所述前驱动变速箱和后驱动变速箱上面中间设置扶手架支座,扶手架支座安装扶手架,连接处设有高低调节齿盘,所述扶手架上设有离合手柄、油门控制手柄,离合手柄与张紧离合装置相连接,油门控制手柄与动力总成相连接。

2. 根据权利要求1所述一种四驱大蒜收获机,其特征在于:所述动力总成带轮与前驱动变速箱带轮用皮带传动连接,并设有张紧离合装置,所述前驱动变速箱带轮与后驱动变速箱带轮用皮带传动连接,所述后驱动变速箱带轮与偏心轮通过皮带传动连接。

3. 根据权利要求1所述一种四驱大蒜收获机,其特征在于:所述前驱动变速箱和后驱动变速箱均设有换挡手柄,通过换挡手柄换挡来控制行进速度。

4. 根据权利要求1所述一种四驱大蒜收获机,其特征在于:所述震动铲是铲柄垂直的宽刃铲,通过调节深度调节螺栓来控制挖掘深度,通过震动架的震动将挖掘的泥土和大蒜分开。

一种四驱大蒜收获机

技术领域

[0001] 本发明属于农业机械技术领域,尤其涉及一种四驱大蒜收获机。

背景技术

[0002] 目前,大蒜收获机械品种较多,机械适应性差距很大,由于大部分机械采用单驱动模式,在沙土地作业效果较好,而在粘土地作业效果差,因为行走时驱动轮容易打滑,操作难度加大,存在收获速度慢效率低、蒜头破损率高、损失大等缺点。

发明内容

[0003] 本发明的目的是针对以上存在的问题,提供一种机械适应性强、驱动轮不打滑、收获速度快、蒜头破损率低的四驱大蒜收获机。

[0004] 本发明所采取的技术方案为:一种四驱大蒜收获机,包括机架,所述机架前端上面安装动力总成,所述机架中间安装前驱动变速箱和后驱动变速箱,所述前驱动变速箱和后驱动变速箱下端动力输出端安装前驱动轮和后驱动轮,所述机架后端设有偏心轮与震动架,偏心轮通过连接杆与震动架连接,所述震动架后端两边各设置一个震动铲,震动铲的铲柄与震动架连接处设有深度调节螺栓,所述前驱动变速箱和后驱动变速箱上面中间设置扶手架支座,扶手架支座安装扶手架,连接处设有高低调节齿盘,所述扶手架上设有离合手柄、油门控制手柄,离合手柄与张紧离合装置相连接,油门控制手柄与动力总成相连接。

[0005] 以上方案中,所述动力总成带轮与前驱动变速箱带轮用皮带传动连接,并设有张紧离合装置,所述前驱动变速箱带轮与后驱动变速箱带轮用皮带传动连接,所述后驱动变速箱带轮与偏心轮通过皮带传动连接。

[0006] 以上方案中,所述前驱动变速箱和后驱动变速箱均设有换挡手柄,通过换挡手柄换挡来控制行进速度。

[0007] 以上方案中,所述震动铲是铲柄垂直的宽刃铲,通过调节深度调节螺栓来控制挖掘深度,通过震动架的震动将挖掘的泥土和大蒜分开。

[0008] 本发明有益效果:与现有技术相比,具有结构紧凑、四轮驱动、动力强劲、驱动轮不打滑、操作灵活,适应不同土质的耕地使用,收获速度快、效率高。

附图说明

[0009] 下面结合附图和实施例对本发明进一步说明。

[0010] 附图是本发明立体结构图。

[0011] 图中:1 动力总成,2 前驱动变速箱,3 扶手架支座,4 后驱动变速箱,5 扶手架,6 油门控制手柄,7 连接杆,8 震动架,9 震动铲,10 偏心轮,11 后驱动轮,12 后驱动变速箱带轮,13 机架,14 前驱动轮,15 前驱动变速箱带轮,16 张紧离合装置,17 动力总成带轮,18 前驱动变速箱换挡手柄,19 后驱动变速箱换挡手柄,20 调节螺栓,21 离合手柄。

具体实施方式

[0012] 如图所示的一种四驱大蒜收获机,包括机架 13,所述机架 13 前端上面安装动力总成 1,所述机架 13 中间安装前驱动变速箱 2 和后驱动变速箱 4,前驱动变速箱 2 和后驱动变速箱 4 下端动力输出端安装前驱动轮 14 和后驱动轮 11,所述机架 13 后端设有偏心轮 10 与震动架 8,偏心轮 10 通过连接杆 7 与震动架 8 连接,震动架 8 后端两边各设置一个震动铲 9,震动铲 9 的铲柄与震动架 8 连接处设有深度调节螺栓 20,所述前驱动变速箱 2 和后驱动变速箱 4 上面中间设置扶手架支座 3,扶手架支座 3 安装扶手架 5,连接处设有高低调节齿盘,所述扶手架 5 上设有离合手柄 21、油门控制手柄 6,离合手柄 21 与张紧离合装置 16 相连接,油门控制手柄 6 与动力总成 1 相连接。

[0013] 所述动力总成带轮 17 与前驱动变速箱带轮 15 用皮带传动连接,并设有张紧离合装置 16,前驱动变速箱带轮 15 与后驱动变速箱带轮 12 用皮带传动连接,后驱动变速箱带轮 12 与偏心轮 10 通过皮带传动连接。

[0014] 所述前驱动变速箱 2 和后驱动变速箱 4 设有换挡手柄 18、19,通过换挡手柄换挡来控制行进速度。

[0015] 所述震动铲 9 是铲柄垂直的宽刃铲,通过调节深度调节螺栓 20 来控制挖掘深度,通过震动架 8 的震动将挖掘的泥土和大蒜分开。

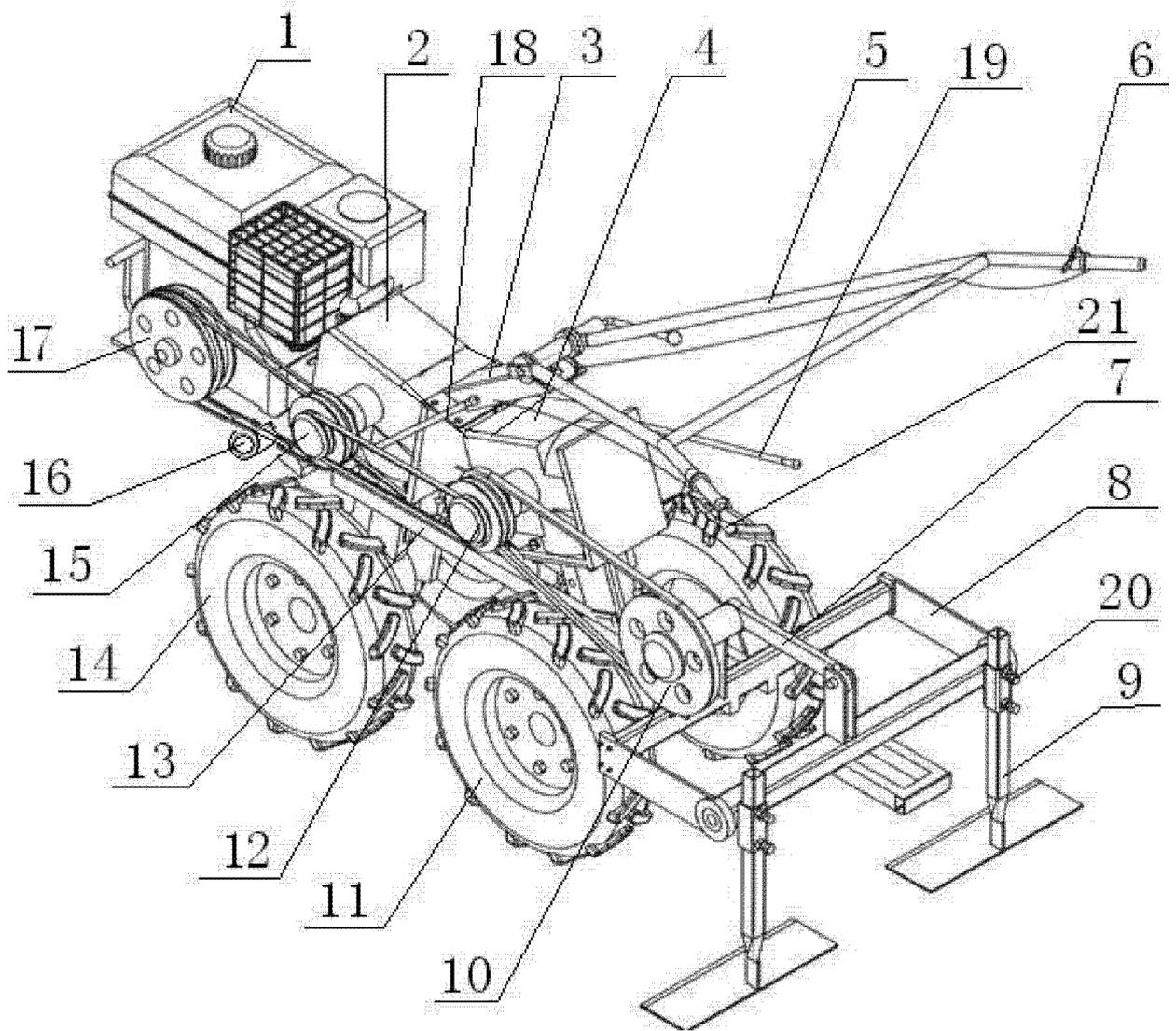


图 1