



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 206705128 U

(45)授权公告日 2017.12.05

(21)申请号 201720401883.6

(22)申请日 2017.04.18

(73)专利权人 山西瑞格金属新材料有限公司
地址 043803 山西省运城市闻喜县裴社乡
上王村

(72)发明人 闫国庆 李永伟 杨帆 闫晓勇
陈凤林 韩宝华 柴海俊

(74)专利代理机构 太原科卫专利事务所(普通
合伙) 14100
代理人 朱源 曹一杰

(51)Int.Cl.
B65G 35/00(2006.01)
G22B 1/24(2006.01)

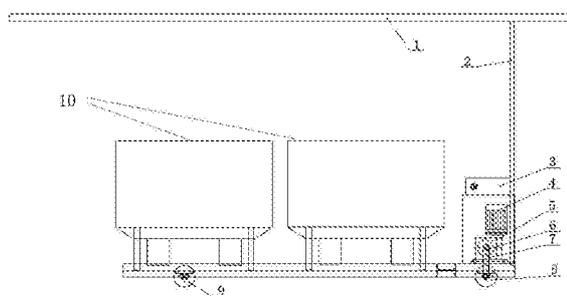
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54)实用新型名称

原料车间装料箱遥控小车

(57)摘要

本实用新型用于镁冶炼压球车间,属于镁冶炼行业设备技术领域,具体为一种原料车间装料箱遥控小车。一种原料车间装料箱遥控小车,包括通过主动轮和从动轮行走于导轨上的小车本体;小车本体上安装电机和减速器以及控制电机和减速器的配电柜,减速器通过链条驱动主动轮;电机与减速器通过滑触线与高空架设的滑线相连接实现动力输入;通过配电柜遥控控制装料箱小车,实现远近期操作。本实用新型工作时状态稳定,性能可靠耐用,减轻工人劳动强度;其结构简单,结实耐用,不易损坏,工作效率高,减小维修工作量和降低了维修成本。



1. 一种原料车间装料箱遥控小车,包括通过主动轮(8)和从动轮(9)行走于导轨上的小车本体;其特征在于:小车本体上安装电机(4)和减速器(5)以及控制电机(4)和减速器(5)的配电柜(3),减速器(5)通过链条(7)驱动主动轮(8);电机(4)与减速器(5)通过滑触线(2)与高空架设的滑线(1)相连接实现动力输入;通过配电柜(3)遥控控制装料箱遥控小车。

2. 如权利要求1所述的原料车间装料箱遥控小车,其特征在于,小车本体上并排放置2个装料箱(10)。

3. 如权利要求1所述的原料车间装料箱遥控小车,其特征在于,所述主动轮(8)为一对,安装在小车本体的前下方,从动轮(9)也为一对安装在小车本体的后下方;所述减速器(5)通过一对链轮(6)和一对链条(7)分别驱动一对主动轮(8)。

原料车间装料箱遥控小车

技术领域

[0001] 本实用新型属于镁冶炼压球车间,属于镁冶炼行业设备技术领域,具体为一种原料车间装料箱遥控小车。

背景技术

[0002] 镁冶炼压球工段以往主要是:第一阶段、铝盆接料球,然后人工一盆一盆装入还原罐中。第二阶段:制作装料箱,装料箱放置在以人力为动力的手推小车上,所需每班4人放装料球,还原炉前焊制电动葫芦吊装装料箱。因此迫切需要对小车进行改造,实现要求工段每班减少2个劳动力,实现人员远近期遥控控制装料箱小车前后移动。

发明内容

[0003] 本实用新型的目的在于提供一种改进型压球工段装料箱的自动行走装置,从而达到减轻劳动强度,降低成本的目的。

[0004] 本实用新型是采用如下技术方案实现的:一种原料车间装料箱遥控小车,包括通过主动轮和从动轮行走于导轨上的小车本体;小车本体上安装电机和减速器以及控制电机和减速器的配电柜,减速器通过链条驱动主动轮;电机与减速器通过滑触线与高空架设的滑线相连接实现动力输入。

[0005] 装料箱小车在空中架设的滑线、小车本体上的滑触线连接电机及减速器驱动下,通过链轮及链条传动带动小车本体主动轮,主动轮带动小车本体从动轮在导轨上行走,装料箱放置在小车本体上,通过配电柜遥控控制装料箱小车,实现远近期操作。

[0006] 本实用新型工作时状态稳定,性能可靠耐用,减轻工人劳动强度;其结构简单,结实耐用,不易损坏,工作效率高,减小维修工作量和降低了维修成本。

附图说明

[0007] 图1是本实用新型的结构及安装示意图图附图。

[0008] 1-滑线,2-滑触线,3-配电柜,4-电机,5-减速器,6-链轮,7-链条,8-主动轮,9-从动轮,10-装料箱。

具体实施方式

[0009] 本实用新型设计了一套镁冶炼压球工段装料箱小车链条驱动系统,具体包括:装料箱小车、和高空滑线连接。

[0010] 以下结合附图和实施例进一步说明。

[0011] 一种原料车间装料箱遥控小车,包括通过主动轮8和从动轮9行走于导轨上的小车本体;小车本体上安装电机4和减速器5以及控制电机4和减速器5的配电柜3,减速器5通过链条7驱动主动轮8;电机4与减速器5通过滑触线2与高空架设的滑线1相连接实现动力输入。

[0012] 通过配电柜3遥控控制装料箱小车,实现远近程操作。

[0013] 小车本体上并排放置2个装料箱10。

[0014] 所述主动轮8为一对,安装在小车本体的前下方,从动轮9也为一对安装在小车本体的后下方;

[0015] 所述减速器5通过一对链轮6和一对链条7分别驱动一对主动轮8。

[0016] 小车本体在通过高空架设滑线1方式连接电机4与减速器5,遥控远近程控制,小车本体并排放置2个装料箱,理论行走速度19米/分钟。

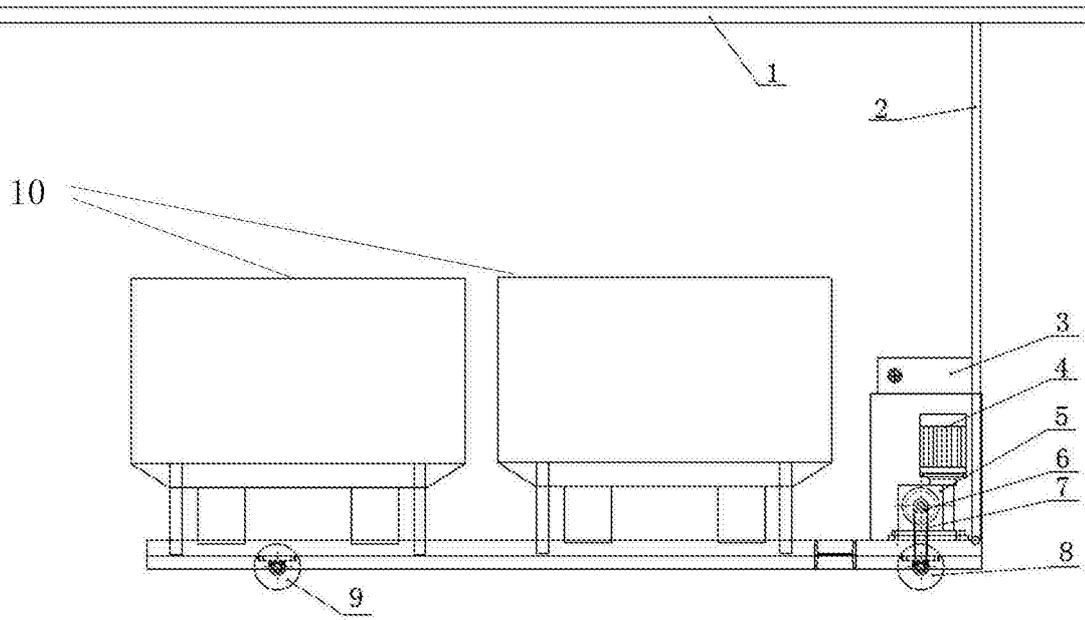


图1