



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 205855894 U

(45)授权公告日 2017. 01. 04

(21)申请号 201620875264.6

(22)申请日 2016.08.15

(73)专利权人 阿尔法起重机有限公司

地址 453400 河南省新乡市长垣县起重工
业园区巨人大道11号

(72)发明人 朱胜华 赵彦彬

(51)Int. Cl.

B66D 3/18(2006.01)

B66D 1/54(2006.01)

B66C 11/06(2006.01)

B66C 15/06(2006.01)

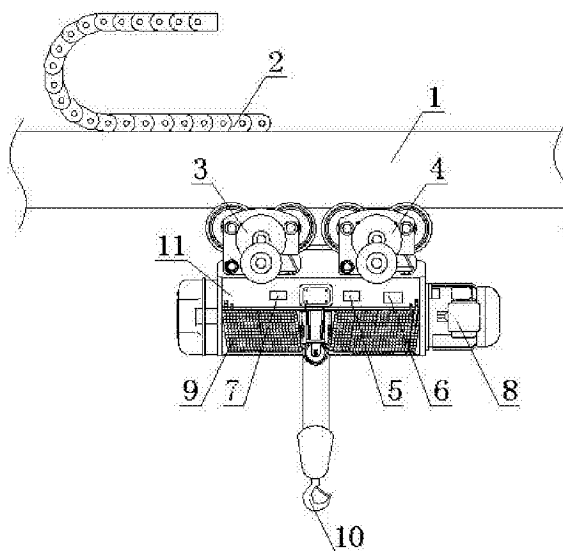
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54)实用新型名称

一种拖链电动葫芦

(57)摘要

本实用新型涉及一种拖链电动葫芦,它包括主梁,所述的主梁的上部设置有拖链,所述的主梁的下部设置有电动葫芦壳体,所述的电动葫芦壳体的上部设置有行走轮A和行走轮B,所述的电动葫芦壳体的右部设置有驱动电机,所述的电动葫芦壳体的外侧设置有重量检测器、报警器和无线信号接收器,所述的电动葫芦壳体的内部设置有卷筒,所述的卷筒的下部连接有吊钩;本实用新型具有结构简单、运行方便、价格低、经济性好的优点。



1. 一种拖链电动葫芦,它包括主梁,其特征在于:所述的主梁的上部设置有拖链,所述的主梁的下部设置有电动葫芦壳体,所述的电动葫芦壳体的上部设置有行走轮A和行走轮B,所述的电动葫芦壳体的右部设置有驱动电机,所述的电动葫芦壳体的外侧设置有重量检测器、报警器和无线信号接收器,所述的电动葫芦壳体的内部设置有卷筒,所述的卷筒的下部连接有吊钩。

2. 根据权利要求1所述的一种拖链电动葫芦,其特征在于:所述的主梁由两个工字钢焊接而成。

3. 根据权利要求1所述的一种拖链电动葫芦,其特征在于:所述的主梁的底部设置有导轨。

4. 根据权利要求1或3所述的一种拖链电动葫芦,其特征在于:所述的行走轮A和行走轮B可以沿导轨往复移动。

5. 根据权利要求1所述的一种拖链电动葫芦,其特征在于:所述的吊钩上设置有防脱钩装置。

6. 根据权利要求1所述的一种拖链电动葫芦,其特征在于:所述的驱动电机、重量检测器、报警器和无线信号接收器的传输线均设置在拖链内。

一种拖链电动葫芦

技术领域

[0001] 本实用新型属于起重机机械设备领域,具体涉及一种拖链电动葫芦。

背景技术

[0002] 电动葫芦简称电葫芦,是一种轻小型起重设备,多数电动葫芦由人使用按钮在地面跟随操纵,也可以在司机室内操纵或采用有线(无线)远距离控制,电动葫芦是一种特种起重设备,安装于天车、龙门吊之上,具有体积小、自重轻、操作简单、使用方便等特点,用于工矿企业、仓储码头等场所,由于电动葫芦上设置有许多机电器件,这些元器件都带有数据或电源传输线,电动葫芦在运输重物时会高速移动,传输线在无防护措施的情况下很容易遭到破坏,为了保护传输线,需要开发一种拖链电动葫芦。

发明内容

[0003] 本实用新型的目的是为了克服现有技术的不足,而提供一种结构简单、运行方便、价格低、经济性好的拖链电动葫芦。

[0004] 本实用新型的目的是这样实现的:一种拖链电动葫芦,它包括主梁,所述的主梁的上部设置有拖链,所述的主梁的下部设置有电动葫芦壳体,所述的电动葫芦壳体的上部设置有行走轮A和行走轮B,所述的电动葫芦壳体的右部设置有驱动电机,所述的电动葫芦壳体的外侧设置有重量检测器、报警器和无线信号接收器,所述的电动葫芦壳体的内部设置有卷筒,所述的卷筒的下部连接有吊钩。

[0005] 所述的主梁由两个工字钢焊接而成。

[0006] 所述的主梁的底部设置有导轨。

[0007] 所述的行走轮A和行走轮B可以沿导轨往复移动。

[0008] 所述的吊钩上设置有防脱钩装置。

[0009] 所述的驱动电机、重量检测器、报警器和无线信号接收器的传输线均设置在拖链内。

[0010] 本实用新型的有益效果:本实用新型通过采用主梁、拖链、行走轮A、行走轮B、重量检测器、报警器、无线信号接收器、驱动电机、卷筒、吊钩、电动葫芦壳体组成了一种拖链电动葫芦,具有结构简单、运行方便、价格低、经济性好的优点;本实用新型将电气元器件的传输线均设置在拖链内,避免了电动葫芦移动时传输线受到摩擦损坏,提高了电动葫芦的使用寿命,减少了其出现故障的次数;本实用新型的电动葫芦壳体上部设置有行走轮A和行走轮B,方便其主梁上左右移动,具有结构简单的优点;本实用新型的电动葫芦壳体的外侧设置有重量检测器、报警器和无线信号接收器,超重时报警器提示操作人员注意,无线信号接收器用于接收远程操作信号,具有运行方便、效率高的优点;总的,本实用新型具有结构简单、运行方便、价格低、经济性好的优点。

附图说明

[0011] 图1是本实用新型一种拖链电动葫芦的结构示意图。

[0012] 图中:1、主梁 2、拖链 3、行走轮A 4、行走轮B 5、重量检测器 6、报警器 7、无线信号接收器 8、驱动电机 9、卷筒 10、吊钩11、电动葫芦壳体。

具体实施方式

[0013] 下面结合附图对本实用新型做进一步的说明。

[0014] 实施例1

[0015] 如图1所示,一种拖链电动葫芦,它包括主梁1,所述的主梁1的上部设置有拖链3,所述的主梁1的下部设置有电动葫芦壳体11,所述的电动葫芦壳体11的上部设置有行走轮A3和行走轮B4,所述的电动葫芦壳体11的右部设置有驱动电机8,所述的电动葫芦壳体11的外侧设置有重量检测器5、报警器6和无线信号接收器7,所述的电动葫芦壳体11的内部设置有卷筒9,所述的卷筒9的下部连接有吊钩10。

[0016] 本实用新型将电气元器件的传输线均设置在拖链内,避免了电动葫芦移动时传输线受到摩擦损坏,提高了电动葫芦的使用寿命,减少了其出现故障的次数;本实用新型的电动葫芦壳体11上部设置有行走轮A3和行走轮B4,方便其主梁1上左右移动,具有结构简单的优点;本实用新型的电动葫芦壳体11的外侧设置有重量检测器5、报警器6和无线信号接收器7,超重时报警器6提示操作人员注意,无线信号接收器7用于接收远程操作信号,具有运行方便、效率高的优点;总的,本实用新型具有结构简单、运行方便、价格低、经济性好的优点。

[0017] 实施例2

[0018] 如图1所示,一种拖链电动葫芦,它包括主梁1,所述的主梁1的上部设置有拖链3,所述的主梁1的下部设置有电动葫芦壳体11,所述的电动葫芦壳体11的上部设置有行走轮A3和行走轮B4,所述的电动葫芦壳体11的右部设置有驱动电机8,所述的电动葫芦壳体11的外侧设置有重量检测器5、报警器6和无线信号接收器7,所述的电动葫芦壳体11的内部设置有卷筒9,所述的卷筒9的下部连接有吊钩10,所述的主梁1由两个工字钢焊接而成,所述的主梁1的底部设置有导轨,所述的行走轮A3和行走轮B4可以沿导轨往复移动,所述的吊钩10上设置有防脱钩装置,所述的驱动电机8、重量检测器5、报警器6和无线信号接收器7的传输线均设置在拖链2内。

[0019] 本实用新型将电气元器件的传输线均设置在拖链内,避免了电动葫芦移动时传输线受到摩擦损坏,提高了电动葫芦的使用寿命,减少了其出现故障的次数;本实用新型的电动葫芦壳体11上部设置有行走轮A3和行走轮B4,方便其主梁1上左右移动,具有结构简单的优点;本实用新型的电动葫芦壳体11的外侧设置有重量检测器5、报警器6和无线信号接收器7,超重时报警器6提示操作人员注意,无线信号接收器7用于接收远程操作信号,具有运行方便、效率高的优点;本实用新型的主梁1由两个工字钢焊接而成,本实用新型的主梁1的底部设置有导轨,本实用新型的行走轮A3和行走轮B4可以沿导轨往复移动,本实用新型的吊钩10上设置有防脱钩装置,本实用新型的驱动电机8、重量检测器5、报警器6和无线信号接收器7的传输线均设置在拖链2内;总的,本实用新型具有结构简单、运行方便、价格低、经济性好的优点。

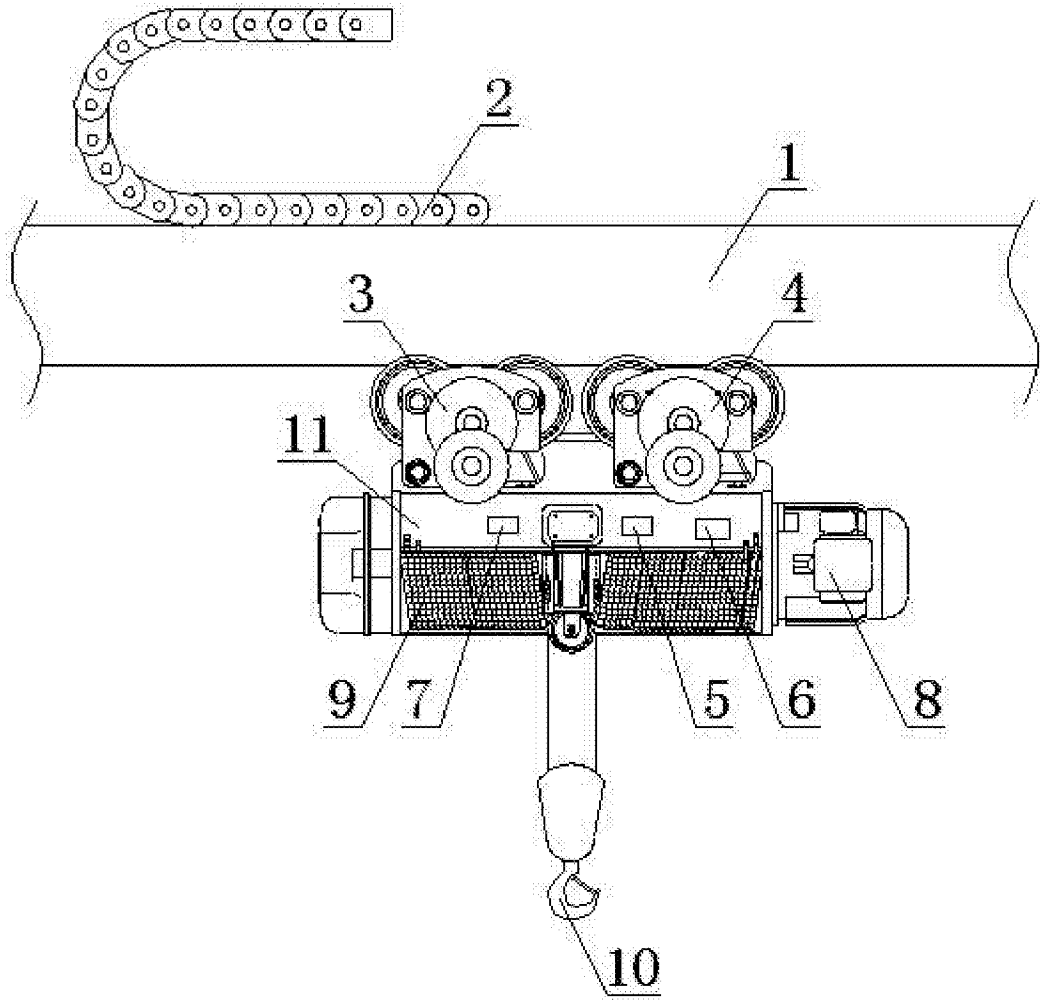


图1