



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 204137789 U

(45) 授权公告日 2015. 02. 04

(21) 申请号 201420577992. X

(22) 申请日 2014. 10. 09

(73) 专利权人 毕玉玲

地址 650217 云南省昆明市经济技术开发区
昆船工业区 B18-2-701 室

(72) 发明人 毕玉玲

(51) Int. Cl.

B65G 35/00 (2006. 01)

B65G 57/32 (2006. 01)

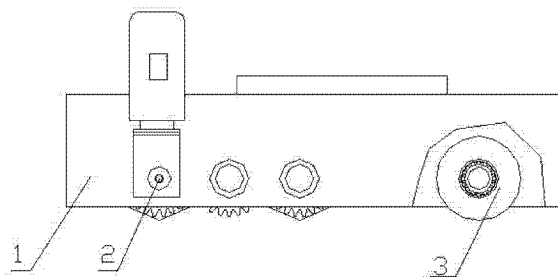
权利要求书1页 说明书2页 附图2页

(54) 实用新型名称

一种巷道堆垛机双轮驱动走行车

(57) 摘要

本实用新型公开了一种巷道堆垛机双轮驱动走行车,该走行车包括底架(1)、安装在底架(1)上的走行轮驱动装置(2)、安装在底架(1)上的滚轮(3),走行轮驱动装置(2)包括走行轮 I 和驱动走行轮 I 的减速机、传动齿轮和走行轮 II,通过传动齿轮传动实现走行轮 I 与走行轮 II 的双轮驱动,承载能力强,并能平稳通过导轨对接处的间隙,提高了走行车的运行安全性和使用寿命。



1. 一种巷道堆垛机双轮驱动走行车,包括底架、安装在底架上的走行轮驱动装置、安装在底架上的滚轮,走行轮驱动装置包括走行轮 I 和驱动走行轮 I 的减速机,其特征在于:所述驱动装置还包括传动齿轮和走行轮 II,所述走行轮 I 和走行轮 II 上均设置有齿轮,走行轮 II 上的齿轮齿数与走行轮 I 上的齿轮齿数相同,传动齿轮一侧与走行轮 I 上的齿轮啮合,另一侧与走行轮 II 上的齿轮啮合,通过传动齿轮的传动,实现走行轮 I 与走行轮 II 的同步转动。

2. 权利要求 1 所述的巷道堆垛机双轮驱动走行车,其特征在于:所述传动齿轮齿数与走行轮 I 上的齿轮齿数相同。

3. 权利要求 1 或 2 所述的巷道堆垛机双轮驱动走行车,其特征在于:传动齿轮的轴线、走行轮 I 的轴线、走行轮 II 的轴线处在同一平面上。

一种巷道堆垛机双轮驱动走行车

技术领域

[0001] 本发明涉及一种巷道堆垛机走行车。

背景技术

[0002] 巷道堆垛机走行车是堆垛机的水平移动车,现有巷道堆垛机走行车包括底架、安装在底架上的走行轮驱动装置、安装在底架上的滚轮,走行轮驱动装置包括走行轮和驱动走行轮的减速机,由于巷道堆垛机重量较大,并且支撑走行轮的导轨多是对接而成的轻轨,走行轮承载的压力大,运行在导轨对接处时冲击大,走行轮容易变形和损坏,影响巷道堆垛机走行车的运行安全和寿命。

发明内容

[0003] 本发明所要解决的技术问题是提供一种运行安全和使用寿命长的巷道堆垛机走行车。

[0004] 本发明的技术方案是:一种巷道堆垛机双轮驱动走行车,包括底架、安装在底架上的走行轮驱动装置、安装在底架上的滚轮,走行轮驱动装置包括走行轮 I 和驱动走行轮 I 的减速机,所述走行轮驱动装置还包括传动齿轮和走行轮 II,所述走行轮 I 和走行轮 II 上均设置有齿轮,走行轮 II 上的齿轮齿数与走行轮 I 上的齿轮齿数相同,传动齿轮一侧与走行轮 I 上的齿轮啮合,另一侧与走行轮 II 上的齿轮啮合,通过传动齿轮的传动,实现走行轮 I 与走行轮 II 的同步转动。

[0005] 为了方便加工,传动齿轮齿数与走行轮 I 上的齿轮齿数相同。

[0006] 为了便于安装,传动齿轮的轴线、走行轮 I 的轴线、走行轮 II 的轴线处在同一平面上。

[0007] 本发明的一种巷道堆垛机双轮驱动走行车,走行轮是同步转动的走行轮 I 和走行轮 II,减速机驱动走行轮 I 的同时也驱动走行轮 II,实现双轮驱动,相对现有的巷道堆垛机走行车,承载能力更强,并能平稳通过导轨对接处的间隙,提高了走行车的运行安全性和使用寿命。

附图说明

[0008] 图 1 是本发明一种巷道堆垛机双轮驱动走行车实施例的结构图。

[0009] 图 2 是图 1 的左视图。

[0010] 图 3 是图 1 中走行轮驱动装置的结构图。

[0011] 图 4 是图 3 的俯视图。

[0012] 图中各附图标记为:1、底架;2、走行轮驱动装置;3、滚轮;4、减速机;5、走行轮 I;6、传动齿轮;7、走行轮 II。

具体实施方式

[0013] 下面结合附图和实施例对本发明作进一步说明,但实施例并不构成对本发明的限制。

[0014] 图 1 至图 4 示出了本发明巷道堆垛机双轮驱动走行车实施例的结构图,该走行车包括底架 1、安装在底架 1 上的走行轮驱动装置 2、安装在底架 1 上的滚轮 3,走行轮驱动装置 2 包括走行轮 I 5 和驱动走行轮 I 5 的减速机 4,走行轮驱动装置 2 还包括传动齿轮 6 和走行轮 II 7,走行轮 I 5 和走行轮 II 7 上均设置有齿轮,走行轮 II 7 上的齿轮齿数、走行轮 I 5 上的齿轮齿数和传动齿轮 6 的齿数相同,传动齿轮 6 的轴线、走行轮 I 5 的轴线、走行轮 II 7 的轴线处在同一平面上,传动齿轮 6 一侧与走行轮 I 5 上的齿轮啮合,另一侧与走行轮 II 7 上的齿轮啮合,通过传动齿轮 6 的传动,实现走行轮 I 5 与走行轮 II 7 的同步转动。

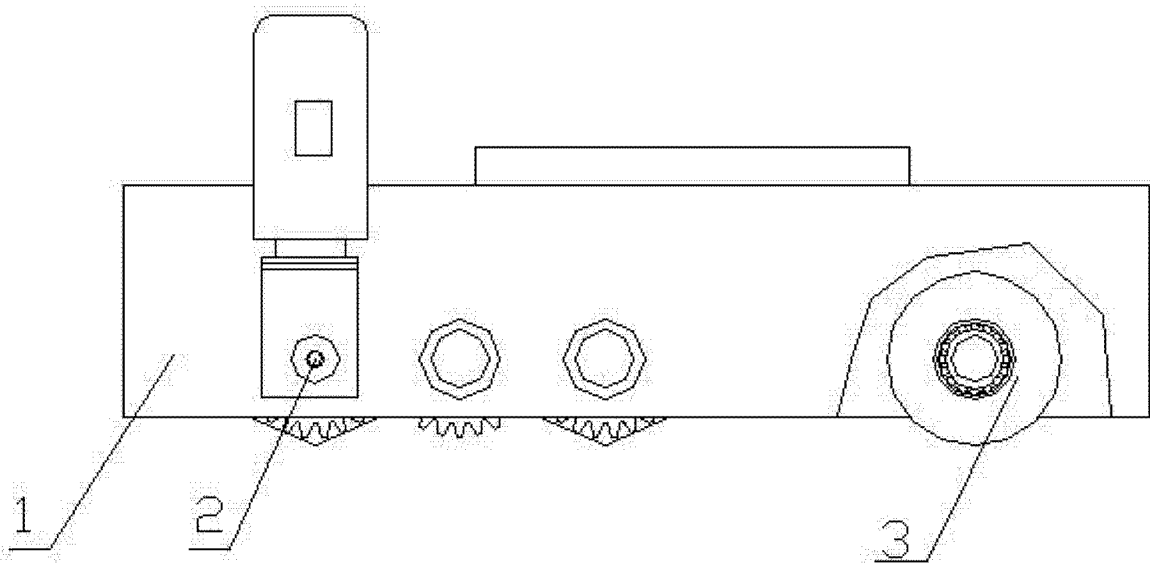


图 1

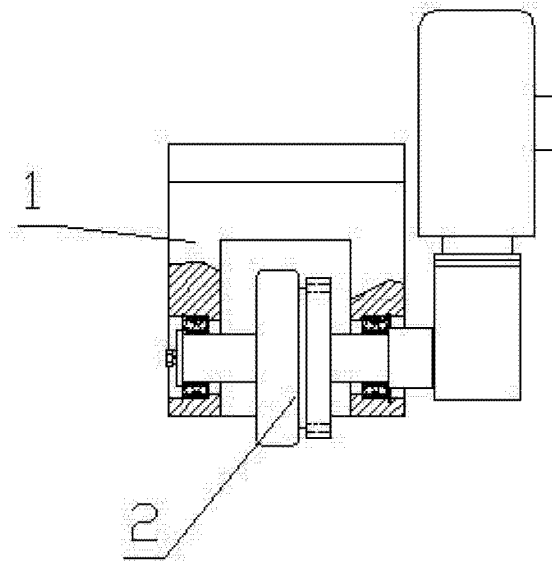


图 2

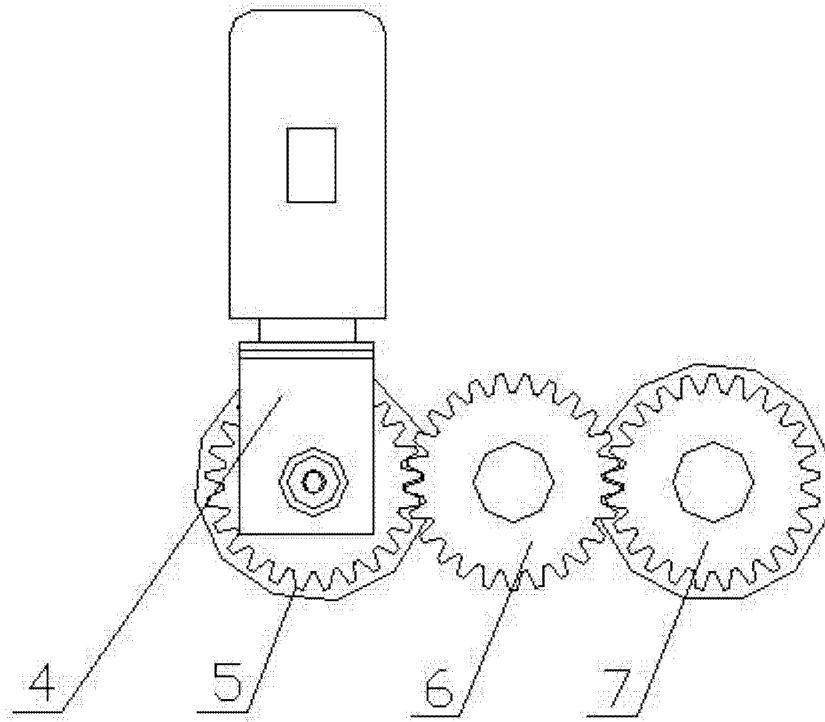


图 3

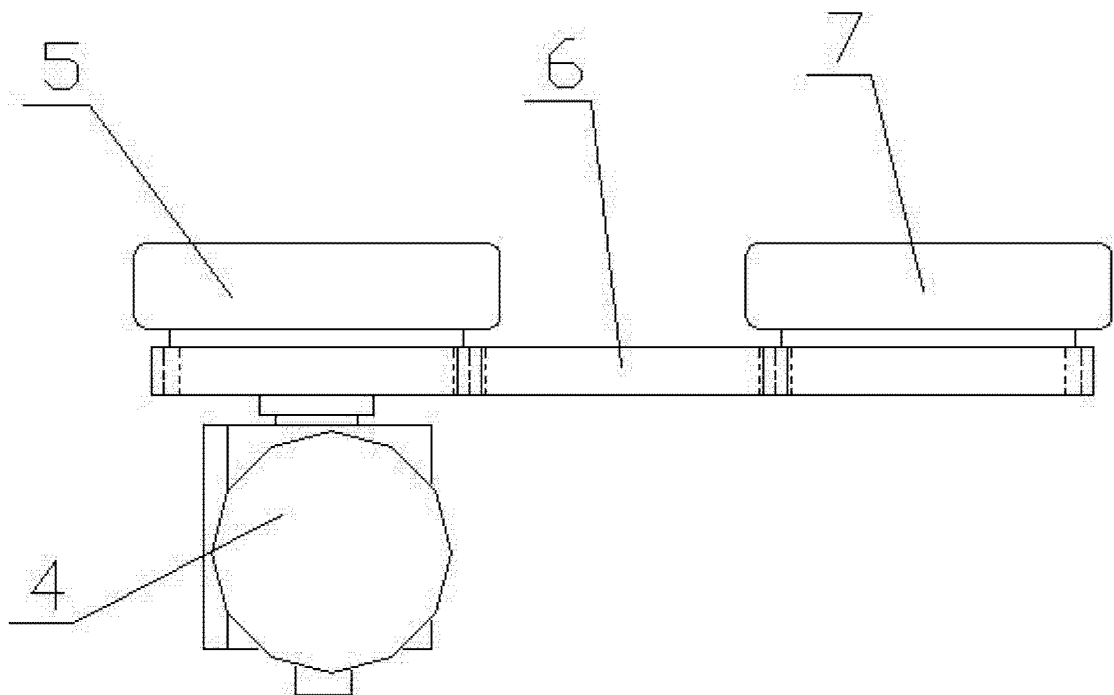


图 4