



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 203608529 U

(45) 授权公告日 2014. 05. 28

(21) 申请号 201320837514. 3

(22) 申请日 2013. 12. 18

(73) 专利权人 冯细平

地址 344200 江西省抚州市崇仁县县府西路
5号(县农业局内)

(72) 发明人 廖禹 冯细平

(51) Int. Cl.

A01B 71/00 (2006. 01)

(ESM) 同样的发明创造已同日申请发明专利

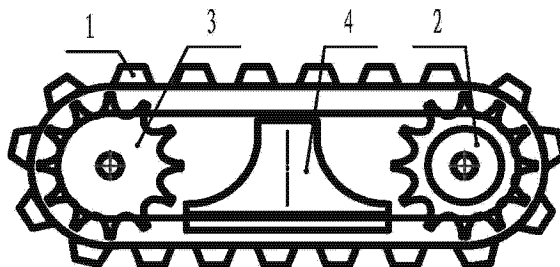
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 实用新型名称

一种微型履带装置

(57) 摘要

一种微型履带装置, 由履带, 驱动轮, 导轮, 支重架组成, 驱动轮、导轮、支重架固定在机器的支架上, 履带套装在驱动轮、导轮上, 导轮将履带张伸并使履带形成上、下两个平面及两个半圆形弧面, 支重架位于驱动轮、导轮之间, 支撑于履带所形成的下平面的上表面, 使履带的下平面与地面接触面积增加, 减少了机器振动, 机器收集粮食与谷物更干净, 并且前进时不易打滑、不至于因地面不平整使机器停止前进, 使机器的整体作业效果更理想。



1. 一种微型履带装置，由履带(1)，驱动轮(2)，导轮(3)，支重架(4)组成，其特征是：驱动轮(2)、导轮(3)、支重架(4)固定在机器的支架上，履带(1)套装在驱动轮(2)、导轮(3)上，导轮(3)将履带(1)张伸并使履带(1)形成上、下两个平面及两个半圆形弧面，支重架(4)位于驱动轮(2)、导轮(3)之间，支撑于履带(1)所形成的下平面的上表面。

一种微型履带装置

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种农业机械部件，尤其涉及一种微型履带装置，该装置主要应用于扒谷机，收谷机，收粮机，晒场收谷机，粮食收集机，晾晒谷物收集机，粮食收集装袋机，粮食自动收集机。

背景技术

[0002] 目前使用的扒谷机，收谷机，收粮机，晒场收谷机，粮食收集机，晾晒谷物收集机，粮食收集装袋机，粮食自动收集机，其驱动装置全部是采用圆形轮子驱动，所以在作业的环境（地面）存在不平整时，机器波动较大，地面上的粮食与谷物收集不干净，其次轮子接触地面的面积小，容易打滑，容易磨损，使机器走不动、甚至停止，在这种情况下，必须采用人力推动才能使机器前进，因此目前的扒谷机，收谷机，收粮机，晒场收谷机，粮食收集机，晾晒谷物收集机，粮食收集装袋机，粮食自动收集机其整体的使用效果不理想。

发明内容

[0003] 为了克服现有扒谷机，收谷机，收粮机，晒场收谷机，粮食收集机，晾晒谷物收集机，粮食收集装袋机，粮食自动收集机的缺陷，本实用新型提供了一种微型履带装置，该装置极大地增大了机器行走时接触地面的面积，减少了机器振动，使地面上的粮食与谷物收集更干净，并且不易打滑，不易磨损，并使机器行走更方便、不至于停止，不需要采用人力推动机器前进，该装置使用于扒谷机，收谷机，收粮机，晒场收谷机，粮食收集机，晾晒谷物收集机，粮食收集装袋机，粮食自动收集机，使机器的整体作业效果更理想，尤其是地面不平整时其效果更佳。

[0004] 本实用新型解决其技术问题所采用的技术方案是：一种微型履带装置，由履带(1)，驱动轮(2)，导轮(3)，支重架(4)组成，驱动轮(2)、导轮(3)、支重架(4)固定在机器的支架上，履带(1)套装在驱动轮(2)、导轮(3)上，导轮(3)将履带(1)张伸并使履带(1)形成上、下两个平面及两个半圆形弧面，支重架(4)位于驱动轮(2)、导轮(3)之间，支撑于履带(1)所形成的下平面的上表面，使履带(1)的下平面能够更平整地作用于地面，机器的动力通过机械传动作用于驱动轮(2)，使驱动轮(2)运转，驱动轮(2)带动履带(1)运动，导轮(3)随履带(1)运转，支重架(4)支撑于由履带(1)所形成的下平面的上表面，使履带(1)的下平面与地面接触面积增加，随驱动轮(2)运转，机器实现前进的目的。

[0005] 本实用新型所述的一种微型履带装置的有益效果是：极大地增大了机器接触地面的面积，减少了机器振动，使地面上的粮食与谷物收集得更干净，并且前进时不易打滑，机器的行走部件不易磨损，使机器行走更方便、不至于因地面不平整使机器停止前进，克服了有时候需采用人力推动机器前进的缺陷。

[0006] 附图说明

[0007] 下面结合附图对本实用新型进一步说明。

[0008] 图 1 为本实用新型的整体结构图

[0009] 图 2 为图 1 的俯视图

[0010] 图 3 为图 1 的右视图

[0011] 图中 :1. 履带, 2. 驱动轮, 3. 导轮, 4. 支重架。

[0012] 具体实施方式

[0013] 参照图 1 并结合图 2、图 3, 在本实施例中: 一种微型履带装置, 由履带 (1), 驱动轮 (2), 导轮 (3), 支重架 (4) 组成, 驱动轮 (2), 导轮 (3), 支重架 (4) 固定在机器的支架上, 履带 (1) 套装在驱动轮 (2)、导轮 (3) 上, 导轮 (3) 将履带 (1) 张伸并使履带 (1) 形成了上、下两个平面及两个半圆形弧面, 支重架 (4) 位于驱动轮 (2)、导轮 (3) 之间, 支撑于由履带 (1) 所形成的下平面的上表面, 并使履带 (1) 的下平面能够更平整地作用于地面, 机器的动力通过机械传动作用于驱动轮 (2), 使驱动轮 (2) 运转, 驱动轮 (2) 带动履带 (1) 运动, 导轮 (3) 随履带 (1) 运转, 支重架 (4) 支撑于由履带 (1)、驱动轮 (2)、导轮 (3) 所形成的下平面的上表面, 增加履带 (1) 与地面的接触面积, 随驱动轮 (2) 运转, 机器实现前进的目的, 在机器前进的过程中, 因机器与地面的接触面积大, 克服了因地面的不平整产生的振动, 使地面上的粮食与谷物收集更干净, 并且在机器前进时不易打滑, 行走部件不易磨损, 机器行走更方便、不至于因地面不平整使机器停止前进, 克服了采用人力推动机器前进的缺陷。

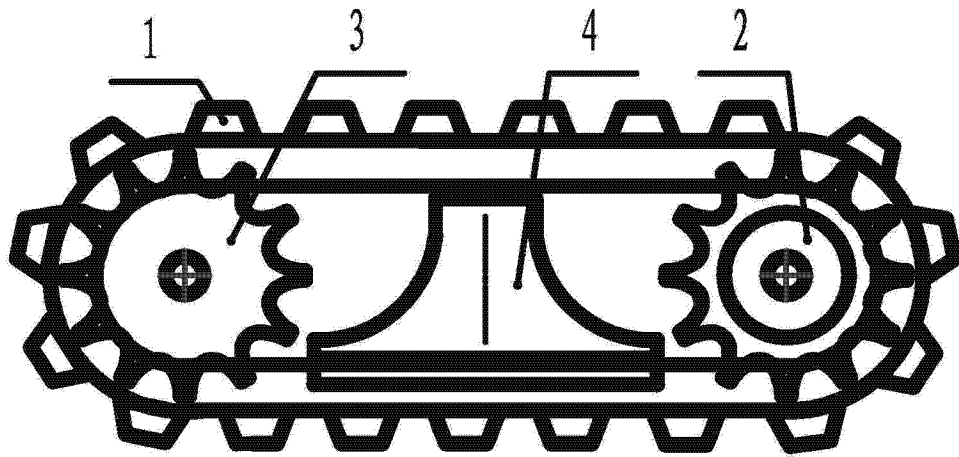


图 1

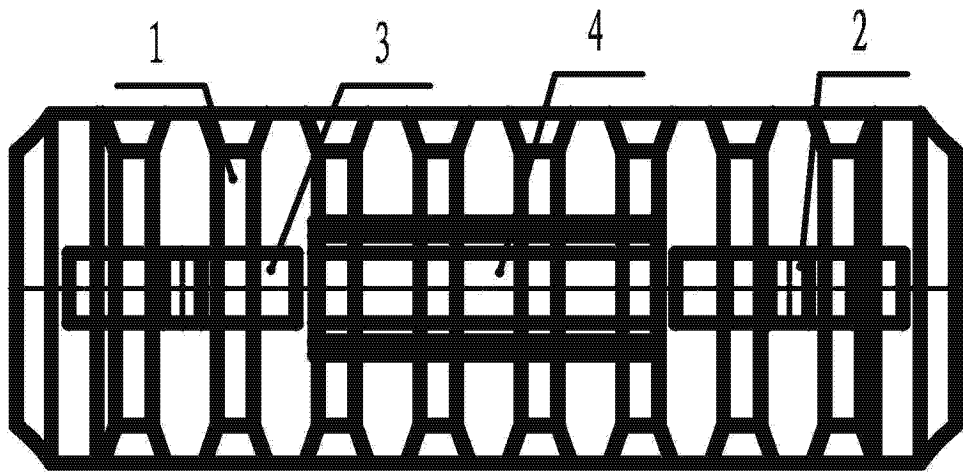


图 2

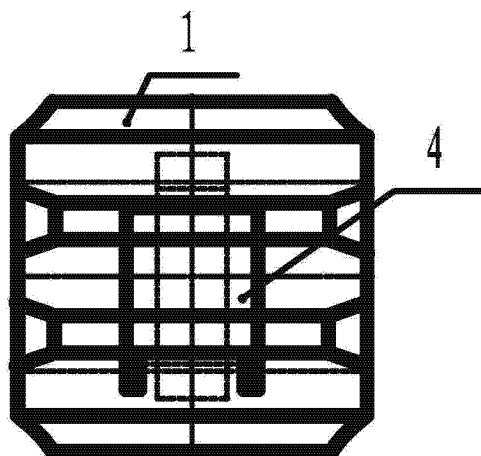


图 3