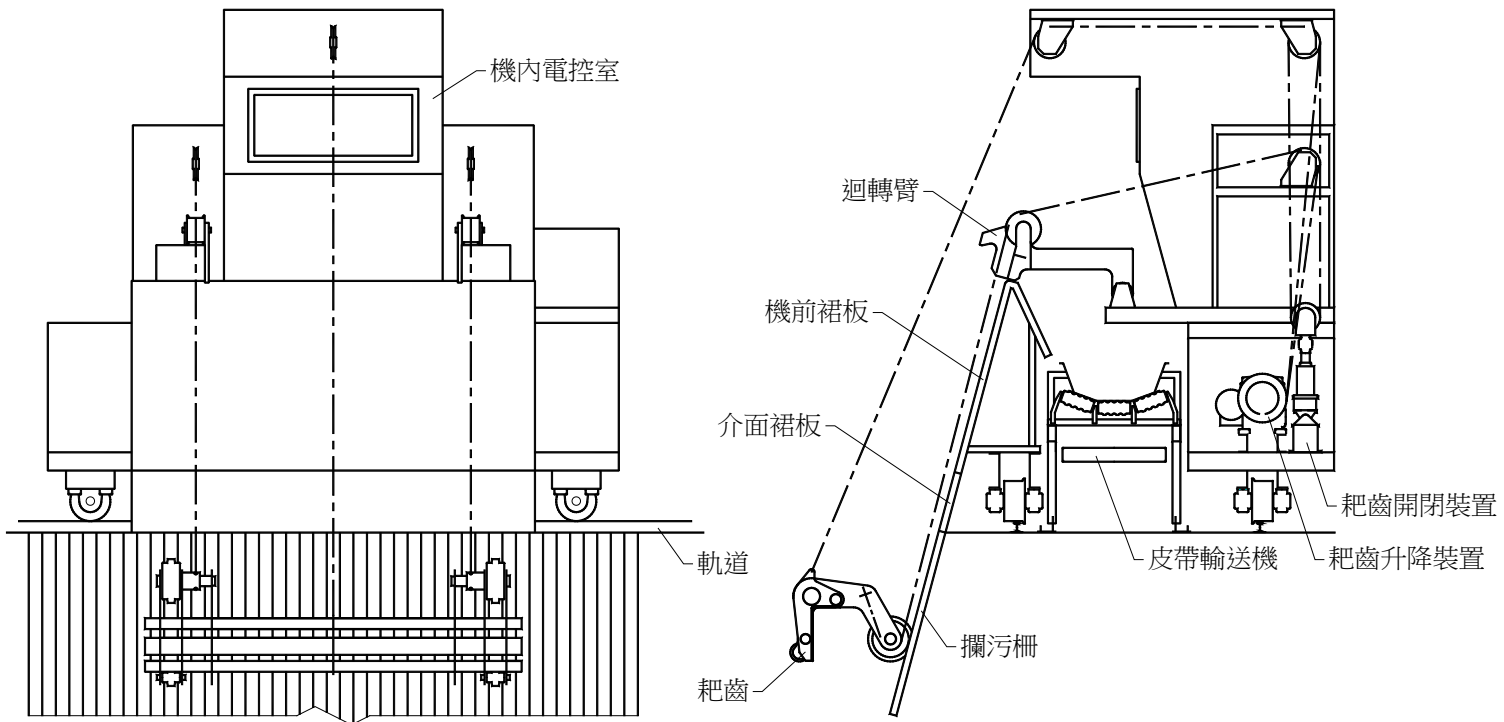


# 巍昌牌 行走撈污機

TRASHCAR

— 清理水源之行走式撈污機 —



CTLG JUN 15

## 用途

- 撈取粗大垃圾之粗撈設備可以行走於廣寬度之粗目攔污柵之間。
- 同一深度水路可共用一台行走撈污機。

## 構造

1. 行走撈污機設置皮帶輸送機能將耙上來之垃圾搬運至垃圾儲存處或倒入垃圾子車。
2. 通常操作者坐進駕駛台以手動於任何地點點刮耙垃圾但也可以自動駕駛撈取垃圾。
3. 行走撈污機由下列另組件裝配而成
  - 刮耙裝置
  - 耙齒開閉裝置
  - 行走裝置
  - 撈污機架
  - 裙板
  - 耙齒
  - 鋼索
  - 皮帶輸送機

## 另組件

1. 刮耙裝置包括下列另組件
  - 馬達
  - 蝸輪減速機
  - 主索輪
  - 回轉臂
  - 鋼索
2. 耙齒開閉裝置包括下列另組件
  - 馬達
  - 動力缸
  - 主索輪
  - 鋼索
3. 行走裝置包括下列另組件
  - 馬達
  - 蝸輪減速機
  - 車輪
  - 鍊條
4. 撈污機架
  - 機架是用型鋼和鋼板以焊接或固定螺絲組裝而成，不過製造時應確實糾正其彎曲。
  - 機架上裝設有刮耙裝置、耙齒開閉裝置、行走裝置和駕駛設備等。
5. 裙板
  - 裙板用 SUS304 製成是令垃圾能從其上面通過後排出，裙板要有充分耐垃圾衝擊、耐磨等特性。
  - 裙板下面應以型鋼補強，固定於機架。

## 6. 耙齒

- 耙齒以 SUS304 製成，用鋼索上升而以自重下降。
- 耙齒節距應與攔污柵節距相同得有效刮耙攔污柵上之垃圾。
- 耙齒須沿著攔污柵平穩上下移動。

## 攔污柵種類

攔污柵依其在水路上設置的位置不同而可分為連續攔污柵與間隔攔污柵二種。

1. 連續攔污柵是將攔污柵固定於攔污柵主橫樑上再將這主橫樑固定於冀牆之前面構成連續性的攔污柵，其中間並無間斷所以不但是可以選擇最小的行走撈污機，還可以讓行走撈污機在任意位置停車撈污並不要求正確之停車位置。
2. 間隔攔污柵為將攔污柵主橫樑固定於冀牆與冀牆之間，亦即每一水路需要分別刮耙一次，若水路較寬者甚至要刮耙二次。行走於間隔攔污柵之撈污機必須要有很正確之定位停車裝置，否則耙齒就會碰到冀牆發生危險。

## 傾倒垃圾機構

- 以耙齒刮取垃圾到達頂點後，以機上的回轉臂將耙齒轉動到輸送機之上方。
- 然後啟開耙齒傾倒垃圾完成行走撈污機之最後一個機械動作。

## 機內操作

行走撈污機之機內操作可分為單控操作和連控操作兩種。

### 1. 單控操作

將選擇開關扳至單控位置

- 按行走前進鈕或後退鈕使行走撈污機前進或後退到任意點準備刮耙垃圾。
- 分別操作耙齒升降和開閉完成耙取垃圾工作。

### 2. 連控操作

將選擇開關扳至連控位置

- 按一站前進鈕則行走撈污機會逐站停車準備撈取垃圾。
- 行走撈污機到站後按循環刮耙鈕則連串完成耙齒升降和開閉工作。
- 完成最後一站撈污工作後按後退鈕將行走撈污機退回後端。

# 巍昌牌行走撈污機 TRASHCAR

## 機外操作(非標準)

機內操作是本公司的標準電控操作而機外遙控操作為非標準者，如需要機外電控操作時操作者不得離開能監視撈污機的視線範圍。

- 確認選擇開關在機外遙控位置。
- 只要按下遙控鈕則行走撈污機從原點出發由第一站開始到最後一站遂站完成撈污工作後前進到前端。
- 到了前端就自動折返原點（後端）。

## 設計條件

- 垃圾重量 200 kg / m
- 耙齒重量 200 kg / m
- 刮耙速度 5 m/min
- 耙齒開口 0.5 m
- 開閉速度 30mm / sec
- 行走速度 10 m / min
- 颱風風速 65m / sec
- 地震係數 0.2
- 攔污柵斜度 75°
- 污物與金屬摩擦係數 0.7

## 標準尺寸

- 軌條 22 kg / m
- 軌條間距 2 m
- 輸送皮帶寬度 0.75 m
- 撈污機高度 4 m
- 攔污柵厚度 8 mm SUS304
- 攔污柵寬度 65 mm
- 攔污柵節距 98 mm
- 耙齒節距 98 mm
- 耙齒厚度 6 mm SUS304
- 裙板厚度 6 mm SUS304

單位 mm

撈污機型號	水路寬			最大 水路深	刮耙馬力 HP	開閉馬力 HP	行走馬力 HP	鋼索直徑
	單 撈	雙撈重疊 600	雙撈重疊 100					
TC3060	3000	5000	5500	6000	3	0.5	2	12
TC3560	3500	6000	6500	6000	3	0.5	2	12
TC4070	4000	7000	7500	7000	4	1	2	14
TC4570	4500	8000	8500	7000	4	1	2	14