

Корисна модель відноситься до області механізації трудомістких процесів в тваринництві, а саме до засобів механізації дозованої роздачі кормів на тваринницьких фермах.

Відомий самозавантажувальний кормороздавач [а.с. №1762824 A01K5/00, Бюл. №35, 1992, стор. 11], який має бункер, на рамі самозавантажувального кормороздавача в задній частині закріплений забірний робочий орган у вигляді дугоподібного стрічкового транспортера.

Недоліком цього самонавантажувального кормороздавача є те, що в наслідок відокремлення частини корму забірним робочим органом такого типу витрачається багато енергії.

Як прототип прийнято кормороздавач [а.с. №1793864 М<sup>6</sup> A01K5/00, Бюл. №5, 1993, стор. 172], що має раму з встановленим на ній бункером з розміщеними у ньому робочими органами у вигляді повздовжнього подаючого та поперечного вивантажувального транспортерів з приводами та натяжними зірочками, розміщені в бункері бітери та спрямовувач переміщення корму.

Недоліком кормороздавача є те, що для завантаження кормом потрібні сторонні технічні засоби, що впливає на тривалість та енергоємність технологічного процесу завантаження кормороздавача та потребує додаткових витрат людської праці.

В основу корисної моделі поставлена задача створення такого самозавантажувального кормороздавача, який додатково містить завантажувальний транспортер і нове конструктивне виконання робочого органу, що забезпечує самозавантаження кормороздавача без застосування сторонніх технічних засобів для завантаження кормів, забезпечує зменшення енергоємності процесу відокремлення кормів та витрат людської праці.

Поставлена задача вирішується тим, що самонавантажувальний кормороздавач, що містить встановлений на рамі бункер з розміщеними в ньому повздовжнім подаючим та поперечним вивантажувальним транспортерами з приводами і бітерами, згідно винаходу він додатково містить завантажувальний транспортер і робочий орган, виконаний у вигляді двох горизонтально встановлених гвинтів правої та лівої навівок з протилежним обертанням і розміщених всередині них валів, на кінцях яких встановлені пили з більшою частотою обертання ніж гвинти.

Виконання робочого органу у вигляді двох горизонтально встановлених гвинтів з протилежним обертанням правої та лівої навівок забезпечує пошарове згрібання корму у міжгвинтовий простір, використовуючи фізико-механічні властивості кормових монолітів та транспортування його до бункера, що зменшить тривалість технологічного процесу завантаження.

Розміщення всередині гвинтів валів, на кінцях яких встановлені пили, що обертаються з більшою частотою ніж гвинти, забезпечить попереднє відрізання торця кормового моноліту та зменшить енергоємність процесу відокремлення і згрібання корму гвинтами.

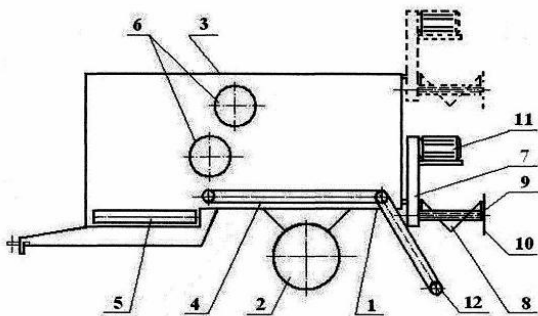
Застосування завантажувального транспортера забезпечує усунення втрат кормів за рахунок підбирання часток корму у момент занурення робочого органу в моноліт нижче ніж знаходиться бункер.

Суть корисної моделі ілюструється кресленнями, де на Фіг.1 зображений загальний вигляд самозавантажувального кормороздавача; на Фіг.2 - завантажувальний робочий орган.

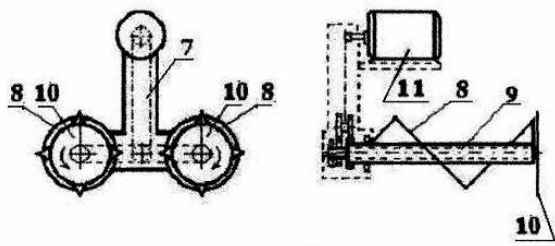
Самозавантажувальний кормороздавач містить раму 1 з ходовою частиною 2 на якій розміщений бункер 3, в якому розташований повздовжній подаючий транспортер 4, поперечний вивантажувальний транспортер 5, та бітери 6. В задній частині самозавантажувального кормороздавача розміщений робочий орган 7, який містить два горизонтально встановлені гвинти 8 правої та лівої навівок з протилежним обертанням. Всередині гвинтів 8 проходять вали 9, на кінцях яких встановлені пили 10, які обертаються з більшою частотою ніж гвинти 8. Робочий орган 7 має привод 11. Самозавантажувальний кормороздавач оснащений завантажувальним транспортером 12, який знаходиться під робочим органом 7.

Самозавантажувальний кормороздавач працює таким чином.

Самозавантажувальний кормороздавач встановлюється біля сховища корму завдяки ходовій частині 2. Вмикається привод 11 робочого органу 7, який починає занурюватися у моноліт корму. При зануренні робочого органу 7 пили 10, які обертаються з більшою частотою обертання ніж гвинти, встановлені на кінцях валів 9 підрізають торець кормового моноліту, після цього гвинти 8 правої та лівої навівок з протилежним обертанням згрібають підрізаний шар корму і транспортують його до бункера 3, розміщеного на рамі 1. Після того як робочий орган 7 занурюється у моноліт корму нижче розміщення бункера 3 вмикається привод (не показано) завантажувального транспортеру 12 для завантаження бункера 3 кормами з нижніх шарів кормового моноліту. Після заповнення бункера 3, самозавантажувальний кормороздавач переміщується до місць роздавання кормів. Вмикаються приводи (не показані) повздовжнього подаючого транспортеру 4 та поперечного вивантажувального транспортеру 5. Кормова маса, що знаходиться в бункері 3 при обертанні бітерів 6 та роботі повздовжнього подаючого транспортеру 4 подається до поперечного вивантажувального транспортеру 5, а далі у вигляді кормосуміші направляється у годівниці (не показано).



Фіг. 1



Фиг. 2