

Корисна, модель відноситься до сільськогосподарського виробництва і може бути використана в галузі тваринництва, зокрема, свинарстві для приготування і роздавання кормових сумішок.

Відомий роздавач кормів, що містить циліндричний корпус, в якому розміщені робоча камера з одновальною мішалкою у вигляді приварених до стійок вала витків, які направлені від торцевих стінок камери до її середини, і розвантажувальний шнек [наприклад, кормороздавач КМП-Ф-3. В кн.: Нова сільськогосподарська техніка / В.А.Ясенецький, В.С.Куліш, М.П.Мечта та ін. - К.: Урожай, 1991. -С.225-226].

Вказаний змішувач має такі технологічні недоліки.

Так, розвантажувальний конвеєр розміщений в передній частині бункера, тоді як витки мішалки навиті і змішують кормосумішку від торцевих стінок бункера до його середини. В результаті цього погіршується умови вивантаження корму, особливо його залишків в кінці технологічного циклу. Необхідність протидіяти мішалці при видачі кормів потребує також додаткових енерговитрат.

Корисною моделлю ставиться завдання підвищення ефективності процесу роздавання кормових сумішок.

Поставлене корисною моделлю завдання досягається тим, що у роздавачі кормів, який являє собою встановлений на ходовій рамі бункер з одновальною мішалкою у вигляді закріплених до стійок на валу витків, направлених від торцевих стінок камери до її середини та розвантажувальний конвеєр, згідно корисній моделі нижня частина бункера виготовлена з двох півконусів, зварених широкими основами посередині довжини бункера, в цій же середній зоні до корпусу знизу бункера приймальною горловиною кріпиться розвантажувальний конвеєр, а над приймальною горловиною розвантажувального конвеєра на стояках мішалки змонтовані двокрилі лопаті, причому крила останніх розміщені під тупим кутом вершиною назустріч обертанню мішалки.

На Фіг.1 схематично зображений роздавач кормів.

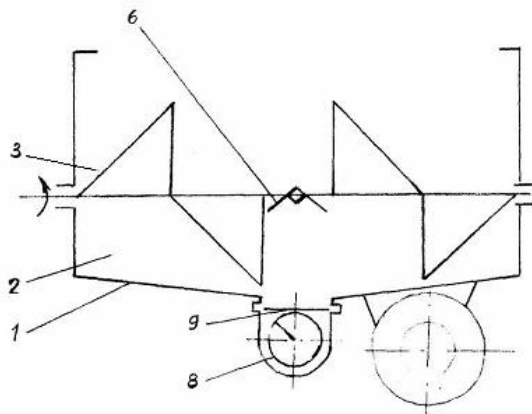
На Фіг.2 показаний поперечний переріз роздавача кормів.

Роздавач має корпус 1, в бункері 2 якого розміщена одновальна мішалка 3 у вигляді закріплених на стійках 4 витків 5, які сходяться від торцевих сторін камери 2 до її середини. Саме в цій зоні до стійок 4 закріплені також двокрилі лопаті 6. Крила останніх встановлені під тупим кутом вершиною назустріч напрямку обертання мішалки 3. В середній же зоні бункера 2 знизу до корпусу 1 приймальною горловиною 7 закріплено розвантажувальний конвеєр 8. Між бункером 2 і приймальною горловиною 7 встановлено заслінку 9.

Роздавач кормів працює таким чином.

Завантаження попередньо подрібнених вихідних компонентів у бункер 2 доцільно здійснювати при включеній мішалці 3. Рівень завантаження бункера 2 не повинен перевищувати 0,7-0,75 її об'єму. Приготування кормосумішки можна здійснюватися в процесі транспортування заповненого роздавача в зону годівлі тварин. Готову кормову сумішку видають з бункера 2 розвантажувальним конвеєром 8. Для цього спочатку включають привод конвеєра 8, а потім відкривають засувку 9. Норму видачі регулюють ступенем відкриття засувки 9.

Розміщення розвантажувального конвеєра в зоні, де сходяться широкі основи конусів корпусу, буде сприяти розвантаженню кормів. А наявність лопатевої мішалки в середній зоні бункера, куди бокові витки мішалки змішують корми від торцевих стінок бункера покращує якість і прискорює процес приготування кормо сумішки і сприяє її вивантаженню.



Фіг. 1

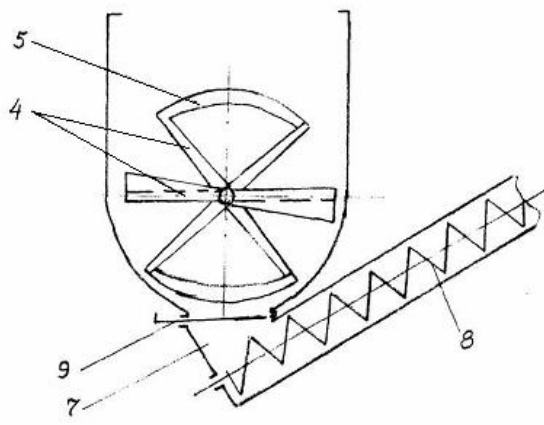


Fig. 2