

آشغالگیر مکانیکی مدل DCV-D

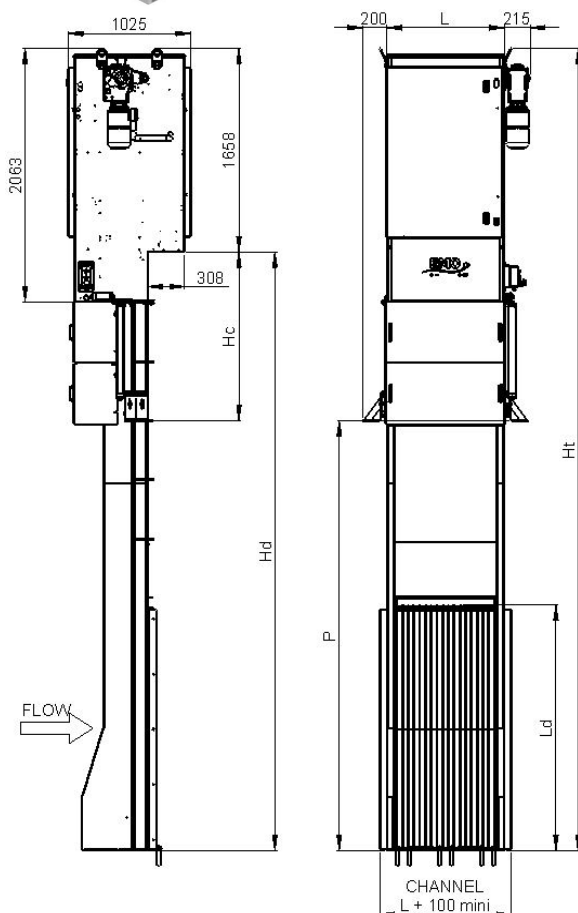


شرکت EMO از پیشگامان طراحی و تولید تجهیزات تصفیه خانه های آب و فاضلاب است. از بدو تاسیس تاکنون (سال 1985) این شرکت هزاران پروژه در 5 قاره ی جهان انجام داده است.

آشغالگیر مکانیکی DCVD دستگاهی کاملاً اتوماتیک برای جداسازی ذرات و جامدات از سیال در بخش پیش تصفیه تصفیه خانه های فاضلاب ، آب ، ایستگاه های پمپاژ و ... است.

- ✓ سیستم 2 کابلی و چنگک
- ✓ فاصله بین میله ها : 10 میلی متر به بالا
- ✓ ظرفیت بالا
- ✓ تعمیر نگه داری و فضای اندک
- ✓ جنس : استینلس استیل 304 و 316
- ✓ عملکرد اتوماتیک
- ✓ هوشمند ، مستحکم و ایمن

مشخصات فنی



توضیحات :	موقعیت :	ابعاد (میلی متر)
ارتفاع تخلیه از کف کانال	Hd	17000
طول کلی	Ht	18660
عرض کلی	L	2080-780
ارتفاع تسمه ها	Ld	3000-500
عمق کانال	P	حدافل 600
ارتفاع تخلیه از بالای کانال	Hc	164000

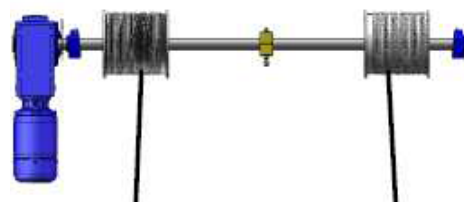


نحوه ی عملکرد دستگاه

این آشغالگیر با استفاده از یک الکتروگیربکس و دو عدد کابل کار می کند. آشغالگیر به صورت اتوماتیک و با توجه به سطح جریان جلوی آشغالگیر (سنسور سطح سنج) یا با تایمر روشن و خاموش می شود. در حالت متوقف (وقتی چنگک در قسمت بالای دستگاه است)، کابل کشیده و کاملاً عمودی است. (زاویه صفر درجه) در زمان شروع به کار دستگاه، چنگک از موقعیت خود خارج شده و به سمت پایین دستگاه حرکت می کند. کابل از دور سیلندر باز می شود. دو پروفیل U شکل در دوطرف دستگاه، چنگک را در جای خود نگه داشته و آن را هدایت می کنند. قطعات پلاستیکی کار شده بر روی سیستم نگه دارنده چنگک، حرکت صاف و عمودی چنگک را گارانتی می کند.



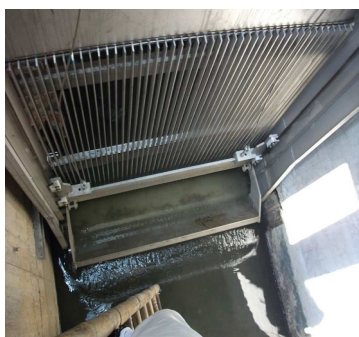
تابلوی
کنترل



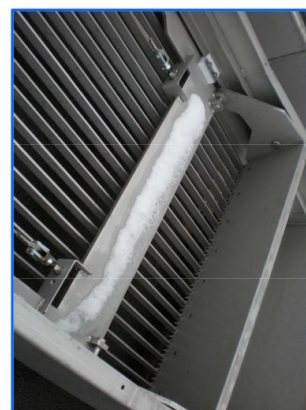
سیستم حرکت 2 کابلی



چنگک



تسمه ها



سنسور تعیین موقعیت

چنگک با استفاده از حلقه های خود روغنکاری شونده به نگهدارنده متصل می شوند. برای بهبود حرکت روبه پایین چنگک، بدنه ی چنگک از ورق ضخیم 20 میلی متری استینلس استیل ساخته شده است. وزن چنگک عملکرد دستگاه را بهبود می بخشد. 2 غلتک پوشیده شده از پلاستیک، چنگک را داخل ریل هدایت می کند. پس از رسیدن به کف کانال چنگک متوقف می شود. برای جلوگیری از خوردگی و ایجاد صدا در محل برخورد چنگک صفحه ی زیرین آشغالگیر از نوع خاصی از پوشش پلاستیکی بر روی چنگک استفاده می شود. الکتروگیربکس همچنان در حال باز کردن کابل تا شل شدن آن است. هنگامی که سنسور مربوطه شل شدن کابل را تشخیص می دهد. (سنسور مجاورتی) جهت چرخش موتور برعکس شده و چنگک به بالا کشیده می شود. چنگک تغییر مسیر داده و دندانه های آن بین تسمه ها وارد می شوند. آشغال ها از جلوی تسمه ها جدا می شود. چنگک به سمت بالا حرکت کرده و به اجکتور می رسد. اجکتور نصب شده بر روی در بلبرینگ دایره ای آشغال ها را به سمت بیرون و بر روی کانوایر هدایت می کند.