

## 1. 产品照片及企业信息



4UW-80 型马铃薯挖掘机

企业名称： 河南豪丰农业装备有限公司

地 址： 许昌尚集产业集聚区昌盛路西段

邮政编码： 461000

电 话： 0374-5690015

传 真： 0374-5695559

联 系 人： 张焕卿

## 2. 主要技术规格

序号	项目		单位	设计值
1	型号名称		/	4UW-80型马铃薯挖掘机
2	工作状态 <sup>1</sup> 外形尺寸（长×宽×高）		mm	1660×1130×1000
3	配套动力	额定（配套）功率	kW	14.7~22.0
		额定转速*2	r/min	/
4	结构型式		/	悬挂式
5	作业幅宽		mm	840
6	挖掘铲型式		/	铲式
7	除茎蔓装置型式		/	/
8	输送装置型式		/	振动链传动栅栏式
9	清选分离装置型式		/	振动链栅栏式
10	输出方式*		/	/
11	最小离地间隙*		mm	/
12	变速方式*		/	/
13	驱动桥*	型式*	/	/
		驱动方式*	/	/
14	制动器型式*		/	/
15	轴距*		mm	/
16	轮距*	导向轮	mm	/
		驱动轮		/
17	轮胎规格*	导向轮	/	/
		驱动轮		/

### 3. 安全性检验结果

序号	项目		单位	合格指标	审查结果(1)
1	安全性能	行车制动冷态减速度	m/s <sup>2</sup>	≥2.94	/
		驻车制动	/	可靠地停在20%的干硬纵向坡道上	/
		耳位噪声	dB(A)	带密封驾驶室: ≤85; 普通驾驶室: ≤93; 无驾驶室或简易驾驶室: ≤95	/
2	安全防护	危险件防护	/	各链条、轴系、链轮、带轮、传动轴和万向节等运动件应有防护装置; 茎叶切碎器应设有防止意外接触刀具的防护装置; 风扇进风口、挖掘铲端部等操作者能意外触及的部位应有防护装置; 清理和输送带的运转底部的入口和接合点应有防护装置; 辊子、茎叶分离装置、土场和石块分离装置的旋转部件应有防护装置。	符合
		进入工作位置的梯子	/	自走式马铃薯挖掘机在驾驶员上下通道应装有梯子和扶手, 驾驶台应安装护栏, 各部件应固定牢靠, 踏板表面应防滑。梯子、护栏的相关尺寸应符合以下规定: 脚踏板宽度≥300mm, 脚踏板深度≥150mm; 脚踏板阶梯间隔≤300mm (单级梯子的踏板间隔≤350mm); 最低一级踏板表面离地高度≤550mm, 特殊情况下, 离地高度可以为700mm; 抓手距梯子较高级踏板高度≤1000mm。	/
		扶手、扶栏、防护栏	/	扶手/扶栏的横截面尺寸 25 mm~38mm; 扶手/扶栏的较低端离地高度≤1500mm; 扶手/扶栏的后侧的放手间隙≥50mm; 在距进入操作者工作梯子最高一级台阶/梯阶横档高 850mm~1100mm 间应设可把握的扶手/扶栏。扶手/扶栏长度≥150mm。	/
		操纵机构	/	对自走式马铃薯挖掘机, 应仅能在驾驶员位置控制运动部件的起动和停止。对牵引式马铃薯挖掘机, 应仅能在牵引机械(如拖拉机)驾驶员位置控制运动部件的起动和停止; 对带分选平台的收获机械, 急停装置在每个工作区均应能操作以停止分选平台的输送机。急停装置的可操作性应方便、可靠; 调整运动部件的操纵机构应位于在驾驶员位置和/或分选平台操作者位置能操作并装有防护装置的位置处; 倾卸和/或高位自卸操纵机构应为止-动型(持续操纵型), 并应在驾驶员位置上才能操作。	/

## 安全性检验结果（续 1）

序号	项目	单位	合格指标	审查结果 (1)	
2	安全防护	照明灯、后视镜	/	自走式马铃薯挖掘机应至少安装作业照明灯 2 只, 1 只照向前方, 1 只照方作业区, 电调行驶速度大于 10km/h 的自走式马铃薯挖掘机还应安装前照明灯 2 只、后位灯 2 只、前转向信号灯 2 只、后转向信号灯 2 只、制动灯 2 只, 应安装行走、倒车喇叭和 2 只后视镜。	/
		挡风玻璃	/	驾驶室前挡风玻璃应有 3C 标志。	/
		分选平台	/	<p>操作者平台应平坦, 表面应防滑。必要时要有防水措施。工作台边缘应设置脚档板、扶栏和中间护栏(横杆), 梯子、护栏的相关尺寸应符合以下规定:</p> <p>a) 脚踏板宽度<math>\geq 300\text{mm}</math>, 脚踏板深度<math>\geq 300\text{mm}</math>;</p> <p>b) 脚踏板阶梯间隔<math>\leq 300\text{mm}</math>;</p> <p>c) 最低一级踏板表面离地高度<math>\leq 550\text{mm}</math>, 特殊情况下, 离地高度可以为 700mm。</p> <p>带有分选平台的收获机应配备声响报警装置, 用于提醒注意运动部件的起动。对自走式收获机, 该声响报警装置应能自动报警。</p>	/
		倾卸和/或高位自卸料斗	/	在进入区内, 整个料斗运动部件和机架之间应至少具有 25mm 的距离。	/
		卸料装置	/	马铃薯挖掘机应使操作者在驾驶员位置进行卸料作业。如果卸料装置离开运输位置存在风险, 则卸料装置应配备将其锁紧在运输位置的锁定装置。	/
3	安全信息	/	<p>对操作人员有危险处应固定永久性警示标志, 安全警示标志应符合 GB 10396 和 GB 10395.16 的规定。</p> <p>马铃薯挖掘机至少应设置下列安全标志: 在收获机运动时, 禁止上下进入分选平台梯子的安全标志; 在紧靠茎叶排出口和抛撒系统的茎叶清除装置上, 设置警告运动部件产生危险的安全标志; 在茎叶清除装置上, 设置警告抛撒物产生危险的安全标志; 在保养和维修工作中需要使用机械支撑的安全标志。安全警示标志应符合 GB 10395.16 附录 D 的要求。</p>	符合	

## 安全性检验结果（续 2）

序号	项目	单位	合格指标	审查结果 (1)
3	安全信息	/	<p>使用说明书应对有关安全注意事项进行说明。包括：</p> <p>a) 机手必须认真阅读使用说明书，在充分了解机器的结构、性能及调整、使用、维护、保养和安全方面的要求后，方可操作；</p> <p>b) 从茎叶清除装置前抛出石头的危险；c) 机器运转时，严禁靠近转动部位；</p> <p>d) 作业时，由于土壤条件导致收获机缺乏稳定性产生的危险；</p> <p>e) 检查、保养、排除故障时，必须停机以确保安全，并用支撑杆有效支撑，方可按相应规定进行；</p> <p>f) 清除堵塞使用的工具和遵循规则（包括在进行任何动手清理堵塞前，应首先关闭发动机的提醒）；</p> <p>g) 在重新起动收获机前需要关闭防护装置；</p> <p>h) 悬挂式或牵引式收获机械与牵引机械电路和液压管路联接时应采取的预防措施；</p> <p>i) 安装和使用在牵引机械驾驶员位置操作的收获机操作机构时应采取的预防措施；</p> <p>j) 需要保证急停装置功能正确；</p> <p>k) 对带分选平台的牵引式收获机械，当报警装置不能自动接通时，拖拉机驾驶员应开起声响报警装置以引起注意运动部件的起动；</p> <p>l) 当收获机由牵引车辆的液压阀控制时，该液压阀的操纵机械应采用止-动装置（持续操纵式）；</p> <p>m) 分选平台上操作者面临灰尘产生的危险；</p> <p>n) 仅在收获作业期间允许操作者在分选平台上，在收获机运行时，操作者不能上下进入分选平台的梯子；</p> <p>o) 对驾驶员的要求。</p>	符合
4	安全装置	/	应设置机器在升起状态进行维护和保养作业时的机械支撑机构或液压锁定装置，并防止其意外下落。	符合
	挖掘装置	/	应设置在挖掘装置处于升起位置时，动力挖掘装置的旋动部件应停止转动装置。	/
	灭火器	/	灭火器应在易于取卸的位置上	/
备注	(1) 单项判定合格填“+”，不合格填“-”。			

#### 4. 适用性检验结果

序号	项 目		单位	合格指标	检验结果 (1)		
1	性能 试 验	损失率	自走式联合收获机 牵引式联合收获机 挖掘机	/	$\leq 4\%$	0.4%	
2		伤薯率	自走式联合收获机	/	$\leq 2.0\%$	/	
			牵引式联合收获机		$\leq 2.0\%$	/	
			挖掘机		$\leq 1.5\%$	0.06%	
3		破皮率	自走式联合收获机	/	$\leq 3.0\%$	/	
			牵引式联合收获机		$\leq 3.0\%$	/	
			挖掘机		$\leq 2.0\%$	0.5%	
4		用户 调 查	适用度	自走式联合收获机 牵引式联合收获机 挖掘机	分	$\geq 4$	4.85
备注		(1) 单项判定合格填“+”，不合格填“-”。					

#### 5. 可靠性检验结果

序号	项 目	单位	合格指标	检验结果 (1)
1	有效度 $k_{18}$	/	$\geq 95\%$	100%
2	用户满意度	分	$\geq 80$	98
3	故障情况	/	在生产查定和用户调查中均未发生严重故障、致命故障。	符合
备注	(1) 单项判定合格填“+”，不合格填“-”。			