

保存本

高等学校教学用书

矿井提升设备

[矿山机电专业用]

北京矿业学院矿山提升运输教研组编

只限学校内部使用

中国工业出版社

高等学校教学用书



矿井提升设备

(矿山机电专业用)

北京矿业学院矿山提升运输教研组编

中国工业出版社

本书叙述矿井提升设备各个组成部分的构造，性能；并通过矿井提升理论的探讨，阐述了合理选择和计算提升设备的方法。同时研究了提升设备各种电气控制方法及电气设备的选择等，在矿井提升机一章内，对制动器的理论及合理设计作了简略的叙述。

本书是矿业学院机电专业适用的教材，也可作为其他专业教学参考书。

矿井提升设备

[矿山机电专业用]

北京矿业学院矿山提升运输教研组编

煤炭工业部书刊编辑室编辑(北京东长安街煤炭工业部大楼)

中国工业出版社出版(北京佟麟阁路丙10号)

(北京市书刊出版事业许可证出字第110号)

中国工业出版社第二印刷厂印刷

新华书店北京发行所发行·各地新华书店经售

开本787×10921/16·印张19·插页4·字数384,000

1961年9月北京第一版·1962年3月北京第二次印刷

印数1,138—2,197·定价(10-6)2.35元

统一书号：K15165·859(煤炭-38)

目 录

緒論	5	第七章 等直徑提升設備動力學	131
第一章 提升容器	9	第一节 矿井提升設備的普遍動力 方程式	131
第二节 罐籠	9	第二节 等直徑矿井提升設備的動力 方程式	134
第三节 箕斗	26	第三节 等直徑矿井提升設備 靜力學	135
第四节 各種提升容器的比較及 使用範圍	38	第四节 变位質量的計算	141
第五节 一次合理提升量的決定及容器 規格的選擇	39	第五节 普通罐籠提升動力學	144
第二章 提升鋼絲繩	44	第六节 非翻轉式箕斗提升動力學	147
第一节 提升鋼絲繩的構造、種類及其 應用範圍	44	第七节 翻轉式容器提升動力學	148
第二节 提升鋼絲繩中產生的應力	51	第八节 加速階段拖動力為常數時提升 系統的運動規律	150
第三节 提升鋼絲繩的計算及選擇	54	第九节 平衡鉤單容器提升的 動力學特點	156
第四节 提升鋼絲繩的試驗、檢查和 維護	60	第十节 下放貨載時的動力學	158
第三章 矿井提升機	61	第八章 矿井提升機的拖動及計算	159
第一节 圓筒形絞筒提升機	61	第一节 交流感應電動機的拖動	159
第二节 矿井提升機制動裝置	79	第二节 直流提升電動機的拖動	166
第三节 提升系統的平衡原理	95	第三节 提升電動機容量的計算和 選擇	167
第四节 變直徑絞筒提升機	97	第四节 根據動力系數計算提升 電動機的容量	171
第五节 摩擦提升機	99	第五节 提升機各種拖動裝置的性能 比較及使用範圍	177
第六节 圓筒形絞筒提升機主要尺寸的 計算及選擇	102	第九章 矿井提升設備的設計計算	179
第四章 天輪和井架	106	第一节 設計提升設備時應採取的 主要原則	179
第一节 天輪	106	第二节 確定交流拖動提升設備的 最有利運轉方式	183
第二节 井架	110	第三节 平衡提升系統及不平衡提升 系統的應用範圍	187
第五章 提升機與井筒的相對位置	112	第四节 普通罐籠提升設備的設計 計算	188
第一节 提升機安裝地點的選擇及井筒 相對位置的計算	112	第五节 非翻轉式箕斗提升設備的 設計計算	191
第二节 在一個井筒中有兩套提升設備時 提升機與井筒的相對位置	118	第六节 翻轉式箕斗和翻轉式罐籠提	
第六章 等直徑提升設備的運動學	119		
第一节 一次提升時間的確定	119		
第二节 普通罐籠提升的運動學	120		
第三节 非翻轉式箕斗提升運動學	126		
第四节 翻轉容器提升運動學	129		

升设备的设计计算特点	194	接线图	253
第七节 直流电动机拖动提升设备		第六节 具有电动发电机组直流提升	
设计特点	194	电动机的控制	257
第八节 具有电动发电变流机组直流拖		第七节 具有电机放大器的电动发电	
动系统各电机容量及电能消		机组直流提升电动机的控	
耗设备效率的计算	203	制接线图	260
第十章 斜井提升	206	第十三章 感应电动机拖动的提升	
第一节 斜井提升的运动学	208	设备主要电气控制装	
第二节 斜井提升的动力学	213	置的计算和选择	264
第三节 斜井提升设备的计算特点	221	第一节 转子电阻的计算和选择	264
第十一章 摩擦提升设备的计算特点	223	第二节 提升设备其他各种电气设备的	
第一节 摩擦提升不打滑的条件	223	选择	280
第二节 防滑安全系数的验算	224	第三节 动力制动发电机的计算	283
第三节 多绳摩擦提升设计中的		第十四章 检测及保护装置	286
一些问题	228	第一节 操纵平台	286
第十二章 矿井提升机的控制	231	第二节 深度指示器	289
第一节 感应电动机的运转方式	231	第三节 限速器	290
第二节 感应电动机拖动的提升机		第四节 速度表	302
自动化原理	234	第五节 终点开关	303
第三节 具有标准PTX型转子控制盘的		第十五章 提升机房的布置及设备	
感应电动机半自动控制接线		安装运转与维护	305
图	241	第一节 提升机房的布置及提升机的	
第四节 动力制动在提升机控制中的		安装	305
应用	246	第二节 钢丝绳的缠绕及与提升容器	
第五节 交流拖动提升机自动化控制		的挂装	307

緒論

在党的鼓足干劲、力争上游、多快好省地建設社会主义总路綫的光輝照耀下，煤炭工业，同其他工业一样，获得了巨大的发展。經過三年的連續跃进，在1960年煤产量已从1957年占世界第五位上升到第二位。

矿井提升是采煤过程中重要的一环。从地下采出的煤炭必須依靠提升设备运送至地面，同时，矸石的提升，人員的升降，材料设备的输送都要通过矿井提升设备来实现。由此可见，矿井提升即井筒中的运输工作，是全矿运输系统中的重要环节。因此，在矿井生产过程中，要求提升设备能够高度地可靠安全地运转，这是因为如果提升设备发生事故，不仅使全矿生产陷于停顿，而且有可能造成人身事故，此外，提升设备的耗电量甚大，在某些情况下，可达矿井总耗电量的30~40%。因此在設計新井的提升设备时，应結合矿井的实际条件做出最經濟最合理的設計方案。在矿井建設时期，力求提高矿井提升设备的能力，以縮短建井年限；在矿井的生产时期，如前所述，除了保証提升设备安全、經濟、可靠的运转之外，还要提高现有提升设备的能力，正确进行检修维护工作以提高设备的利用率和服务年限。这一切，都需要掌握矿井提升理論和提升设备的构造和性能。

早在公元前1700年左右，我們的祖先就发明了杠杆和辘轳，用以提升重物和引水灌溉，辘轳即为现代提升机的始祖。后来，随着生产力的发展，逐渐以畜力代替手搖辘轳来提升所开采的矿物。这是我国古代劳动人民在起重机械方面的巨大貢献。到十九世紀，因为发明了蒸气机，所以畜力提升逐渐为蒸气綫車所代替。二十世紀初，电力获得了巨大发展，电力提升机又代替了蒸气提升机。

解放前，我国采矿工业十分落后，机械制造工业的基础也很薄弱，几个大型矿山都操縱在帝国主义和官僚資产阶级手中，矿工不仅生活相当貧困，同时因为沒有安全设备，生命也沒有任何保障。解放后，在党的英明領導下，随着煤矿工业的恢复发展，在矿井提升方面，制定了安全操作規程。对旧有的提升设备进行了改造，增添了保安设备，不仅提高了提升设备的利用率，而且保証了安全生产。与此同时，提升机械的制造也获得了很大的发展。目前我国不仅能够制造中小型的提升机械，而且成批生产了大型提升机械。

目前国内各矿采用的矿井提升设备，主要是非連續性的提升机械。这种设备的特点是需要經常的起动和停止，并且要以較高的速度，安全准确地在不太长的距离中往返运行，这就必須要有复杂的操縱控制设备以及自动保护裝置。因此矿井提升设备是矿井中較为复杂的大型固定设备之一。

采用連續提升，可以大为簡化操縱控制系统和进一步提高提升能力。目前許多国家正在进行这方面的研究試制工作。并且已經取得初步成果。

矿井提升设备是由提升容器、提升鋼絲繩、提升机(又名綫車)、井架、天輪以及裝卸載附属设备組成。

图1及图2为竖井及斜井箕斗提升设备示意图。井下开采的煤炭或矸石通过位于井

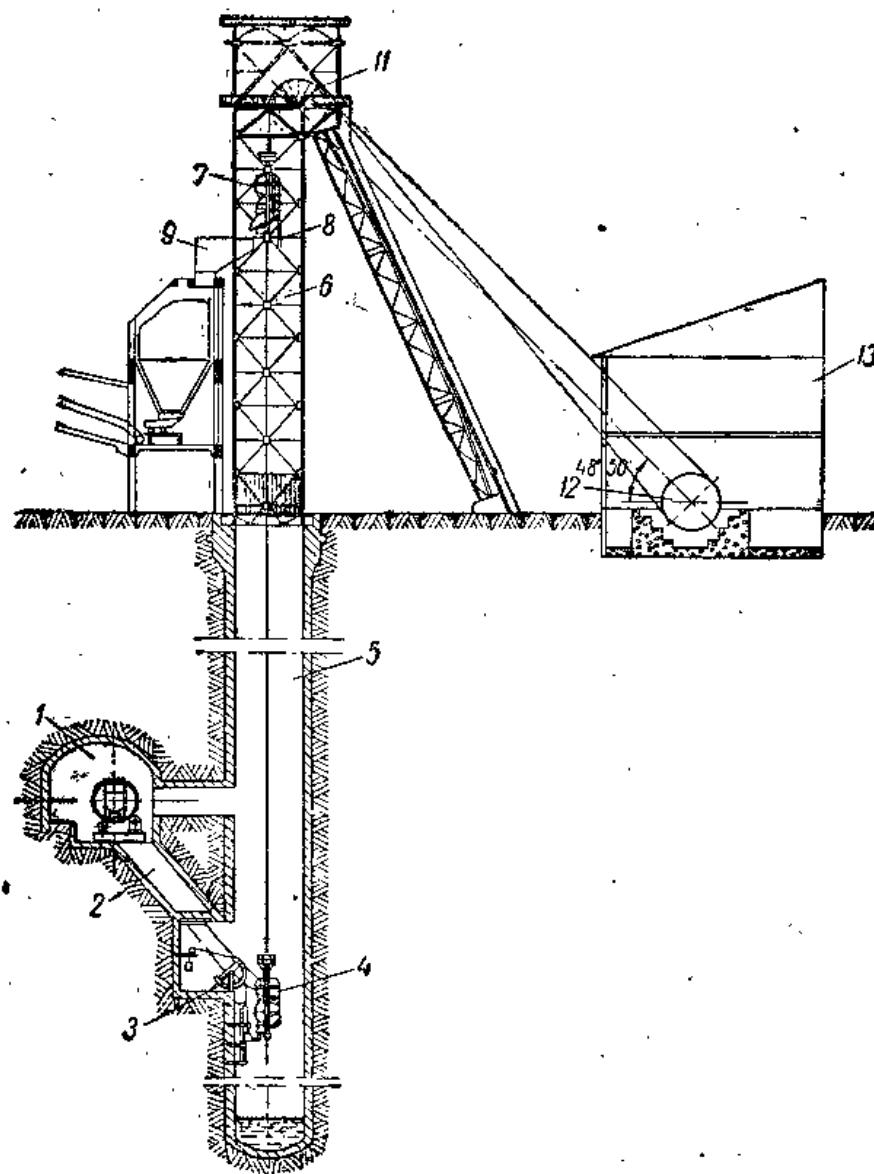


图 1 竖井箕斗提升设备示意图

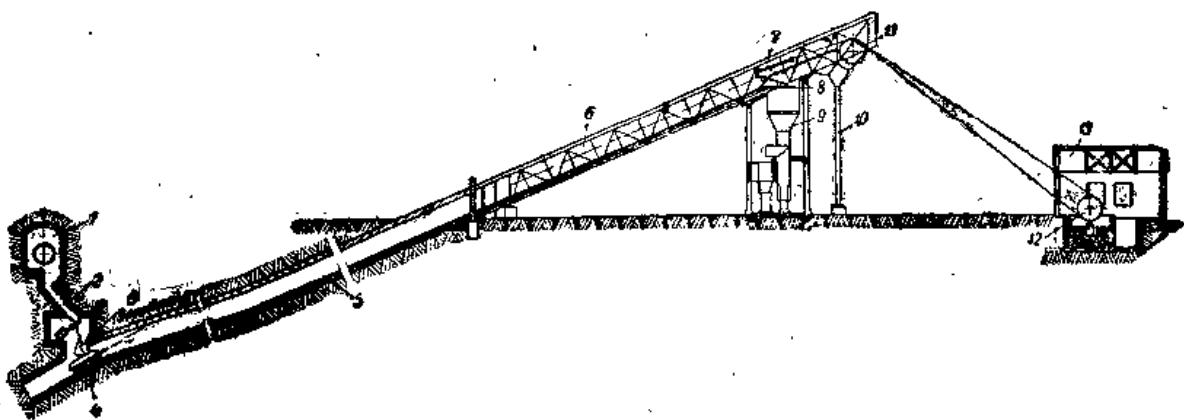


图 2 斜井箕斗提升设备示意图

底車場硐室 1 中的翻車器卸入井下煤倉（矿仓）2 内，通过裝載設備的閘門 3 可将矿物裝入停于井底的箕斗 4 中，此时另一箕斗 7 位于地面井架 6 的卸載曲軌 8 中。所卸出之煤炭或矸石可通过地面矿仓 9 运走，两条提升的鋼絲繩 14，一端与箕斗相连，另一端則繞过井架上的天輪 11 而引入至提升机房 13，且以相反方向纏繞在提升机 12 上，启动提升机，可将位于井底且已裝載完毕的重載箕斗 4 經井筒提至地面。同时将位于地面卸載曲軌中且已卸載完毕的空載箕斗 7 經井筒下放至井底，如此箕斗往复进行提升工作。

图 3 为豎井普通罐籠提升设备的示意图。一个普通罐籠 2 位于井底車場进行裝載，另一普通罐籠則正处于地面卸載水平。提升鋼絲繩 5 一端接罐籠；另一端繞过位于井架 6 上的天輪 4 被固定在提升机 3 上，起动提升机后，位于井底且已裝載完毕的重載罐籠經井筒 1 被提升至地面，同时位于地面卸載水平且已卸載完毕的空罐籠被下放，如此往复完成提升工作，图中 7 为井架的斜撑。

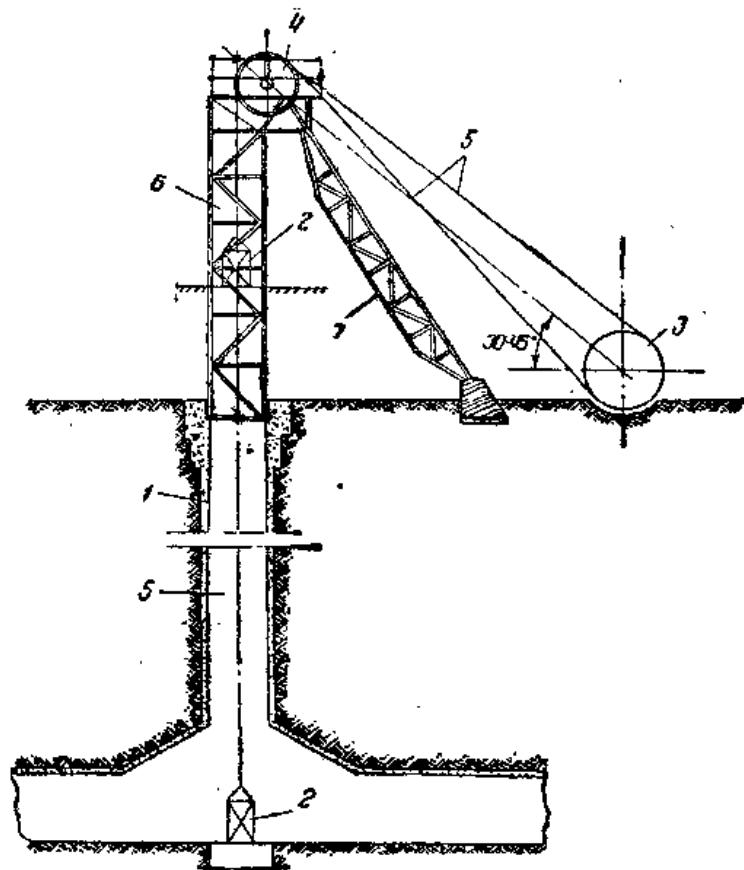


图 3 普通罐籠提升设备示意图

矿井提升设备按照不同情况可分成如下类别：

(一)按用途分：

主井提升设备——专门提升煤炭或矸石的设备；

副井提升设备——完成提升矸石，升降人员，运送材料、设备等辅助工作的设备。

(二)按井筒倾角分：

竖井提升设备；

斜井提升设备。

(三)按提升机絞筒的构造分:

等直径絞筒提升设备;

变直径絞筒提升设备;

摩擦轮提升设备。

(四)按拖动装置分:

电动机提升设备——交流电动机拖动的提升设备，直流电动机拖动的提升设备；

蒸气提升设备。

(五)按容器分:

罐笼提升设备;

箕斗提升设备。

(六)按提升系统的平衡分:

不平衡提升设备;

平衡提升设备——静力平衡提升设备，

动力平衡提升设备。

第一章 提升容器

提升容器，按构造可分为：罐笼、箕斗、箕斗-罐笼混合容器、矿车和吊桶五种。

罐笼可用来提升煤炭，也可完成运送人员，下放材料及设备，提升矸石等任务。当用于提升煤炭，矸石，下放材料时，可将矿车，矸石车，材料车直接装入罐笼内即可，当用于运送设备时，即可将设备放于罐笼中。

根据井筒倾角的不同，罐笼可分为竖井用的与斜井用的两种。根据卸矿方法的不同，竖井罐笼又可分为普通罐笼与翻转罐笼。

箕斗只能用于提升煤炭或矸石，当利用箕斗作为提升容器时井下应设井底煤仓和装载设备，通过该设备可将煤炭或矸石从矿车转载至箕斗内，根据井筒倾角的不同，箕斗可分成竖井用和斜井用两种。又根据卸载方法的不同，竖井箕斗可分成非翻转式和翻转式两大类；而斜井箕斗则可分成翻转式和后壁卸载式两种。

矿车只用于斜井提升，吊桶则仅用于开凿竖井和井筒延深时。

我国煤矿竖井多采用底卸式箕斗和普通罐笼。斜井多采用矿车和箕斗，而金属矿多采用翻转式箕斗。箕斗-罐笼混合容器仅用于竖井，但因自重大，井架高等缺点，在我国并未得到发展，国外有些矿井采用。

第一节 罐 龙

一、普通罐笼

将矿车在井口及井底车场推入罐笼内，利用人力或利用推车器进行。

根据罐笼内所容纳矿车数目，可分成一车、二车及多车罐笼，如为二车以上时，则矿车在罐笼内的排列方式可分成横列和纵列，横列矿车出入快，但须较多装罐人员，且井口及井底车场较庞大，纵列则恰相反，根据罐笼的层数可分成单层，双层及多层罐笼，多层罐笼的优点是在不增大井筒断面的情况下，提高生产能力但必须修建复杂的多层井口及井底车场，如果采用单层车场，则装卸操作复杂化，且须时甚长，我国新设计的矿井多采用单层罐笼，只有副井提升量很大，单层罐笼不能满足要求时，才采用双层普通罐笼。但我国某些矿井旧有的提升设备，例如开滦仍采用多层罐笼。

图1-1为单层单车普通罐笼，普通罐笼是由水平梁1和垂直柱2组成的铆接或焊接金属结构，不论是水平梁或垂直柱，均系用槽钢做成。在两侧并包有钢板，罐笼顶部有中间不动但两侧可翻转的罐盖6，以供在罐笼中运送超过罐笼高度的长材料。罐笼两端有可在外边闭锁的罐门。为了将矿车4推入并安置在罐笼内，罐笼底板1上敷设由角钢或钢轨做成的轨道。且避免提升过程中矿车在罐笼内移动，采用自动罐挡5和手动罐挡3。罐笼利用由立杆8，桃形环9，保险链10组成的连接装置与钢丝绳连接。钢丝绳的尾端绕过桃形环后，利用5~8个彼此相距200~300毫米的罐卡11，固定在钢丝绳的工作端，桃形环9做成不对称形状的原因，是企图使所有载荷均由钢丝绳的工作端承受。

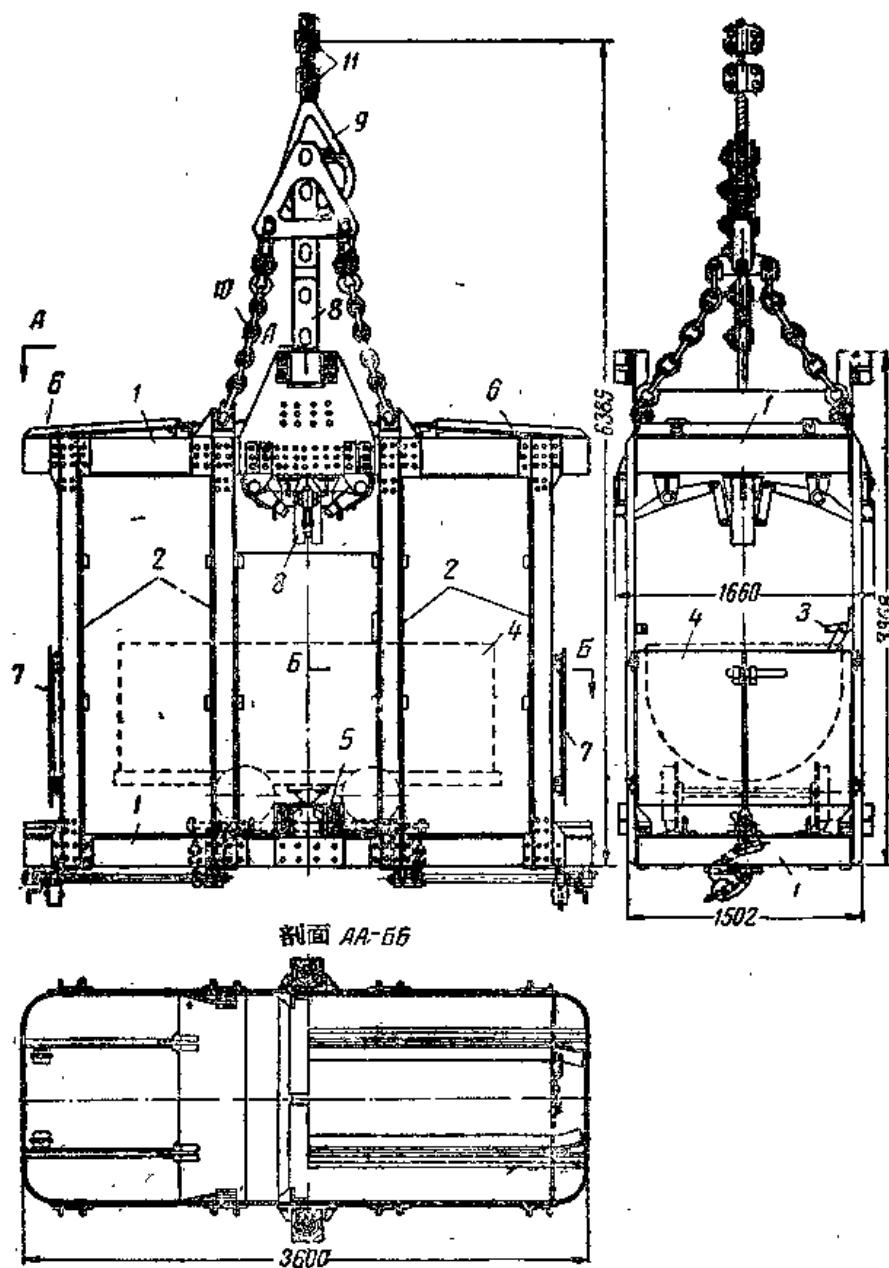


图 1-1 单层普通罐籠

图 1-2 为双层普通罐籠。

罐籠在井筒內移动时，利用罐道来导向。根据罐道材料的不同，可分为金属、木质、钢繩三种。我国运送人員的罐籠多采用木罐道，而箕斗多采用金属罐道，钢繩罐道在我国使用的不多。图1-1系木罐道的普通罐籠，图1-2系金属罐道的普通罐籠。罐籠的罐耳沿罐道移动。图1-3a为金属罐道用的罐耳。1-3b为木罐道用罐耳。罐道与罐耳的间隙，对于金属罐道，每边不应超过10毫米，对于木罐道，每边不应超过15毫米。最近国外已采用一种橡皮輪組成的罐輪来代替罐耳，这种新型罐輪的构造如图1-4所示。1为橡皮輪，三个橡皮輪組成罐輪，由于三个橡皮輪的相对布置，适将木罐道3夹紧。这套设备安装在罐籠的顶部2上，当罐籠在井筒内移动时，罐輪即在木罐道上滚动。这种新型橡

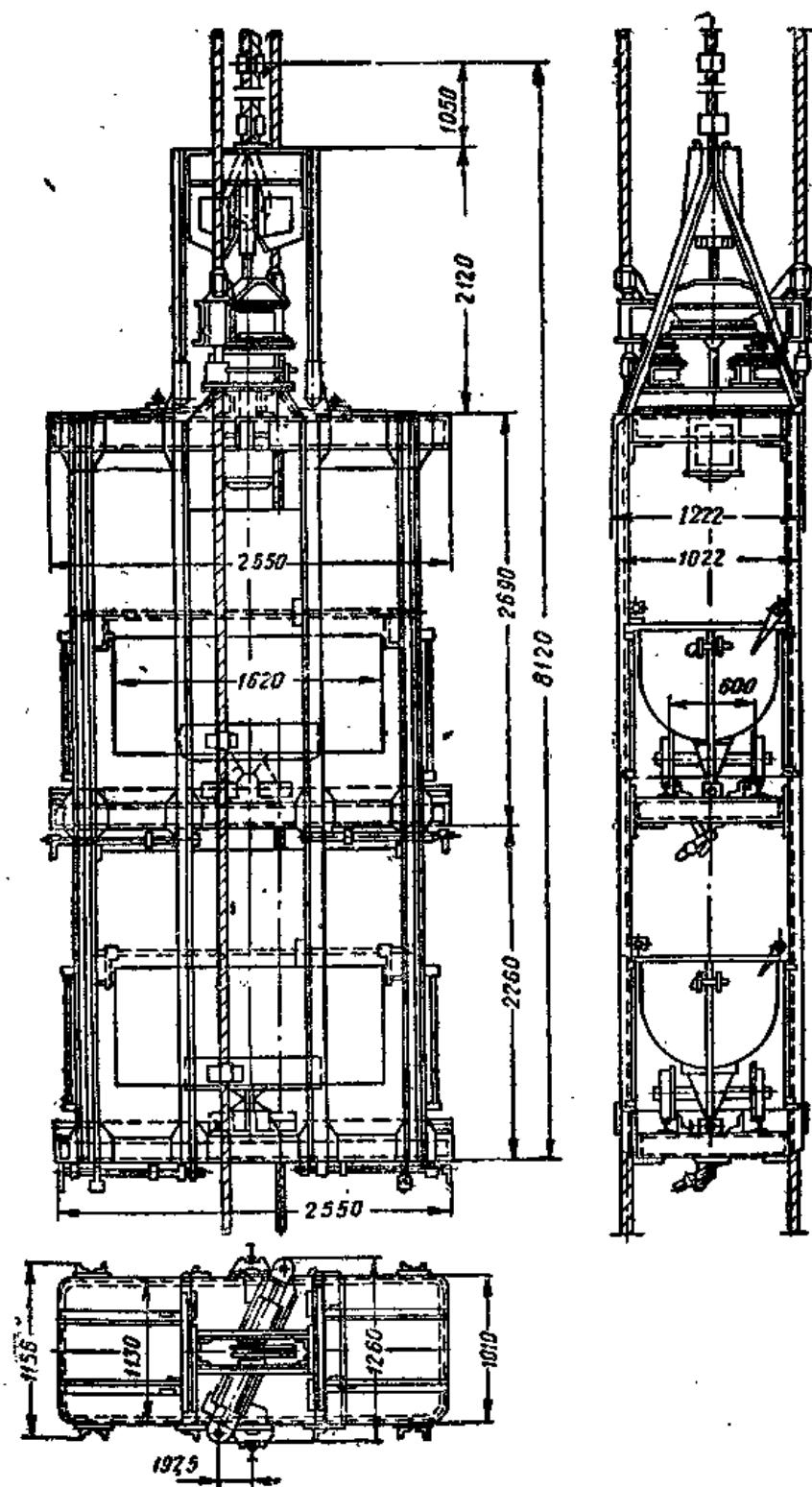


图 1-2 双层普通罐筛

皮輪組成的罐輪，可將原罐耳與罐道之間的滑動改為滾動。因此必然增長罐道壽命。此外罐籠移動時所產生的震動和搖擺，當使用這種罐輪時，幾乎完全可以消除。

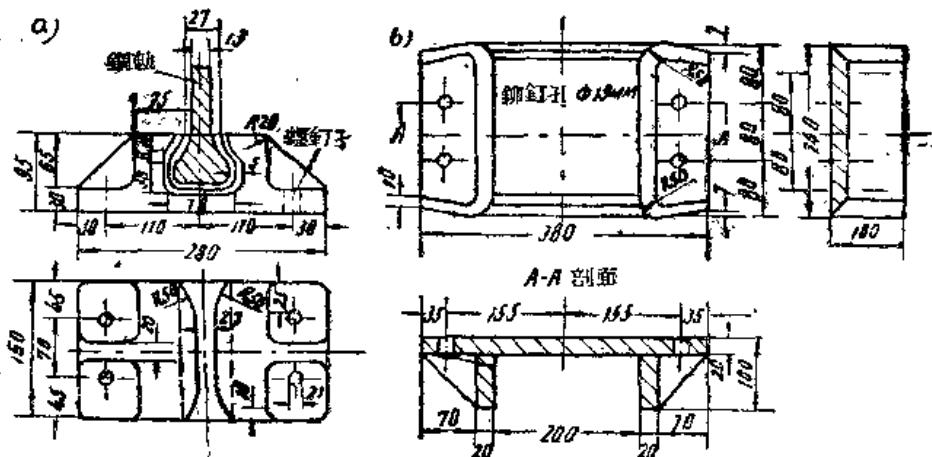


图 1-3 罐耳
a—金属罐道用；b—木罐道用。

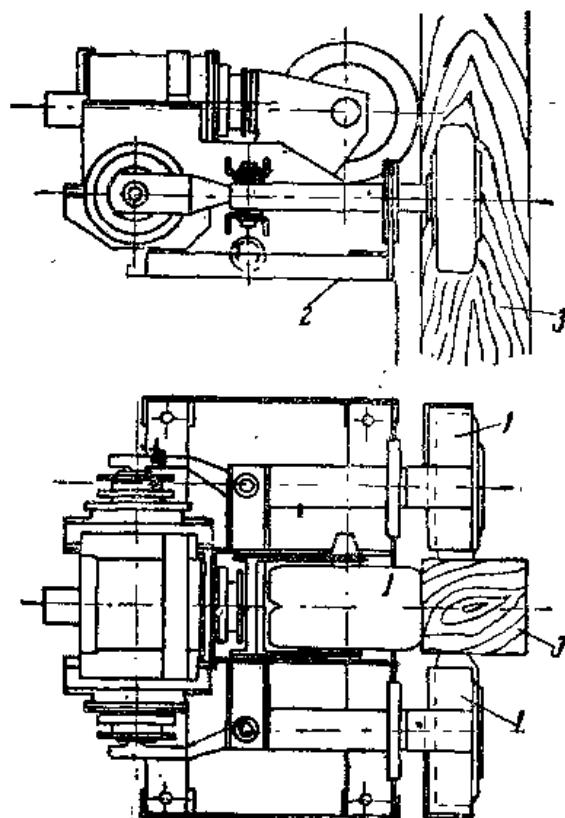


图 1-4 橡皮輪罐輪

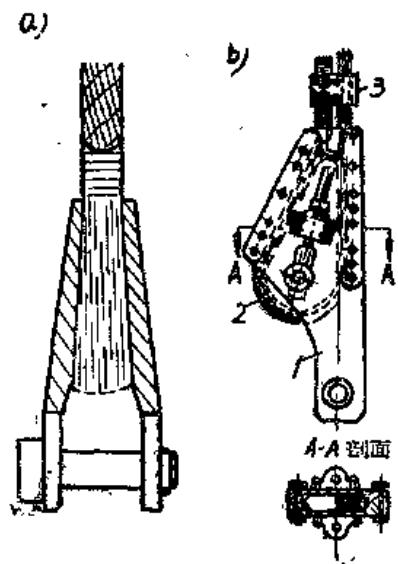


图 1-5 連接装置

已如上述，罐籠利用連接裝置與鋼絲繩連接。連接裝置的型式很多，除如圖 1-1 中所述者外，我國尚采用如圖 1-5 所示的連接裝置。圖 1-5 a 為最簡單的灌鉛式連接裝置。松散的鋼絲繩 1，放置在錐形連接裝置 2 內，並澆灌金屬鉛使鋼絲繩與連接裝置形成一體。圖 1-5 b 為構造較為完善的楔形連接裝置。圖中 2 為形狀不對稱的桃形環，鋼絲繩

繞過桃形環後，利用繩卡3固定。桃形環2的兩側有兩夾板1，這就將桃形環夾在中間。兩夾板用螺釘相連，罐籠即可連于夾板上。這種連接裝置形成楔形，不會松動。

罐籠連接裝置各部件的安全系數，保安規程規定提升人員時不應小於其最大靜荷重的13倍，提升貨料時，不應小於10倍。

利用手動或自動罐擋將礦車固定在罐籠內。圖1-1中3即為手動罐擋。自動罐擋的型式很多，我國採用較多的自動罐擋如圖1-6所示。圖1-7為此種罐擋所須的啟閉器，啟閉器與罐座聯動（罐座見圖1-17）。自動罐擋（圖1-6）主要是利用兩個制動器1卡住礦車底部的擋板2而使礦車固定在罐籠卸載處，位於罐籠底板下面的軸4上的偏心杆3（偏心杆3即圖1-7之中1）壓在自動罐擋啟閉器的支杆3上（則如圖1-7所示），因為啟閉器的支杆3由於重錘5（圖1-7）的作用經常伸向前端（即圖1-7中實線位置），故自動罐擋的偏心杆被頂起因而轉動自動罐擋軸4。通過杠桿機構軸4轉動軸5（圖1-6）。軸5上安有軸套6，軸套6與制動器1相連，因此，當軸5轉動時，即可使制動器1倒向一側而自動打開罐擋。當將車場內的礦車推入罐籠時，原有礦車被撞出，其底部的擋板2碰撞啟閉器的杠桿7（圖1-7），轉動杠桿7到圖中虛線位置。因之與杠桿7相連的啟閉器的支杆3移向後面而與罐擋偏心杆脫開（圖1-7中虛線位置）。罐擋軸4在重錘7的作用下而轉動，結果又將制動器1抬高。進入罐籠的新礦車，可用其擋板2將礦車進罐方向的制動器壓下。被壓的制動器由於內部安有彈簧，當礦車擋板过后，復又抬起而卡住礦車。利用彈簧8減輕進入礦車與制動器衝撞的振動，圖1-7中2、4為聯杆，6為托架。

自動罐擋與手動罐擋相比較，雖稍複雜，但在裝罐時可節省時間和人力。唯須指出：自動罐擋目前工作尚不十分可靠，且自重較大，故應進一步加以改善。

保安規程規定每個罐籠均應安設斷繩保險器。當鋼絲繩或連接裝置萬一發生斷裂時，利用斷繩保險器將罐籠停在罐道上，以保證所運送人員的安全，斷繩保險器根據所使用罐道的不同而有不同型式。我國採用的木罐道斷繩保險器如圖1-8所示，圖1-9為木罐道斷繩保險器的動作示意图。

斷繩保險器安于罐籠頂部。連接裝置的主杆1與橫梁4相連，（見圖1-9）在圓筒3內並設有彈簧2，在正常情況下，彈簧2被壓縮。但當鋼絲繩斷裂時，彈簧即伸張並使橫梁4向下，通過短臂杠桿5、聯杆6而使軸7轉動。因此安于軸7上的杠桿8向上抬起搭于其上的可繞軸9轉動的抓爪10。抓爪轉動至最終位置，利用抓爪切齒與木罐道之間的阻力使罐籠停在罐道上。木罐道斷繩保險器的可靠性受木罐道腐朽及磨損的影響。同時因為在整個井筒內各段木質材料特性不盡相同，因此很難保證在井筒各個區域都產生同樣大小的設計制動力。

圖1-10為蘇聯採用的金屬罐道斷繩保險器。圖中1為連接裝置的主杆通過圓柱體6與橫梁2相連。圓柱體4安在罐籠上部架子的中間圓柱體內設有彈簧3，正常情況下，彈簧3受壓縮。可用橫梁2下的螺母調整彈簧的压力。當鋼絲繩斷裂時，彈簧伸張並使橫梁2向下移動。通過短臂杠桿5聯杆6使軸7轉動。因此與軸7相連的小杆8舉起鐵9向上，此鐵9頂于偏心輪10的凹部，且舉之向上，因此偏心輪10開始壓向金屬罐道。由於偏心輪與罐道間的摩擦力，偏心輪10開始以固定於杠桿12上的軸11為中心轉動，結果促使杠桿12向兩側分開。因之彈簧13被其兩旁的圓盤14壓縮。偏心輪壓向罐道

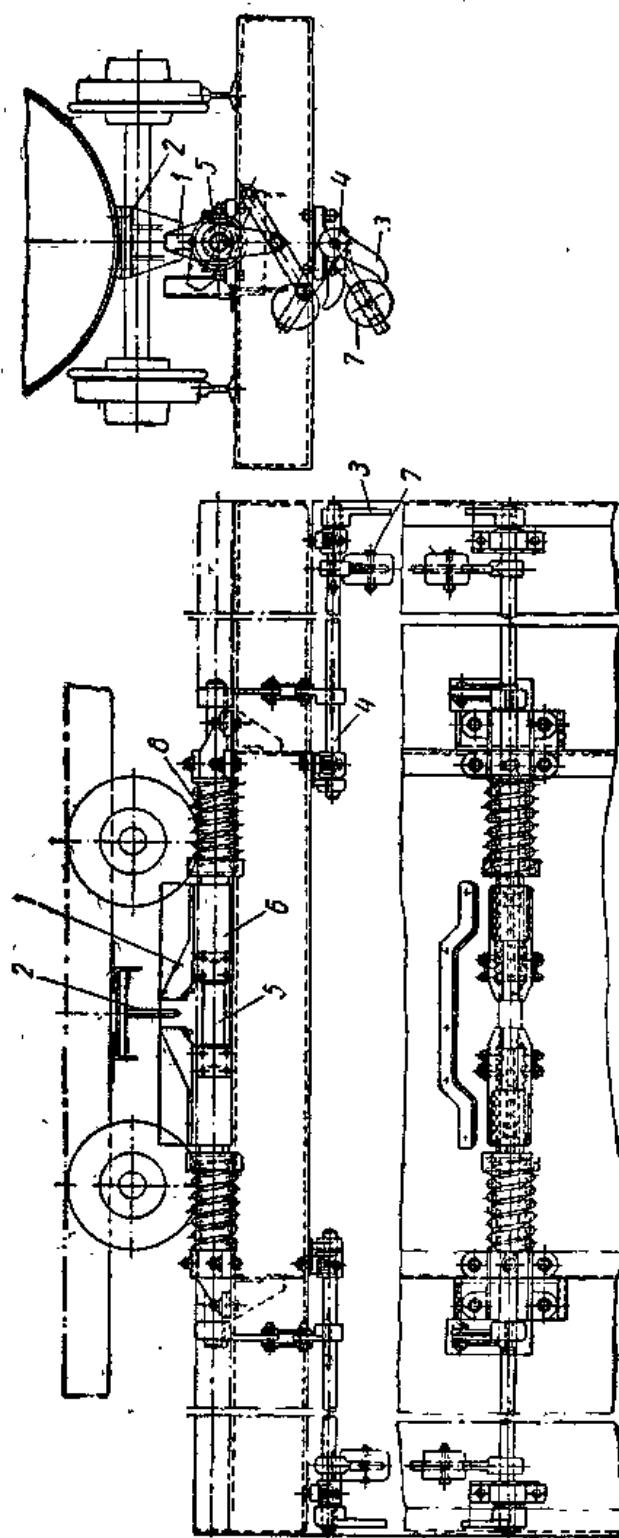


图 1-6 自动档

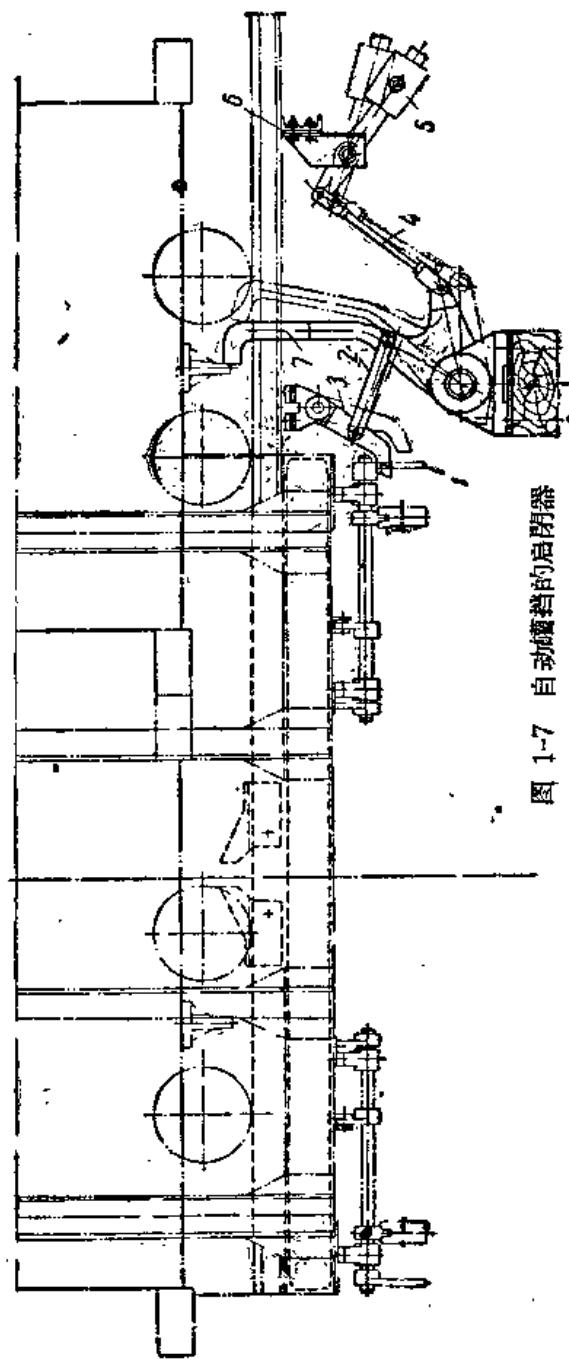


图 1-7 自动档的启闭器

的压力即决定于弹簧13的压力。

金属罐道断绳保险器如与木罐道断绳保险器相比较在可靠性上不如后者。偏心轮与罐道间的摩擦力受偏心轮和罐道磨损的影响。由于偏心轮与金属罐道接触面之间实际的摩擦系数往往与设计值有出入。因此较难保证运转中的制动力与设计值完全相等。目前我国金属罐道的提升设备都不采用这种断绳保险器。

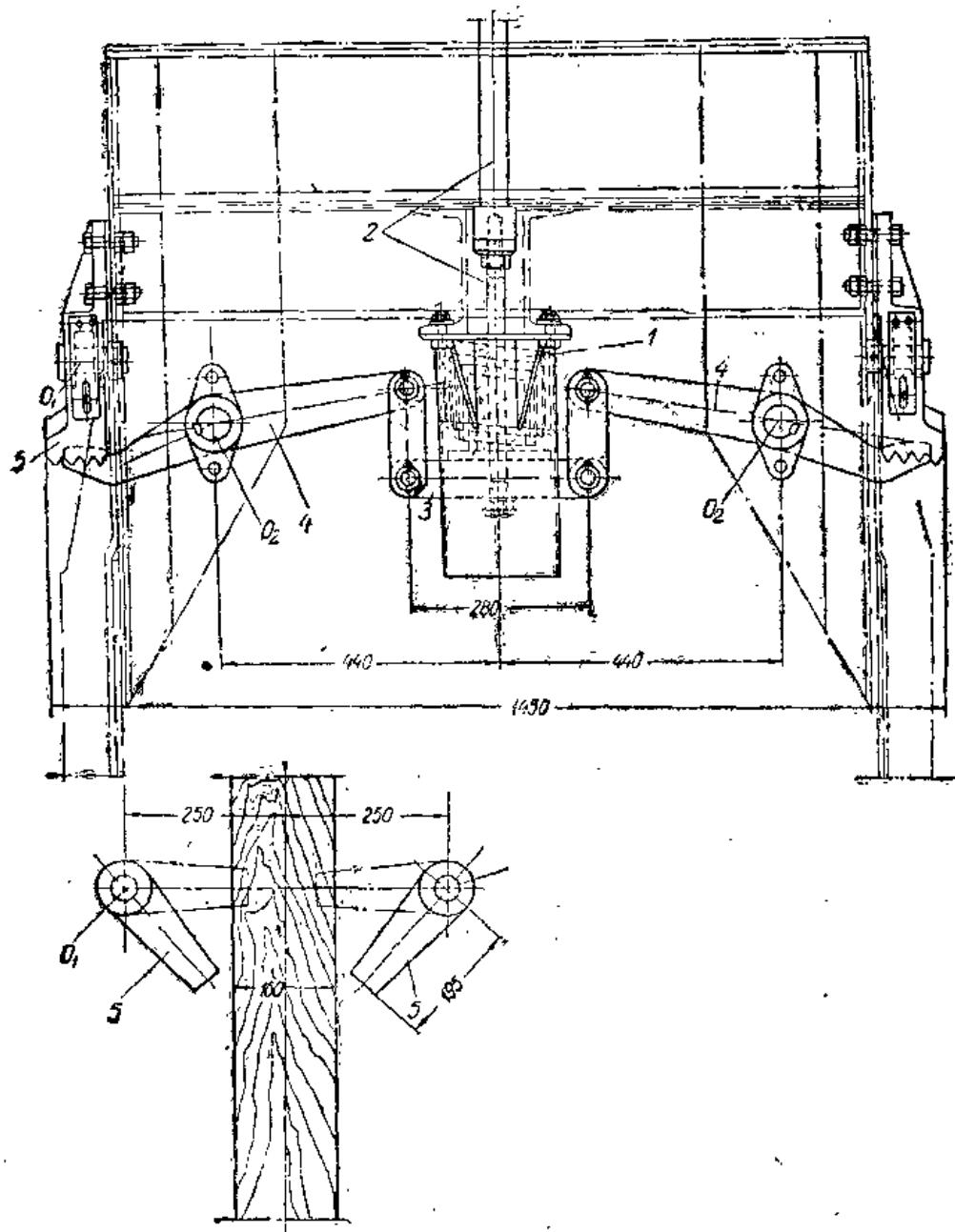


图 1-8 木罐道用断绳保险器

苏联设计制造了HTK型断绳保险器，这种断绳保险器的特点是：当提升钢丝绳断裂时，罐笼停止在制动绳上。因之也称为绳罐道断绳保险器。罐笼在井筒中运行，应采用木罐道或金属罐道来导向。

图1-2即为采用绳罐道断绳保险器的普通罐笼。HTK型绳罐道断绳保险器的构造图

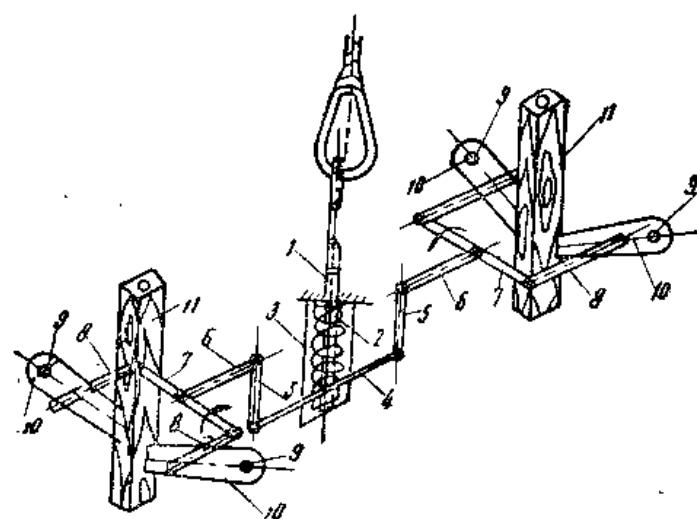


图 1-9 木跑道断绳保险器动作示意图

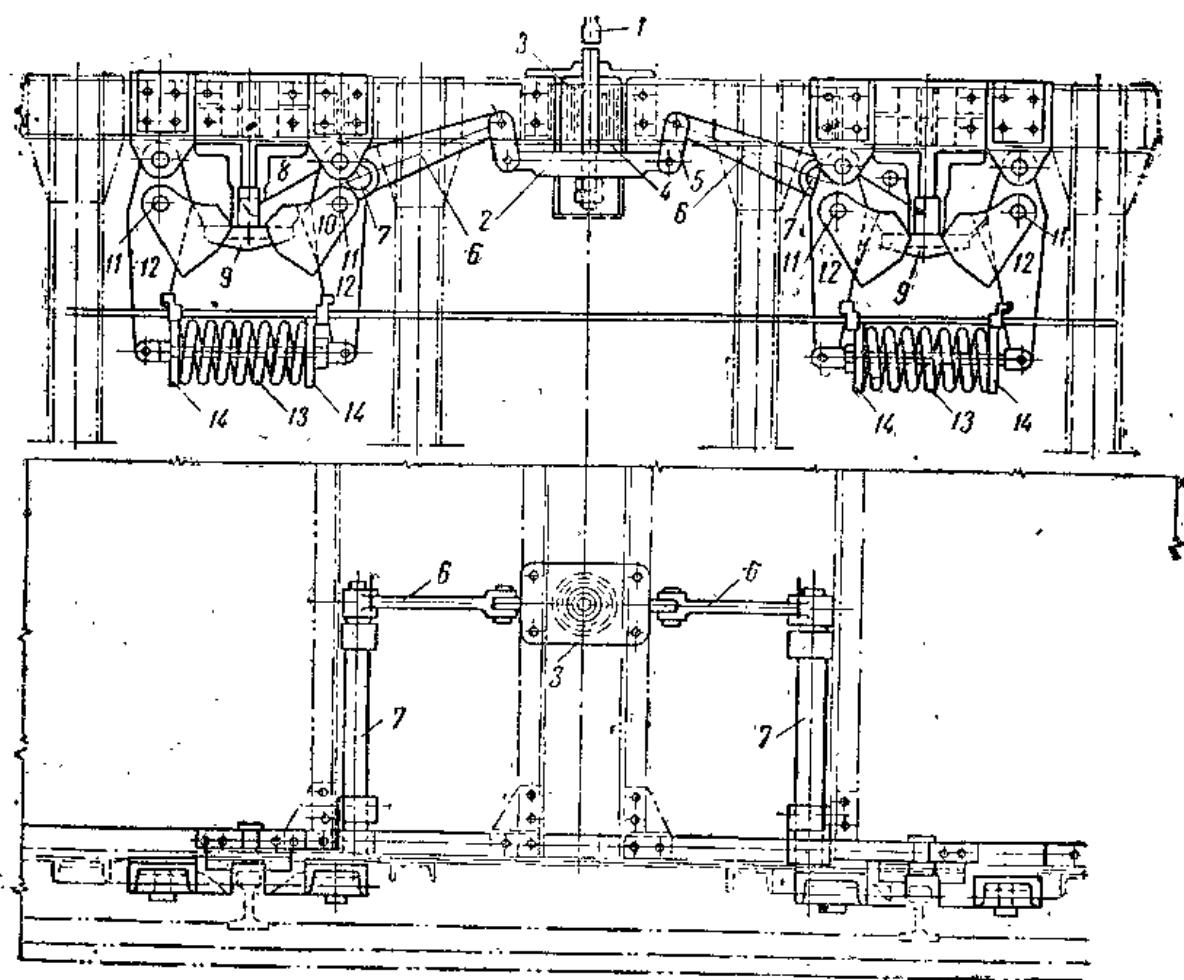


图 1-10 金属跑道用断绳保险器