

<<挖掘机实用维修手册（下册）>>

图书基本信息

书名：<<挖掘机实用维修手册（下册）>>

13位ISBN编号：9787111277965

10位ISBN编号：7111277961

出版时间：2010-1

出版时间：机械工业出版社

作者：张凤山，张春华 主编

页数：558

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问：<http://www.tushu007.com>

## <<挖掘机实用维修手册（下册）>>

### 前言

挖掘机是一种“机、电、液”一体化的高科技产品，广泛应用于水利、电力、港口、矿山及其他经济建设和国防建设场合。

由于挖掘机的施工环境比较恶劣，加上其技术性能要求较高，所以常常要求操作人员及维修技师掌握一定的工作原理及故障诊断方法。

我们结合多年的维修实践经验，从实际使用出发，编写了这本《挖掘机实用维修手册》，可为广大操作人员和维修人员解决使用与维修中的各种问题提供帮助。

《挖掘机实用维修手册》分为上、下册共二十一章，以目前应用较广泛的挖掘机为例，介绍了挖掘机的结构原理，着重论述了小松、日立、神钢、大宇、住友等品牌挖掘机控制原理的不同之处，并就以上品牌中常见挖掘机的故障诊断与排除方法等内容做了较详细的介绍。

本书紧密联系实际，内容新颖全面，并将目前广泛应用的新机型罗列其中，方便自学和维修实践。

书中有大量液压系统回路图、电气系统电路图和数据表格，资料丰富，相信能为读者在挖掘机理论及技术方面的提高带来裨益。

本书由张凤山、张春华任主编，静永臣、张立常任副主编。

参加编写的还有王宏臣、张磊、朱德禄、王宝有、刘佳义、何志强、白俊杰、王玥、金福盛、王新、林志柏等。

编写中还得到了盘锦全通汽车工作室、盘锦胡家挖掘机维修保养厂、大连新泰挖掘机维修厂的大力支持和帮助，在此表示衷心的感谢。

由于编者水平有限，书中错误、疏漏之处在所难免，敬请广大读者批评指正。

## <<挖掘机实用维修手册（下册）>>

### 内容概要

本书为新型挖掘机维修技术书籍，主要介绍大宇HD220L-3、HD220LC-V、HD300-3、HD360型，住友SH280、SH200-3型和神钢SK200-6、SK230-6、SK320-6型等挖掘机的结构原理、拆装和故障诊断维修。

全书通俗易懂，内容丰富，实用性强，图文并茂，适合挖掘机维修技术人员和驾驶操作人员学习、参考，也可供大中专院校相关专业师生参考。

# <<挖掘机实用维修手册（下册）>>

## 书籍目录

### 前言

### 第十五章 大宇DH220LC-V型挖掘机

#### 第一节 基本性能

##### 一、特点

##### 二、DH220LC-V型挖掘机与DH220LC- 型挖掘机主要性能参数比较

##### 三、DH220LC-V型挖掘机与DH220LC- 型挖掘机零部件互换性

##### 四、DH220LC-V型挖掘机的规格和标准

#### 第二节 作业模式及其控制系统

##### 一、作业模式

##### 二、模式选择开关

##### 二、作业模式控制原理

#### 第三节 液压传动系统

##### 一、DX型主控制阀

##### 二、过载卸荷阀

##### 三、动臂锁定阀

##### 四、平衡阀

##### 五、回转装置

##### 六、停车制动器

### 第十六章 大宇280LC-3型、280-5型挖掘机构造与维修

### 第十七章 大宇DH360LC-5型和DH300LC-3型挖掘机

### 第十八章 住友S280系列挖掘机

### 第十九章 住友SH200型挖掘机

### 第二十章 神刚SK200-6、SK230-6、SK320-6型挖掘机构造与维修

### 第二十一章 卡特彼勒3208型机构造与维修

## &lt;&lt;挖掘机实用维修手册(下册)&gt;&gt;

## 章节摘录

一、作业模式 大宇DH200LC-V型履带式液压挖掘机共有3种作业模式。

(1) 挖掘模式该模式用于一般挖掘作业、装车作业及快速平整场地作业(平地)。

在3个用于控制多路阀的电磁阀中,斗杆优先控制阀动作,使通过斗杆2速阀的油量增加。

1) 对于内销用挖掘机,AP电磁阀处于ON位置(AP电磁阀接通);出口用挖掘机,AP电磁阀处于OFF位置(AP电磁阀断开)。

2) 用途:一般挖掘作业、装车作业、重物提升/搬运作业、破碎作业。

3) 控制特性:一般标准(斗杆优先控制阀动作)。

(2) 挖沟模式该模式类似挖沟作业的侧面用力挖掘作业或回转角度大的装、卸车作业。

在3个用于控制多路阀的电磁阀中,回转优先控制阀通电,使其进行动作,油液压力使回转优先阀动作,使流向动臂、斗杆的油量减小,结果回转速度提高。

1) 用途:挖沟作业,挖掘垂直面作业,回转多的作业。

2) 控制特性:与动臂、斗杆动作相比,回转更快更强(回转优先控制阀动作)。

(3) 平整场地作业模式该模式在精密作业时使用(平整场地)。

在3个用于控制多路阀的电磁阀中,斗杆快速动作控制电磁阀通电,其进行动作,使通向斗杆快速动作阀和斗杆速滑阀的油液被截止,使斗杆的速度变慢,控制性能得到提高(只有斗杆1速阀芯动作,斗杆快速动作阀不动作)。

1) 用途:水平刮削动作,细微动作,平整场地,斜面平整。

2) 控制特性:动臂比斗杆快(斗杆速度控制阀动作),控制性能提高。

二、模式选择开关 1.模式选择开关 作业模式是根据仪表板上的模式选择开关来选择的,模式选择开关如表15-5所示。

2.作业模式控制系统 作业模式系统的组成如图15.2所示。

根据作业种类选择作业模式,发动机起动时自动设定为挖掘模式。

根据作业模式选择控制阀(电磁阀)的动作情况,调整各工作装置所需的流量。

3.作业模式控制电路图 作业模式控制电路如图15.3所示。

版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问:<http://www.tushu007.com>