

D4 Technische Details Schwimmbagger

SCHWIMMGREIFER

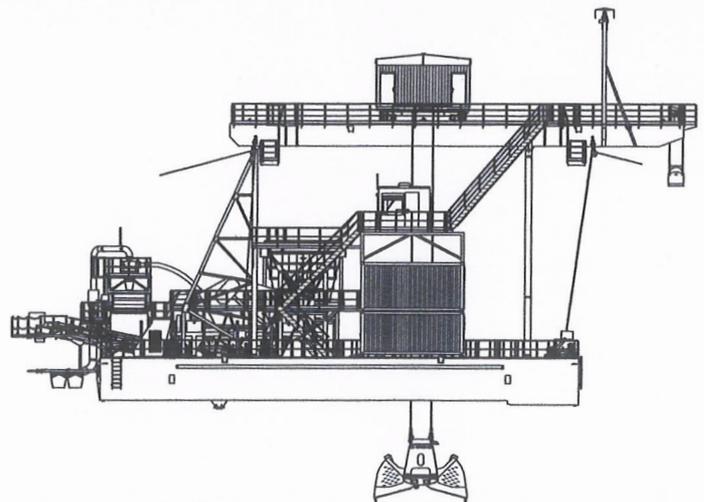
GESCHLOSSENE AUSFÜHRUNG



INNOVATIV – NACHHALTIG – ROBUST

—— **Floating Clamshell Dredger**
Closed Design

—— **Dragues Flottante a Benne Prensuse**
Conception Fermee avec trou de Dragage




TECHNISCHE DATEN · TECHNICAL DATA · DATES TECHNIQUES
EIGENSCHAFTEN

- Laufkatze mit verfahrbarem Hubwerk
- Zweiseil-, oder Vierseil-Winde
- Hubwerk mit variabler Drehzahl
- Motor-Hydraulik-Greifer o Seilgreifer
- Entwässerungsmaschine
- Feinsand-Rückgewinnung
- Kratzrost
- Einrichtung für Bandtransport
- Alternative: hydraulischer Transport/Pipeline

FEATURES

- Trolley with travelling hoisting gear
- Winch with two or four ropes
- Hoist with variable speed
- Motor-hydraulic-clamshell or rope clamshell bucket
- Dewatering machine
- Fine sand recovery
- Rake grid
- Transport by floating conveyor belts
- Alternatively hydraulic transport/pipeline

FONCTIONNALITÉS

- Mécanisme de levage avec chariot de translation
- Treuil à deux ou à quatre câbles
- Mécanisme de levage à vitesse variable
- Benne électro-hydraulique ou à câble
- Crible essoreur

- Récupération de fines
- Grille avec racleur
- Installation pour transport par convoyeurs à bande
- En variante transport hydraulique/pipeline

Typ Type Type	RS 4,0/4,2 140 Bf	RS 5,0/ 180 Bf	RS 6,0/ 220 Bf	RS 7,0/ 240 Bf	RS 8,0/ 280 Bf	RS 10/ 340 Bf	RS 12/ 450 Bf	RS 15/ 550 Bf
Greiferinhalt Grab capacity Capacité de la benne	4,2 m ³	5 m ³	6 m ³	7 m ³	8 m ³	10 m ³	12 m ³	15 m ³
Traglast Carrying capacity Force de levage	14 to	18 to	21 to	24 to	28 to	34 to	45 to	55 to
Installierte Hubleistung Installed lifting capacity Puissance de levage installée	200 kW	250 kW	320 kW	360 kW	400 kW	480 kW	630 kW	760 kW
Arbeitsgeschwindigkeiten Working velocities Temps et vitesses de travail	Lifting/Heben/Levage: 75 – 110 m/min Lowering/Senken/Descente: 5 – 160 m/min							
Baggertiefe Dredging depth Profondeur de dragage	10 – 90 m Hydraulikgreifer 10 – 180 m Seilgreifer							

1. Technische Daten

Hersteller: ROHR GmbH Otterstadt
 Bauart: Schwimmgreifer mit Katzfahrwerk
 Typ: RS 8,0/280 Bf
 Auftrags-Nr.: AS 95/0095
 Baujahr: 1996
 Tragkraft der Anlage: 280 kN
 Spurweite der Katze: 4,6 m

(Greiferinhalt: $8 \cdot 7,0 \text{ cbm}$) *MRS*
 (Greifergewicht: 14,0 t)
 Bauart des Greifers: Motor-Zweischalen-UW-Greifer
 max. Baggertiefe unter Wasser: 60 m

Baggerverholwinden (4 Stück):
 Zugkraft: 20 kN
 Haltekraft: 80 kN
 aufwickelbare Seillänge: 120 m
 Seildurchmesser: 20 mm

Entwässerungsmaschinen:
 groß 6,0 x 2,5 m
 klein ~~3,0 x 1,2 m~~

Gurtförderer für Überkorn: 800 ~~650~~ - 4 200 - 0°
 800 ~~650~~ - 8 000 - 13,5°
~~Gurtförderer für Baggergut: ~~800~~ - 9 000 - 11°~~

Frischwasserpumpe: 350 cbm/h

~~Feinsand-Rückgewinnung:~~
~~Zyklon -20"~~
~~Sumpfpumpe -6"~~

Arbeitsgeschwindigkeiten:
 Greifer heben: 80 - 120 m/min
 Feingang: 5 m/min
 Greifer senken: 5 - 150 m/min
 Laufkatze fahren: 40 m/min
 Gurtförderer für Baggergut: 1,68 m/sec
 Gurtförderer für Überkorn: 0,84 m/sec
 0,84 m/sec
 Baggerverholwinden: 7,0 m/min
 Spillwinde: 2,76m/min

Projekt: Dreher
 Auftrag: AS 95/0095

Rohr GmbH
 Bagger und Technik
 Speyerer Straße 74-80
 67166 Otterstadt

Technische Daten

Datum: 14.02.1996

Name: Misling

Seite 1/1

Datei: ml 9560

Arbeitszeiten:

Greifer öffnen: 10 sec
Greifer schließen: 18 sec
Kratzrosträumzyklus: 35 sec

Motorleistungen:

Greifer heben/senken: 2 x 315 kW
Greifer öffnen/schließen: 55. kW
Laufkatze fahren: 2 x 5,7 kW
Abräumerbetätigung: 11 kW
Pendelaufgeber (Hydraulikpumpe): 5,5 kW
Entwässerungsmaschine:
 groß: ~~2 x 22 kW~~ *1 x 35 kW*
 klein: ~~2 x 4 kW~~

Frischwasserpumpe: 50 kW

~~Gurttörderer für Baggergut: 7,5 kW~~
Gurttörderer für Überkorn: 3,0 kW
3,0 kW

Baggerverholwinden: 4 x 5,5 kW
~~Spillwinde: 0,75 kW~~

~~Sumpfpumpe 6" : 30 kW~~

Spannungen:

Betriebsspannung: 380 V , 50 Hz
Steuerspannung: 220 V / 24 V - DC

Transformator:

1000 kVA

Ultragerät

25 kW

Kiespumpe

200 kW

Speisepumpe

3,5 kW

Ges. kW: 1.054,4 kW

Projekt: Dreher
Auftrag: AS 95/0095

Rohr GmbH
Bagger und Technik
Speyerer Straße 74-80
67166 Otterstadt

Technische Daten

Datum: 14.02.1996

Name: Misling

Seite 1/2

Datei: ml 9560

CE
EG-Konformitätserklärung

im Sinne der EG-Richtlinien

- Maschinen 89/392/EWG geändert durch 91/368/EWG und 93/44/EWG, Anhang II A
- Elektromagnetische Verträglichkeit 89/336/EWG geändert durch 93/31/EWG
- Niederspannung 73/23/EWG

Die Anlage/Maschine

Fabrikat: Rohr Schwimmbagger
 Typ: RS 8,0/280 Bf
 Maschinen-Nr.: AS 95/0095
 Baujahr: 1996

wurde entwickelt, konstruiert und gefertigt in Übereinstimmung mit den o.g. EG-Richtlinien:

**Diese Erklärung verliert ihre Gültigkeit bei nicht bestimmungsgemäßer Verwendung
und bei Änderung an der Maschine, die nicht mit
dem Hersteller abgesprochen werden.**

Folgende harmonisierte Normen wurden angewandt:

- DIN EN 292/1 und EN 292/2, Sicherheit von Maschinen, Geräten und Anlagen
- DIN EN 294, Sicherheitsabstände gegen das Erreichen von Gefahrenstellen
- DIN EN 982, Sicherheitstechnische Anforderungen an fluidtechnische Anlagen und Bauteile
- DIN EN 60 204, Elektrische Ausrüstung von Maschinen

Folgende nationale Normen, Richtlinien und Spezifikationen wurden angewandt:

- UVV Vorschriften nach VBG
- VDE Richtlinien für elektrische Anlagen

Eine technische Dokumentation ist vollständig vorhanden
 Die zur Anlage/Maschine gehörende Betriebsanleitung liegt vor

o in der Originalfassung
 o in der Landessprache des Anwenders deutsch

ROHR GmbH
 Speyerer Straße 74-80
 D-67136 OTTERSTADT
 Telefon 06232/696-0
 Telefax 06232/696-100

Otterstad, 04.04.1996
 Ort/Datum

 Firma


 Geschäftsführer



Dr.-Ing. Reinhard Hendrich

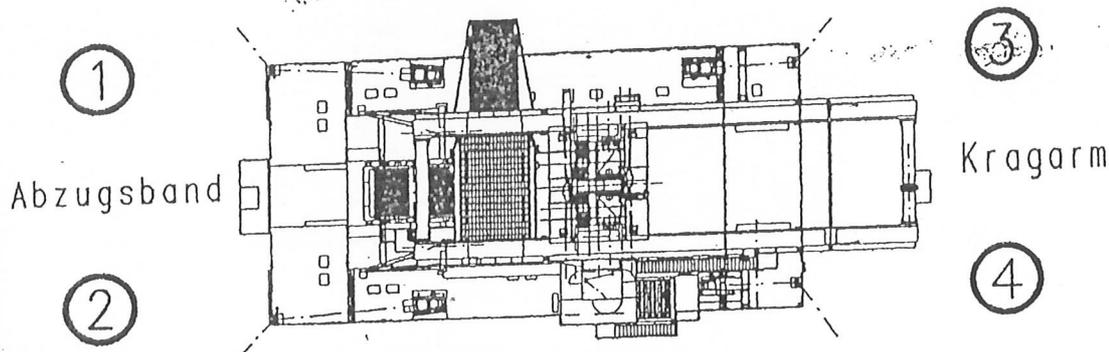
Sachverständiger für Schwimmstabilität
nach ZH 1/138 der BSBG

Dr. Reinhard Hendrich · Bischof-Emanuel-Str. 10 · 67346 Speyer

Bischof-Emanuel-Straße 10
67346 Speyer
Tel.: 0 62 32 / 7 62 95

Freibordmessung für Schwimmstabilitätsnachweis

Auftrag Nr.: AU 98/0085
 Baggertyp: RI 8.0/280 Bf/Bp
 gemessen am: 16.03.1999
 gemessen von: Herrn Kerer (Fa. Rehr & P)



Lade- zustand	Pontoneckpunkt			
	1	2	3	4
A	880	650	1250	1000
B	1400	1150	700	500
C	600	300	1200	900

Maße in mm

Ladezustand A: (Trichterposition)

Aufbereitung und Trichter leer
 Katze und leerer Greifer über dem Trichter
 Katzpuffer ist ___ mm vor dem Endanschlag

Ladezustand B: (~~Kragarm~~- oder Absetzposition)

Aufbereitung und Trichter leer
 Katze und leerer Greifer auf dem Kragarm oder Absetzplatz
 Katzpuffer ist ___ mm vor dem Endanschlag
 (Es ist die jeweilige maximale Position zu nehmen)

Ladezustand C : (Oberlastfall)

Trichter randvoll gefüllt
 Katze mit vollem Greifer über Trichter