



Patent dodatkowy
do patentu nr 108 986

Zgłoszono: 07.06.78 (P. 207494)

Pierwszeństwo: _____

Zgłoszenie ogłoszono: 14.01.80

Opis patentowy opublikowano: 28.02.1983

Int. Cl.² B66C 23/36
B66C 23/62

CZYTELNIJA

Urzędu Patentowego

Twórca wynalazku: Edward Sosna

Uprawniony z patentu: Kombinat Urządzeń Mechanicznych
„bumar-Łabędy” Zakład Doświadczalny Dźwigów
Samochodowych i Samojezdnych Ośrodka
Badawczo-Rozwojowego Urządzeń
Mechanicznych, Bielsko-Biała (Polska)

Układ dla przemieszczania wysięgnika i przeciwwagi

1

Wynalazek dotyczy układu dla przemieszczania wysięgnika i przeciwwagi ze zmianą wysięgu realizowaną poprzez siłownik hydrauliczny szczególnie żurawi jezdniowych dla umożliwienia dogodnego usytuowania wysięgnika i przeciwwagi w położeniu transportowym oraz roboczym według patentu nr 108 986.

Zgodnie z wynalazkiem przedstawionym w opisie patentowym nr 108 986 rozwiązanie układu dla przemieszczania wysięgnika i przeciwwagi zawierającego ruchomą belkę z przeciwwagą przesuwaną względem platformy i wysięgnikiem osadzonym na obrotowym dźwigarze mającym połączenie z platformą poprzez łącznik oraz siłownik zmiany wysięgu połączony z podstawą wciągarki osadzoną w osi obrotu wysięgnika i połączoną poprzez łącznik z ruchomą belką.

Wadą takiego rozwiązania jest ograniczony przesuw ruchomej belki względem platformy, wysoko usytuowany środek masy układu oraz zmniejszona zwartość układu w położeniu transportowym.

W celu uniknięcia wyżej wymienionych niedogodności siłownik hydrauliczny zmiany wysięgu osadzono na ruchomej belce poprzez ramię i łącznik.

Cel ten zrealizowano tworząc układ w którym siłownik zmiany wysięgu połączono z ruchomą belką poprzez ramię obrotowo związane z dźwigarem i łącznik w ten sposób, że sworznie wysięgnika oraz sworznie ramienia tworzą układ czworoboku prze-

2

gubowego, w którym siłownik zmiany wysięgu przy poziomo usytuowanym wysięgniku i łącznik, są równoległe do dźwigara.

Zaletami takiego rozwiązania są: obniżony środek masy układu w warunkach roboczych i duża zwartość do transportu.

Przedmiot wynalazku jest przedstawiony w przykładzie wykonania na rysunku gdzie fig. 1 przedstawia układ przemieszczania wysięgnika w położeniu transportowym, zaś fig. 2 — układ w dolnym położeniu roboczym żurawia.

Jak przedstawiono na fig. 1 i 2 układ dla przemieszczania wysięgnika 10 i przeciwwagi 4 zawierający ruchomą belkę 3 z przeciwwagą 4 przesuwaną względem platformy 2 siłownikiem 23 i wysięgnikiem 10 osadzonym na obrotowym dźwigarze 5 mającym połączenie z platformą 2 poprzez łącznik 7 posiadający siłownik zmiany wysięgu 14 połączony z ruchomą belką 3 poprzez ramię 27 obrotowo związane z dźwigarem 5 i łącznik 28. Sworznie 17, 30 wysięgnika 10 oraz sworznie 29, 15 ramienia 27 tworzą układ czworoboku przegubowego, w którym siłownik zmiany wysięgu 14 przy poziomo usytuowanym wysięgniku 10 i łącznik 28 są równoległe do dźwigara 5.

Uruchamiając siłownik 23 następuje przesuw ruchomej belki 3 z przeciwwagą 4 i równoczesny obrót dźwigara 5 połączony z przemieszczeniem wysięgnika 10 bez utraty skoku siłownika zmiany wysięgu 14 w położenie robocze lub transportowe.

Zastrzeżenie patentowe

Układ dla przemieszczania wysięgnika i przeciwwagi zawierający ruchomą belkę z przeciwwagą przesuwaną względem platformy i wysięgnikiem osadzonym na obrotowym dźwigarze mającym połączenie z platformą poprzez łącznik według patentu nr 108 986, **znamienny tym**, że siłownik zmia-

ny wysięgu (14) połączony jest z ruchomą belką (3) poprzez ramię (27) obrotowo związane z dźwigarem (5) i łącznik (28) w ten sposób, że sworznie (17), (30) wysięgnika (10) oraz sworznie (29), (15) ramienia (27) tworzą układ czworoboku przegubowego, w którym siłownik zmiany wysięgu (14) przy poziomo usytuowanym wysięgniku (10) i łącznik (28) są równoległe do dźwigara (5).

Fig. 1

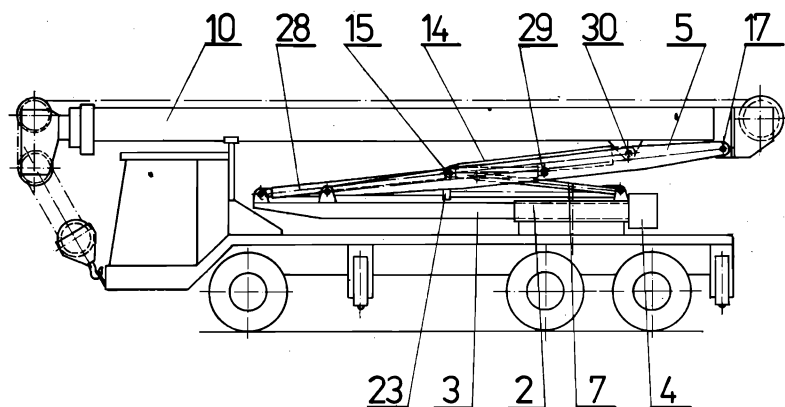


Fig. 2

