

**POLSKA
RZECZPOSPOLITA
LUDOWA**



**URZĄD
PATENTOWY
PRL**

OPIS PATENTOWY

67 490

Patent dodatkowy
do patentu _____

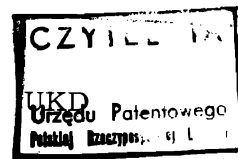
Zgłoszono: 03.IV.1970 (P 139 779)

Pierwszeństwo: _____

Opublikowano: 20.III.1973

Kl. 35c,1/02

MKP B66d 1/02



Współtwórcy wynalazku: Marian Tomczak, Henryk Siostrzyński

Właściciel patentu: Wojewódzkie Przedsiębiorstwo Budownictwa Miejskiego Nr 1 Katowice, Katowice (Polska)

Układ linowy do podnoszenia lub opuszczania haka dźwignicy z mikropredkością

1

Wynalazek dotyczy układu linowego do podnoszenia lub opuszczania haka dźwignicy z mikropredkością pozwalającą na precyzyjne ustawianie lub podnoszenie transportowanego ładunku.

Znane dotychczas układy liny wciągnic suwnic lub żurawi charakteryzują się tym, że jeden koniec liny zamocowany jest na stałe do konstrukcji wyżej wymienionych urządzeń a drugi koniec do bębna. Bęben obracany jest poprzez przekładnię silnikiem elektrycznym z regulacją obrotów. Regulacja obrotów silnika odbywa się przez włączanie oporów w obwód wirnika w silnikach prądu zmiennego a w silnikach prądu stałego w obwód wzbudzenia. Predkość opuszczania lub podnoszenia zblocza uzależniona jest od szybkości obrotu bębna.

Napędzanie dźwigni prądem zmiennym z zastosowaniem regulacji przez włączanie oporów do obwodu wirnika nie spełnia wymaganych warunków, gdyż nie można zmniejszyć uzyskanych predkości do niezbędnych dla precyzyjnego układania elementów. Napęd Leonarda jest bardzo wygodny do stosowania i można praktycznie uzyskać każdą predkość, ma on jednak tę wadę, że jest bardzo drogi i skomplikowany oraz wymaga zainstalowania trzykrotnie większej mocy aniżeli potrzeba do napędu mechanizmu podnoszenia. Hamowanie silnika prądu zmiennego za pomocą prądu stałego posiada tę zasadniczą wadę, że predkość opuszczania zblocza zależna jest od ciężaru opuszczanego elementu.

2

Celem wynalazku jest zastosowanie takiego układu linowego, który pozwoli bez stosowania skomplikowanych urządzeń mechaniczno-elektrycznych uzyskiwać mikropredkości zblocza przy zachowaniu dotychczasowych parametrów dźwignicy.

Cel ten osiągnięto przez zabudowanie do odpowiedniego elementu dźwignicy np. wózka suwnicy urządzenia, które wprowadzone w ruch pozwala na przesuwanie drugiego końca liny z określoną dowolnie małą predkością.

Wynalazek jest przedstawiony na rysunku, na którym lina 1 jest nawinięta na bęben 2, przechodzi przez zblocze 3 i jest zamocowana drugim końcem do urządzenia 4, którym może być śruba, tłok o napędzie hydraulicznym lub odpowiednia krzywka.

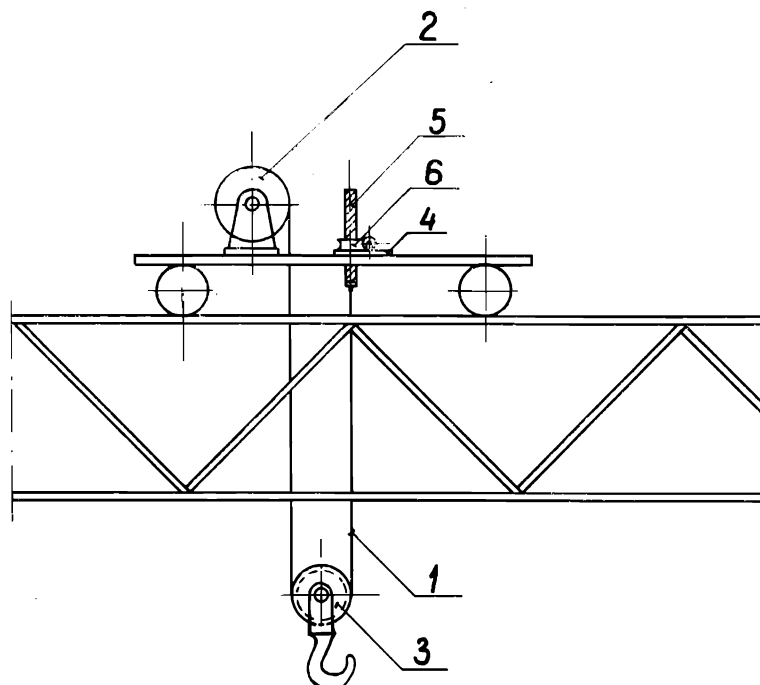
Działanie układu linowego polega na tym, że np. przy zatrzymaniu bębna 2 opuszczanie lub podnoszenie zblocza 3 odbywa się za pomocą mechanizmu 4. Mechanizm 4 może stanowić np. śruba podnoszona lub opuszczana wraz z drugim końcem liny 1 przez obrót nakrętki 6. W miejscu śruby 5 może być zastosowany tłok o napędzie hydraulicznym.

Представiony układ można zastosować do wszystkich dźwigni między innymi do żurawi, wciągników itp.

Zastrzeżenie patentowe

Układ linowy do podnoszenia lub opuszczania
haka dźwignicy z mikropiędkością, **znamienny tym,**

że koniec liny (1) mechanizmu podnoszenia zblocza
zamocowany jest do mechanizmu (4) śrubowego,
hydraulicznego lub krzywkowego.



Errata

Łam 4, wiersz 1

jest: że koniec liny (1)

powinno być: że drugi koniec liny (1)

Cena zł 10,—