



# О П И С А Н И Е ИЗОБРЕТЕНИЯ К АВТОРСКОМУ СВИДЕТЕЛЬСТВУ

(11) 760937

- (61) Дополнительное к авт. свид-ву —  
(22) Заявлено 10.07.78 (21) 2645201/28-12  
с присоединением заявки № 2645205/28-12  
(23) Приоритет —  
(43) Опубликовано 07.09.80. Бюллетень № 33  
(45) Дата опубликования описания 07.09.80

(51) М. Кл.<sup>3</sup>  
А 41 Н 43/00  
А 41 Н 5/01

(53) УДК 687.051.4  
(088.8)

- (72) Авторы изобретения А. В. Соколов, И. И. Мигальцо, Я. М. Добренко, П. П. Козик и Н. К. Пархомец  
(71) Заявитель Украинский научно-исследовательский институт швейной промышленности

## (54) СПОСОБ УСТАНОВКИ МАНЕКЕНА ОТНОСИТЕЛЬНО ВЕРТИКАЛЬНОЙ ОСИ И УСТРОЙСТВО ДЛЯ ЕГО ОСУЩЕСТВЛЕНИЯ

1

Изобретение относится к легкой промышленности и может быть использовано в швейной, трикотажной промышленности и предприятиями индивидуального пошива для установки манекена относительно вертикальной оси.

Известен способ установки манекена относительно вертикальной оси, состоящий в том, что основание манекена располагают горизонтально, а стержень на основании — по вертикали с помощью отвеса, затем надевают манекен на стержень. Известный способ осуществляется с помощью устройства, содержащего горизонтально расположенное основание, несущее регулировочные винты, вертикальный стержень для манекена, закрепленный на основании, и средство для перемещения манекена по высоте и поворота его вокруг стержня [1].

Недостатком известного способа и устройства является визуальная установка манекена, кроме того, он ничем не фиксируется, что приводит к перекосам манекена.

Целью изобретения является более точная ориентация манекена относительно вертикали в соответствии с фигурой человека.

Указанная цель достигается тем, что осуществляют поворот манекена в вертикальной плоскости, проходящей через ось сим-

2

метрии манекена и среднюю линию спины на величину положения корпуса для соответствующего размера манекена, и последующий поворот в плоскости, перпендикулярной к указанной плоскости, на величину высоты плеч с последующей фиксацией манекена на стержне.

Этот способ может быть осуществлен устройством, содержащим смонтированную с возможностью перемещения вдоль стержня крестовину, несущую планки, расположенные в двух взаимно перпендикулярных горизонтальных плоскостях, и пары винт-гайки, каждая из которых соответственно установлена на свободном конце планки с возможностью контактирования с внутренней боковой стенкой основания манекена, и съемную консольно закрепленную на свободном конце стержня штангу, несущую измерительные линейки для определения величины положения корпуса и высоты плеч манекена.

На чертеже изображено устройство для осуществления способа.

Устройство содержит стержень 1, опорным концом смонтированный в подшипниках 2, размещенных в стакане 3, крепящемся жестко строго перпендикулярно к плите 4. Плита 4 снабжена регулировочными винтами 5 и уровнемерами 6. Уров-

немеры 6 снабжены винтами 7 для регулирования их положения относительно плиты 4. На стержне 1 смонтирована с возможностью съема, перемещения вдоль него и поворота крестовина 8, снабженная фиксирующим винтом 9, четырьмя втулками 10, размещенными друг относительно друга под прямым углом в одной горизонтальной плоскости. Втулки 10 имеют торцевые отверстия с резьбой, в которые ввинчиваются винты 11. Также на стержне 1 смонтирован корпус манекена 12 с нанесенными на нем предварительно точками: шейной А, плечевыми Б, наиболее выступающими обеих лопаток В и точкой Г вертикальной оси манекена 12. Кроме того, на стержне 1 смонтирован держатель 13 с втулкой 14. Держатель 13 выполнен в виде градуированной линейки 15. На держателе 13 смонтирован ползун 16, фиксируемый на нем стопорным винтом 17. К ползуну 16 жестко прикреплена линейка 18 с перемещающимся по ней ползуном 19, в который подвижно смонтирована линейка 20. Подвижность ползуна 19 и линейки 20 относительно линейки 18 ограничивается стопорным винтом 21. На линейке 18 также смонтирован ползун 22 с держателем 23 плоскости S. Подвижность ползуна 22 ограничена стопорным винтом 24. Линейки 15, 18 и 20 градуированы в миллиметрах. Фиксация втулки 14 держателя 13 на стержне 1 осуществлена стопорным винтом 25.

Способ осуществляют следующим образом.

Стержень 1 устанавливают строго параллельно гравитационной вертикали, например, с помощью отвеса (на чертеже не показан) и фиксируют его положение регулировочными винтами 5, затем уровнемеры 6 выставляют в нулевое положение винтами 7, что позволяет в случае транспортировки устройства быстро установить на новом месте вертикальность стержня 1 посредством винтов 5, подгоняя ими уровнемеры 6 в нулевое положение. Затем на сориентированный стержень 1 надевают крестовину 8 и корпус манекена 12. После чего посредством винта 9 крестовину 8 закрепляют на стержне 1 и приступают к ориентации корпуса манекена 12 с помощью винтов 11 и втулок 10. Для поворота манекена 12 вокруг точки Г в плоскости V, проходящей через ось стержня 1, правый винт 11 выкручивают, а левый — вкручивают или наоборот (этим достигают поворот низа корпуса манекена 12 вокруг точки Г в плоскости V вправо или влево). Для поворота манекена 12 в плоскости S (которая перпендикулярна к плоскости V) вкручивают или выкручивают винты 11, находящиеся в плоскости, параллельной плоскости S (на чертеже нижний и верхний винты). В первом случае регулируют расстоя-

ние X от шейной точки А манекена 12 до наиболее выступающих назад точек В обеих лопаток, во втором случае — расстояние Y от шейной точки А до плечевых точек Б манекена 12. Для контроля указанных расстояний X и Y на стержень 1 устанавливают держатель 13 и поворачивают его вокруг оси стержня 1 на втулке 14 до тех пор, пока его продольная ось не совпадет с плоскостью V, т. е. пока линейка 20 не установится в шейной точке А манекена 12. После этого держатель 13 фиксируют в этом положении на стержне 1 винтом 25. Расстояние X от шейной точки А до наиболее выступающих назад точек В обеих лопаток выставляют и контролируют следующим образом. На линейке 18 ползун 22 с держателем 23 плоскости S (металлический или деревянный лист) выставляют примерно на уровне точек В лопаток и закрепляют его винтом 24. Затем ползун 16, предварительно выведенный в крайнее левое положение, перемещают вдоль держателя 13 до тех пор, пока плоскость S не соприкоснется с обеими точками В лопаток манекена 12, и закрепляют его в этом положении винтом 17. После этого вдоль линейки 18 перемещают ползун 19 с линейкой 20 вниз и линейку 20 вправо до тех пор, пока конец ее не упрется в шейную точку А манекена 12, и закрепляют его винтом 21. Расстояние от точки А манекена 12 до ползуна 19 по линейке 20 за вычетом известной длины держателя 23 плоскости S — расстояние X. Расстояние Y от шейной точки А манекена 12 до плечевых точек Б выставляют и контролируют следующим образом. При выставленной описанным выше способом линейке 20 с линейкой 18 снимают показание, равное расстоянию от ползуна 16 до ползуна 19. Затем отпускают винт 25 и поворачивают держатель 13 вокруг стержня 1 с одновременным перемещением линейки 20 в ползуне 19 до тех пор, пока конец линейки 20 не окажется над точкой Б манекена 12. После чего отпускают винт 21 и перемещают ползун 19 вниз до момента касания линейкой 20 точки Б, а с линейки 18 снимают показание, равное расстоянию от ползуна 16 до ползуна 19. Разность этого показания и предыдущего — величина Y. Величины X и Y для одного размера манекена являются постоянными.

Таким образом, предлагаемый способ дает возможность обеспечить инструментальную объективную ориентацию манекена относительно вертикали в соответствии с фигурой человека.

#### Формула изобретения

1. Способ установки манекена относительно вертикальной оси, состоящий в том, что основание манекена располагают горизонтально, а стержень на основании — по

