

Patent dodatkowy
do patentu _____

Zgłoszono: 15.VII.1968 (P 128 116)

Pierwszeństwo: _____

Opublikowano: 25.II.1971

Kl. 8 d, 20/20

MKP D 06 f, 67/00



Współtwórcy wynalazku: Lucjan Nowacki, Stefan Workert, Henryk Kaniernia

Właściciel patentu: Centralne Laboratorium Przemysłu Odzieżowego,
Łódź (Polska)

Mechanizm sterujący maszyny prasowalniczej

1

Przedmiotem wynalazku jest mechanizm sterujący maszyny prasowalniczej, przeznaczony szczególnie do ciężkich maszyn prasujących odzież wierzchnią.

Dotychczas maszyny prasowalnicze sterowano jedynie pedałem osadzonym na osi, włączającym te maszyny bezpośrednio ciągnem lub dźwignią. Wadą tego rozwiązania była konieczność wywierania ciągłego nacisku na pedał maszyny w czasie prasowania. Ponieważ do nacisku pedału trzeba używać dużych sił, obsługa maszyny prasowalniczej była męcząca.

Stosowano również prosty zaczep blokujący pedał maszyny w położeniu roboczym, ale zablokowanie tego zaczepu wymagało obrócenia go ręką lub nogą wokół osi, na której był osadzony. Odblokowanie pedału polegało na odwrotnym obrocie zaczepu wokół osi i w ten sposób pedał mógł powrócić do położenia wyjściowego.

Celem wynalazku jest opracowanie mechanizmu sterującego maszyną prasowalniczą, umożliwiającego łatwe blokowanie maszyny w pozycji roboczej.

Rozwiązanie wytyczonego zadania osiągnięto przez opracowanie mechanizmu sterującego maszyną prasowalniczą, w którym pedał ma zaczep, a korpus urządzenia zderzak, przy czym pedał ten jest osadzony obrotowo w dźwigniach, które są osadzone na wałku z osadzoną na nim sprężyną zapewniającą powrót pedału do pozycji wyjściowej, a do uruchomienia sterowanego urządzenia służy ciągnem osa-

2

dzone suwliwie w tulejce połączonej z ciągnem uruchamiającym prasulec maszyny prasowalniczej.

Przedmiot wynalazku został przedstawiony w przykładzie wykonania na rysunku, na którym fig. 1 przedstawia mechanizm sterujący maszyny prasowalniczej w widoku z tyłu, a fig. 2 — mechanizm sterujący w widoku z boku.

Jak uwidoczniono na fig. 1 i 2 pedał 1 jest zamocowany obrotowo przy pomocy sworzni 6 do dźwigni 2 i 3 osadzonych obrotowo na wałku 4 łożyskowanym w uchwytych 5. Do dźwigni 2 jest przymocowane ciągnie 7 osadzone suwliwie w tulejce 8 połączonej z ciągnem 9. Wkręty 10 i 12 zamocowane w dźwigni 2 ograniczają wychylenie dźwigni 2 i 3 ku dołowi i ku górze. Wkręt 13 wkręcony do dźwigni 3 ogranicza ruch pedału 1 ku górze. Do pedału 1 przymocowany jest zaczep 14, a do korpusu sterowanego urządzenia przymocowany jest zderzak 15. Na wałku 4 jest osadzona sprężyna 16.

Mechanizm sterujący według wynalazku działa następująco: nacisk na pedał 1 w pobliżu sworzni 6 wywołuje obrót dźwigni 2 i 3 względem wałka 4 i jednocześnie ruch ciągnia w tulejce 8 wraz z ciągnem 9, co powoduje uruchomienie sterowanego urządzenia. Przez naciśnięcie pedału 1 w środkowej jego części uzyskuje się dodatkowy obrót tego pedału względem sworzni 6 do momentu, gdy zaczep 14 znajdzie się poniżej zderzaka 15, co powoduje zablokowanie pedału 1 w pozycji roboczej sterowanego urządzenia. Odblokowanie pedału 1 z pozycji roboczej odbywa się przez ponowne naciśnięcie go w

części środkowej a następnie w pobliżu sworzni 6, co zwalnia zaczep 14 ze zderzaka 15.

Regulacja zakresu ruchu pedału 1 odbywa się przez wkręcenie lub wykręcenie wkrętu 13, a zakresu ruchu dźwigni 2 i 3 przez wkręty 10 i 12. Zakres ruchu dźwigni 2 i 3 wpływa na siłę nacisku prasulca na prasowaną odzież.

Uruchomienie sterowanego urządzenia przy pomocy mechanizmu według wynalazku jest łatwe, a możliwość zablokowania maszyny prasowniczej w pozycji roboczej pozwala osobie obsługującej na dodatkowy odpoczynek w czasie dłuższej pracy obsługiwanego urządzenia.

Zastrzeżenie patentowe

Mechanizm sterujący maszyny prasowniczej, **znamienny tym**, że ma pedał (1) zamocowany obrotowo do dźwigni (2) i (3) osadzonych na wałku (4), na którym jest osadzona sprężyna (16), przy czym do pedału (1) jest zamocowany zaczep (14) współpracujący ze zderzakiem (15), zaś dźwignia (3) ma wkręt (13) do ograniczania ruchu pedału (1) ku górze, natomiast dźwignia (2) ma wkręty (10) i (12) ograniczające wielkość wychylenia dźwigni (2) i (3).

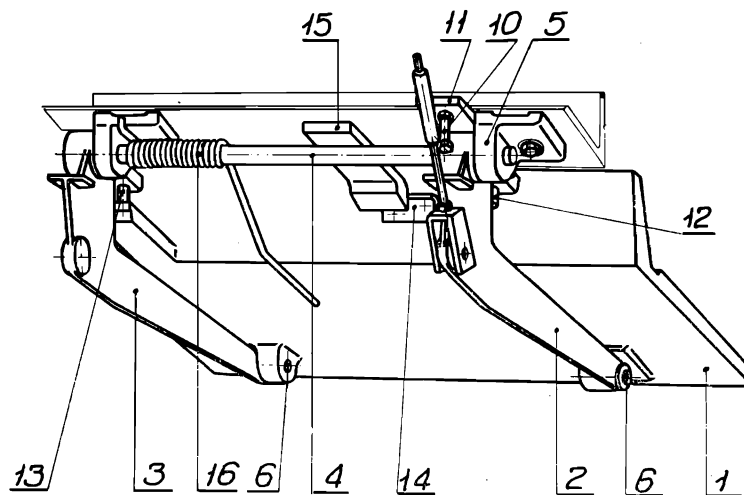


Fig. 1

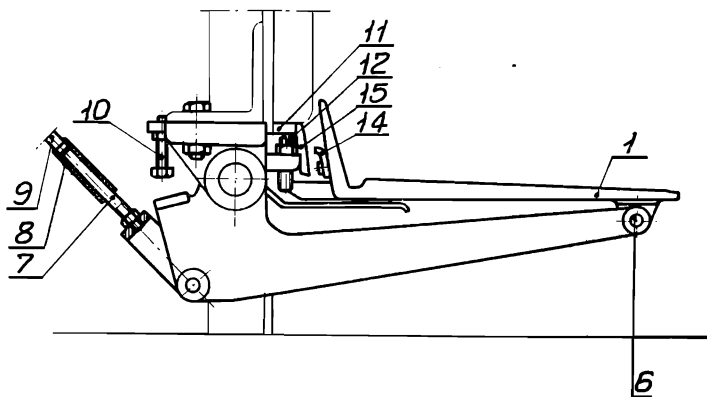


Fig. 2