

Patent dodatkowy
do patentu nr 119 406

Zgłoszono: 28.12.78 (P. 212350)

Pierwszeństwo: _____

Zgłoszenie ogłoszono: 14.07.80

Opis patentowy opublikowano: 16.09.1985

Int. Cl.⁸
B66C 23/36

Twórcy wynalazku: Edward Sosna, Jacek Zieliński, Stanisław
Młynarczyk

Uprawniony z patentu: Przedsiębiorstwo Doświadczalno-Produkcyjne
Dźwigów Samochodowych „Bumar-Bedes”,
Bielsko-Biała (Polska)

Układ zawieszenia wysięgnika

1

Przedmiotem wynalazku jest układ zawieszenia wysięgnika na obrotowej platformie żurawia jezdniowego według patentu nr 119406.

Zgodnie z patentem głównym nr 119406 znany jest układ zawieszenia wysięgnika, osadzonego obrotowo na przestrzennym ustroju prętowym skrupowej platformy oraz zawieszonego na odciągu linowym zmiany wysięgu związanym z kadłubem platformy poprzez składany odcąg przegubowy.

Rozwiązanie to posiada niedogodności, wynikające ze stosowania krótkiego wysięgnika podstawowego wskutek osadzania jego osi obrotu na przestrzennym ustroju prętowym platformy w okolicy osi obrotu żurawia oraz znaczną liczbę elementów składowych układu zawieszenia.

Celem wynalazku jest wyeliminowanie powyższych niedogodności poprzez wydłużenie wysięgnika podstawowego, by pokrywał on całą długość gabarytową żurawia oraz powiązanie go z platformą o prostszym układzie zawieszenia.

Cel ten został osiągnięty przez zastosowanie układu zawieszenia wysięgnika polegającego na tym, że wysięgnik jest obrotowo zawieszony na wsporniku przestrzennego prętowego ustroju i na łączniku kadłuba platformy oraz na linowym zbloczu zmiany wysięgu, natomiast osadzony jest pomiędzy dolnym sworzniem łącznika a sworzniem przestrzennego prętowego ustroju. Na tym ustroju osad-

2

dzony jest również podporowy element wysięgnika.

Do zalet takiego rozwiązania zalicza się możliwość stosowania długich wysięgników oraz prosty, funkcjonalny i zwarty układ zawieszenia.

Przedmiot wynalazku przedstawiony jest w przykładzie wykonania na rysunku, którego fig. 1 przedstawia układ zawieszenia wysięgnika w położeniu transportowym w widoku z boku, a fig. 2 — układ w położeniu roboczym w widoku z boku.

Jak uwidoczniono na rysunku, układ zawieszenia wysięgnika 1 na obrotowej platformie 23 jezdniowego żurawia 21 zawiera wysięgnik 1 zawieszony obrotowo na wsporniku 15 przestrzennego prętowego ustroju 3, na łączniku 11 kadłuba 5 platformy oraz na zbloczu 8 linowym zmiany wysięgu, osadzonym pomiędzy dolnym sworzniem 13 łącznika 11 i sworzniem 2 przestrzennego prętowego ustroju 3, zawierającego poza tym podporowy element 25 wysięgnika 1.

Sposób działania układu według wynalazku jest następujący.

Nawijając linę 19 na wciągarkę 9 otrzymuje się przemieszczenie stopy wysięgnika w kierunku do przodu z równoczesnym podnoszeniem wysięgnika wskutek obrotu wspornika 15, osadzonego na przestrzennym prętowym ustroju 3 platformy 23 oraz łącznika 11 kadłuba 5.

Zastrzeżenia patentowe

1. Układ zawieszenia wysięgnika, składający się z obrotowej platformy ze skorupowym kadłubem sztywno związanym z przestrzennym ustrojem prętowym, wewnątrz którego to kadłuba umieszczona jest wciągarka, według patentu nr 119406, **znamienny tym**, że wysięgnik (1) jest obrotowo zawieszony na wsporniku (15) przestrzennego pręto-

wego ustroju (3) i na łączniku (11) kadłuba (5) platformy oraz na linowym zbloczu (8) zmiany wysięgu, natomiast osadzony jest pomiędzy dolnym sworzniem (13) łącznika (11) a sworzniem (2) przestrzennego prętowego ustroju (3).

2. Układ według zastrz. 1, **znamienny tym**, że na przestrzennym prętowym ustroju (3) osadzony jest podporowy element (25) wysięgnika (1).

Fig. 1

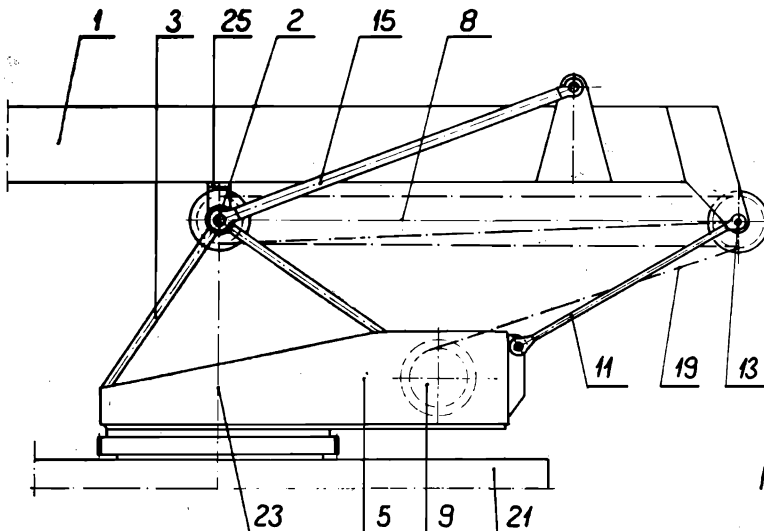


Fig. 2

