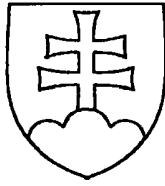


SLOVENSKÁ REPUBLIKA

(19) SK



ÚRAD  
PRIEMYSELNÉHO  
VLASTNÍCTVA  
SLOVENSKEJ REPUBLIKY

## ZVEREJNENÁ PRIHLÁŠKA VYNÁLEZU

(21) Číslo dokumentu:

**698-95**

(13) Druh dokumentu: **A3**

(51) Int. Cl.<sup>6</sup>:

**B 42 F 13/24**

(22) Dátum podania: 28.01.94  
(31) Číslo prioritnej prihlášky: A 153/93  
(32) Dátum priority: 29.01.93  
(33) Krajina priority: AT  
(43) Dátum zverejnenia: 08.11.1995  
(86) Číslo PCT: PCT/AT94/00008, 28.01.94

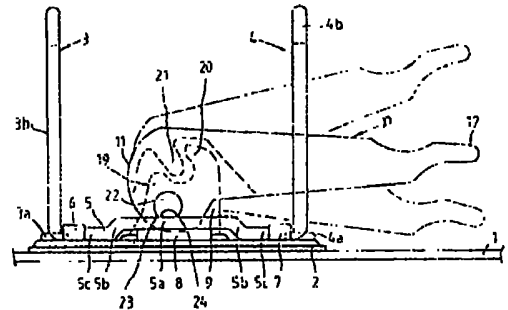
(71) Prihlasovateľ: Karl Bene a CO. FABRIK für Büttrobedarf Aktiengesellschaft, Wien, AT;

(72) Pôvodca vynálezu: Bene Carl Michael, Wien, AT;  
Horn Hans J., Lyss, CH;

(54) Názov prihlášky vynálezu: **Zoraďovacia mechanika na dierované listy**

(57) Anotácia:

Vynález opisuje zoraďovaciu mechaniku na dierované listy, ktorá sa skladá z podložky (2), z držadiel (3, 4) na preklápanie listov, ktoré sa skladajú z nehybných preťahovačov a z pohyblivých preťahovačov, ktoré sú pohyblivé spolu s napruženým ramenom (5). Mechanika sa ďalej skladá z ovládacej pásky (10), ktorá zaberá pomocou riadiaceho zariadenia s nosnou plochou, ktorá stojí zvisle na podložke (2), a ktorá ďalej zaberá ovládacím výčnelkom (22) s otočným ramenom (5). Na riadenie pohybu ovládacej pásky (10) sú na nosnej ploche zriadené s odstupom medzi sebou aspoň dva riadiace výstupky (19, 20), ktoré zaberajú s aspoň jedným riadiacim výstupkom (21) na ovládacej hlave (11). Ďalej je pripravený na nosnej ploche (9) alebo na ovládacej hlave (11) ďalší riadiaci výstupok (23), ktorý určuje polohu ovládacej pásky (10) v otvorenej polohe. Ďalší riadiaci výstupok môže byť integrovaný do predného konca ovládacej hlavy (11) alebo do ovládacieho výčnelka (22).



## Zoraďovacia mechanika pre dierované listy

Oblasť techniky

Vynález sa týka zoraďovacej mechaniky pre dierované listy, ktorá sa používa k zakladaniu dopisov, aktov, písomností, prospektov, poštových šekov, bankových účtov a podobne.

Detailnejšie sa vynález vzťahuje na zoraďovacie mechaniky s držadlami pre dierované listy, ktoré sa skladajú z nepohyblivých preťahovačov, pevne zakotvených na podložke a z pohyblivých preťahovačov, pripevnených na otočné rameno, ktoré je pohyblivo uložené na podložke a je naddvihované pružinou. Ďalej sa mechaniky skladajú z ovládacej páky, zostávajúcej sa z rukoväti a z ovládacej hlavy, ktorá zaberá pomocou ovládacieho zariadenia so zvisle stojacou nosnou plochou a tiež zaberá ovládacím prvkom s otočným ramenom. Ovládacia páka je pri otváraní a zatváraní držiadiel pohyblivá medzi hornou otvorenou polohou, keď je rukoväť pri maximálnom otvorení držiadiel pod rovinou určenou koncu preťahovačov, medzi spodnou uzavretou polohou, ktorá zaisťuje uzavreté držadlá a keď je rukoväť aspoň na výšku prsta nad plochou podložky a medzi istiacou polohou, predchádzajúcu uzatváraciu polohu, keď je rukoväť v rovine susediacej s podložkou. U týchto zoraďovacích mechaník obsahuje riadiace zariadenie aspoň dve navzájom záberu schopné riadiace telesá, vytvorené na ovládacej hlave, respektívne na nosnej ploche, z ktorých jedno definuje prvú kľudovú polohu zavretého, respektívne zaisťujúceho stavu, druhú kľudovú polohu otvoreného stavu a do L tvarovanú vodiacu krivku pre druhé riadiace teleso ktoré spojuje obidve kľudové polohy. Ovládací prvok tiež má aspoň jednu záberovú hranu pre otočné rameno, ktorá je posadená viac

k rukoväti ovládacej páky, ako u prevedenia, keď obidve riadiace telesá tvoria záber v prvej kľudovej polohe.

#### Doterajší stav techniky

U známej mechaniky, popísanej v spisoch EP-A-374 124, sú použité k riadeniu pohybu ovládacej páky dve riadiace telesá, relatívne náročné pre výrobu a montáž, vytvorené medzi ovládacou hlavou a nosnou plochou. Z nich prvé teleso zahrňuje prvý kolíček, ktorý zaberá, a do podoby L vytvarovaným výrezom, zatiaľ čo druhé teleso zahrňuje druhý kolíček alebo pohyblivú časť s posúvateľným riadením, ktoré zaberá s trojuholníkovitým druhým výrezom. U týchto dvoch telies sú pri montáži ovládacej páky, na nosnú plochu potrebné dva, u pohyblivej časti dokonca tri nitovacie procesy. Úkolom vynálezu je vytvoriť ľahko ovládateľnú a zostaviteľnú mechaniku.

#### Podstata vynálezu

Riešenie podľa vynálezu popisuje zoraďovacíu mechaniku pre dierované listy, kde k riadeniu pohybu ovládacej páky sú na nosnej ploche pripravené aspoň dva nehybné riadiace výstupky s odstupom medzi sebou, ktoré sú schopné záberu s aspoň jedným pohyblivým riadiacim výstupkom na ovládacej hlave; tiež je navrhnuté vytvorenie ďalších riadiacich výstupkov na nosnej ploche alebo na ovládacej hlave, ktoré určujú polohu ovládacej páky v otvorenom stave.

Tieto zdokonalenia umožnia jednoduché prispôsobenie pohybov ovládacej hlavy, respektívne jej polohy v momentálnych pozíciách rôznym požiadavkám, na zmenu polohy, respektívne na zmenu vzájomného vzťahu riadiacich

výstupkov ovládacej hlavy alebo nosnej plochy. Takto môže byť napríklad realizovaná, podľa výšky držiadiel, rôzna poloha ovládacej páky v otvorenom stave len odpovedajúcou zmenou polohy, respektívne vzájomným vzťahom riadiacich výstupkov zriadených na ovládacej hlave pri nezmenenom vytvorení nosnej plochy. Ak sa použije riadiace zariadenie s kolíčkom upevneným na ovládacej hlave, ktorý zaberá s do L tvarovaným zárezom v nosnej ploche, zjednoduší sa tak montáž ovládacej páky na nosnú plochu len na nutné prinitovanie kolíčku.

Podľa ďalšieho bodu patentových nárokov sa dajú do obidvoch riadiacich telies integrovať ďalšie riadiace výstupky, pri čom pre otvorený stav ovládacej páky sú na obidvoch riadiacich telesách pripravené nárazové plochy pre druhé riadiace teleso.

Podľa ďalšieho bodu patentových nárokov je možné integrovať ďalší riadiaci výstupok do ovládacieho telesa a tak vytvoriť druhú záberovú hranu ovládacieho telesa, ktorá je posadená ďalej smerom od rukoväti ovládacej hlavy oproti tým prevedeniam, u ktorých sú v prvej kľudovej polohe obidve riadiace telesá vo vzájomnom zábere.

Podľa ďalšieho bodu patentových nárokov je možné priradiť obidve záberové hrany, ktoré sú vytvorené na ovládacom prvku, uzavretej polohe ovládacej páky, v ktorej sú pohyblivé riadiace výstupky ovládacej hlavy mimo záber s nepohyblivými riadiacimi výstupkami nosnej plochy.

Podľa ďalšieho bodu patentových nárokov sa dá vytvoriť riadiaci výstupok na konci ovládacej hlavy, ktorý je na opačnej strane ovládacej páky ako rukoväť a ktorý je schopný záberu s riadiacimi výstupkami nosnej plochy.

Podľa ďalšieho bodu patentových nárokov je možné vytvoriť nehybný riadiaci výstupok na nosnej ploche ako nárazovú plochu pre riadiace výstupky ovládacej hlavy. Táto plocha by určovala polohu ovládacej páky v otvorenom stave.

Podľa ďalšieho bodu patentových nárokov je možné určovať zatvárací pohyb ovládacej páky pomocou riadiacich výstupkov ovládacej hlavy a s nimi záberu schopnými nehybnými riadiacimi výstupkami nosnej plochy.

Podľa ďalšieho bodu patentových nárokov je možné aspoň časť otváracieho pohybu ovládacej páky riadiť nehybným riadiacim výstupkom, zatiaľ čo ostatné nehybné riadiace výstupky nosnej plochy riadi zaistovací a uzatvárací pohyb.

Podľa ďalšieho bodu patentových nárokov je možné vytvoriť v ovládacej hlave dva pohyblivé riadiace výstupky s odstupom medzi sebou, ktoré sú schopné záberu s nehybnými riadiacimi výstupkami nosnej plochy, ktorá riadi uzatvárací a zaistovací pohyb ovládacej páky. Obidva pohyblivé riadiace výstupky tiež riadia zatvárací pohyb ovládacej páky, respektívne zaistovací pohyb.

Podľa ďalšieho bodu patentových nárokov je možné vytvoriť nehybné riadiace výstupky nosnej plochy na od nej do strany vybiehajúcich výbežkoch. Tieto výbežky môžu byť s nosnou plochou jeden kus alebo môžu byť nasaditeľné na nosnú plochu, prípadne môžu byť vymeniteľné.

Podľa ďalšieho bodu patentových nárokov môže nosná plocha obsahovať okrajové vybranie, do ktorého navzájom protiľahlých koncov sú integrované dva nehybné riadiace výstupky. Táto výstavba umožňuje jednoduché vybavenie nosnej plochy.

Podľa ďalšieho bodu patentových nárokov môže nosná plocha obsahovať časť okraja, do ktorého sú integrované všetky nehybné riadiace výstupky. Táto výstavba umožňuje ďalšie zjednodušenie vybavenia nosnej plochy.

Vynález popisuje zoraďovaciu mechaniku s držadlami pre dierované listy, ktorá sa skladá z nepohyblivých preťahovačov, pevne zakotvených na podložke a z pohyblivých preťahovačov, pripevnených na otočné rameno, ktoré je pohyblivo uložené na podložke a je nadvihované pružinou,

Ďalej sa mechanika skladá z ovládacej páky, skladajúcej sa z rukoväti a z ovládacej hlavy, ktorá zaberá pomocou ovládacieho zariadenia so zvisle stojacou nosnou plochou a tiež zaberá ovládacím prvkom s otočným ramenom. Ovládacia páka je pri otváraní a zatváraní držiadiel pohyblivá medzi hornou otvorenou polohou, keď je rukoväť pri maximálnom otvorení držiadiel pod rovinou určenou koncami pretahovačov, medzi spodnou uzavretou polohou, ktorá zaisťuje uzavreté držiadlá a keď je rukoväť aspoň na výšku prsta nad plochou podložky a medzi istiacou polohou, predchádzajúcu uzatváraciu polohu, keď je rukoväť v rovine susediacej s podložkou. U týchto zoraďovacích mechaník obsahuje riadiace zariadenie aspoň dve navzájom záberu schopné riadiace telesá, vytvorené na ovládacej hlave, respektíve na nosnej ploche, z ktorých jedno definuje kľudovú polohu zavretého, respektíve zaisťujúceho stavu, druhú kľudovú polohu otvoreného stavu a do L tvarovanú vodiacu krivku pre druhé riadiace teleso, ktoré spojuje obidve kľudové polohy. Ovládací prvok tiež má aspoň jednu záberovú hranu pre otočné rameno, ktorá je posadená k rukoväti ovládacej páky, ako u prevedenia, keď obidve riadiace telesá tvoria záber v prvej kľudovej polohe. Riadiaca mechanika podľa vynálezu, u ktorej je jedno z obidvoch riadiacich telies pripevnené na časť bočnej steny vybrania v ovládacej hlave, ktorá je pripravená pre zostavenie s nosnou plochou, vybavenou druhým z ovládacích telies.

U mechaniky, kde nosná plocha, vybavená jedným zo riadiacich telies, zaberá s okrajom vybrania v ovládacej hlave, obráteného smerom dolu, sa môže podľa ďalšieho bodu patentových nárokov predpokladať, že druhé riadiace teleso je pripevnené na časti bočnej steny vybrania v ovládacej hlave. Táto časť bočnej steny je výkyvne alebo odoberateľne pripevnená na ovládaciu hlavu.

Podľa ďalšieho bodu patentových nárokov sa môže

predpokladať, že druhé riadiace teleso nesúce, väčšinou elasticky výkyvnú časť bočnej steny vybrania je -5- 9815 zaklapnuteľná do naproti ležiacej bočnej steny vybrania.

Prehľad obrázkov na výkrese:

Praktické prevedenie podľa vynálezu je znázornené vo výkresovej časti.

Obr.1 zobrazuje nárys prevedenia zaraďovacieho mechanizmu podľa vynálezu.

Obr.2 je bokorys obr.1 vo zväčšenej mierke s rezom hlavou ovládacej páky vo spodnom uzavretom stave a s rezom častí nosnej plochy.

Obr. 3 a, b, c, až 7 a, b, c, zobrazuje ďalšie prevedenie nosnej plochy podľa vynálezu, v okamžiku záberu s ovládacou pákou, ktorá je v hornom otvorenom stave (obr. 3a, 4a, 5a, 6a, 7a), v zaistenom stave (obr.3b, 4b, 5b, 6b, 7b) a v spodnom uzavretom stave (obr. 3c, 4c, 5c, 6c, 7c).

Obr. 8 zobrazuje nárys ďalšieho prevedenia zaraďovacieho mechanizmu podľa vynálezu.

Obr.9 je bokorys obr.8 vo zväčšenej mierke s rezom hlavou ovládacej páky vo spodnom uzavretom stave a rezom častí nosnej plochy.

Obr. 10 a, b, c až 12 a, b, c zobrazuje ďalšie prevedenie nosnej plochy, ktorá je práve v zábere s ovládacou pákou, ktorá je v hornom otvorenom stave (obr. 10a, 10b, 10c), zaistenom stave (obr. 11a, 1b, 11c) a vo spodnom uzavretom stave ( obr. 12a, 12b, 12c), v uzavretom stave ( obr. 12a, 12b, 12c).

### Príklad prevedenia vynálezu

Obr. 1 znázorňuje prvé prevedenie mechaniky podľa vynálezu, ktorá je pripevnená na doske poriadača dopisov 1 alebo na inom podobnom zariadení. Z podĺžnej, pravouhlej podložky 2, ktorá je pripevnená priamo na doske poriadača dopisov 1 alebo inom podobnom zariadení, vystupuje na každej z oboch protiľahlých strán jedno dvojdielne, do podoby U tvarované držadlo 3, 4 pre preklápanie dierovaných listov. Každé držadlo sa skladá z nehybného pretahovača 3a, 4a pevne prikotveného na podložke 2, s rovnou časťou, vychádzajúcou priamo z podložky 2 a s ohnutou časťou u konca 4a'. Ďalej sa skladá z jedného pohyblivého pretahovača 3b, 4b, spojeného v jeden kus s otočným ramenom 5 s rovnou časťou, kolmo pripojenou na otočné rameno 5 a s ohnutou časťou na konci 4b'.

Otočné rameno 5, ktoré je spojené s obidvoma pohyblivými pretahovačmi 3b, 4b do jedného kusu, sa rozprestiera rovnobežne k dlhšej strane podložky 2, v rovine kolmej k rovným častiam pohyblivých pretahovačov 3b, 4b a je pohyblivo uložené do ložísk 6, 7 ktoré tesne susedia s pretahovačmi 3b, 4b. Osa ložísk je rovnobežná s podĺžnym smerom podložky 2. Časti 5c otočného ramena 5, ktoré prechádzajú ložiskami 6, 7 a nadväzujú na pohyblivé pretahovače 3b, 4b, sú spojené ohybmi 5b s prostredným dielom 5a, ktorý je položený paralelne k pozdĺžnemu smeru podložky 2. Na spodnej strane prostredného dielu 5a pôsobí koniec listovej pružiny 8, ktorá je pripevnená opačným koncom na podložke 2 a roztvára tak otočné rameno 5 do otvoreného stavu držiadiel pre preklápanie listov. Na obrázku 2 pružina otáča ramenom proti smeru hodinových ručičiek.

Na podložke 2 je ďalej pripevnená hore stojacia nosná plocha 9, ktorá končí až vo vnútrajšku protiľahlej ovládacej páky 10, s ktorou je v zábere a ktorá sa tiahne rovnobežne

k dlhšej strane podložky 2 a obsahuje na svojom prednom konci ovládaciu hlavu 11, ktorá je v zábere s nosnou plochou 9 a otočným ramenom 5 a na svojom zadnom konci rukoväť 12. Ovládací páka 10 má svoju ovládaciu hlavu 11 opatrenú vybraním 13, otvoreným smerom k podložke 2, v ktorom je zasadená nosná plocha 9.

Medzi ovládacou hlavou 11 a nosnou plochou 9 je ovládacie zariadenie, ktoré sa skladá z prvého ovládacieho telesa F1, integrovaného v nosnej ploche 9 a z druhého ovládacieho telesa F2, spojeného s ovládacou hlavou, ktorá zaberá s ovládacím telesom F1. Prvé ovládacie teleso F1 ohraničuje v spodnej časti nosnej plochy 9, blízko podložky 2, do L tvarovaný zárez 14, v ktorom zaberá cylindrický kolíček 15, ktoré prechádza vnútorné vybranie ovládacej hlavy 11 a je tam natrvalo spojený s ovládacím telesom F2. Zárez 14 prvého ovládacieho telesa F1 určuje svojím predným, k podložke bližšie ležiacim, spodným koncom prvú spodnú kľudovú polohu 16 a na svojom zadnom, od podložky ďalej položenom, vrchnom konci druhú kľudovú polohu 17 kolíčku 15. Vrchný okraj zárezu 14 tvorí do L tvarovanú vodiacu krivku 18, spájajúcu obidve kľudové polohy 16 a 17, v ktorej leží prechod z kratšieho ramena vodiacej krivky 18 pri kľudovej polohe 16 k ďalšiemu ramenu vodiacej krivky 18, vychádzajúceho z druhej kľudovej polohy 17.

Na vrchnej časti nosnej plochy, viac vzdialenej od podložky 2, je vytvorený predný, nehybný riadiaci výstupok 19, riadiaci pohyb ovládacej páky pri otváraní a naproti neho, v smeru k rukoväti 12 ovládacej páky 10, je vytvorený zadný, nehybný riadiaci výstupok 20, ktorý určuje pohyb ovládacej páky pri zatváraní. Obidva tieto riadiace výstupky 19, 20 nosnej plochy 9, sú striedavo v zábere s pohyblivým riadiacim výstupkom 21, pripomínajúcim prst, vytvoreným vo vybraní 13 ovládacej hlavy 11. Výstupok 21 určuje pohyb ovládacej páky 10 zároveň pri zatváraní a otváraní a pri

zmeny polohy ovládacej páky 10 sa pohybuje v priestore medzi obidvoma riadiacimi výstupkami 19,21.

Na strane ovládacej hlavy 11, obrátenej k otočnému ramenu 5, je pripravený do strany vystupujúci bočný výčnelok 22 pre záber s otočným ramenom 5. Výčnelok 22 obsahuje prednú záberovú hranu 23, posadenú dopredu vzhľadom ku kolíčku 15 a k rukoväti 12 ovládacej páky 10. Hrana tvorí s prednou časťou 22, ktorá na ňu priamo nadväzuje, ďalší riadiaci výstupok ovládacej hlavy 11, ktorý určuje vrchnú polohu ovládacej páky 10. Výčnelok 22 ďalej obsahuje zadnú záberovú hranu 24, posadenú dozadu vzhľadom ku kolíčku 15 a k rukoväti 12 ovládacej páky 10. Hrana tvorí zo zadnej časti výčnelku 22, ktorá na ňu priamo nadväzuje, ďalší ovládací výstupok, určujúci polohu riadiacej páky v istiacej polohe a pri uzavretí. Hrana tiež môže byť postavená na samostatnom bočnom výčnelku ovládajúcej hlavy 11. Bočný výčnelok 22 zaberá jednu alebo obidvoma záberovými hranami 23,24, respektíve v ňom obsiahnutými výstupkami, na vrchnej strane prostredného dielu 5a otočného ramena 5.

U prevedenia mechaniky podľa obr. 3a až 3c sú obidva pevné riadiace výstupky 19,20 integrované do nosnej plochy 9 a navzájom protilahlé konce tvoria von, respektíve šikmo dopredu otvorené vybranie 9a okraje nosnej plochy 9.

U prevedenia mechaniky podľa obr. 4a až 4c sú obidva pevné riadiace výstupky 19,20 tiež integrované do základni nosnej plochy 9 a konce tvoria šikmo hore otvorené vybranie 9b. Tieto nehybné riadiace výstupky 19 a 20 sú v zábere s pohyblivým riadiacim výstupkom 21 ovládacej hlavy 11, ktorý je postavený ako cylindrický čap, prechádzajúci vnútorným vybráním hlavy 13.

Na obr. 5 až 5c je predstavené prevedenie mechaniky podľa vynálezu, u ktorej je nosná plocha 9, tiahnuca sa v pozdĺžnom smere podložky 2, postavená paralelne k pozdĺžnemu smeru a na jej prednej strane sú obidva

riadiace výstupky 19,20 postavené ako postranné cylindrické výbežky. Táto nosná plocha 9 sa tiahne až do vnútorného vybrania 13 ovládacej hlavy 11, ktorá obsahuje vďaka do strany posunutému, do podoby prsta tvarovanému, pohyblivému riadiacemu výstupku 21 vo vnútornom vybraní hlavy 13 a vďaka zadnej stene 13a nenaznačenú prednú stenu, o ktorú sa opierajú svojimi čelnými plochami 19a,20a nehybné riadiace výstupky 19,20 nosnej plochy 9, zatiaľ čo riadiaci výstupok 21 ovládacej hlavy 11, tvarovaný do podoby prsta, sa opiera o prednú stranu nosnej plochy 9 svojou čelnou plochou.

U prevedenia mechaniky podľa obr. 6a až 6c sú pripevnené vo vnútri vybrania 13 ovládacej hlavy 11 dva pohyblivé riadiace výstupky 25,26 s odstupom medzi sebou. Vrchný pohyblivý riadiaci výstupok 25 riadi pohyb ovládacej páky 10 do zaistovacej polohy a je v zábere iba so zadným nehybným riadiacim výstupkom 20 nosnej plochy 9 (obr. 6b), zatiaľ čo spodný pohyblivý riadiaci výstupok 26 riadi otvárací a zatvárací pohyb ovládacej páky 10 a pri zatváraní je v zábere so zadným nehybným riadiacim výstupkom 20 a pri otváraní s predným nehybným riadiacim výstupkom 19 nosnej plochy.

Postranný výčnelok ovládacej páky 10 je pod vplyvom prostrednej časti 5a otočného ramena 5, napruženého listovou pružinou, respektíve pod vplyvom sily pôsobiacej na záberovú plochu 23 alebo 24 a pri uvádzaní do činnosti je pod vplyvom vonkajšej sily, vznikajúcej tlačením držadla 12 proti poriadaču dopisov, respektíve proti jeho doske 1 alebo pod vplyvom nadzdvihujúcej sily poriadača dopisov, respektíve jeho dosky 1. Pod vplyvom oboch týchto síl sa ovládacia páka 10 pohybuje medzi vrchným otvoreným stavom, keď sú maximálne otvorené držadlá, spodným uzavretým stavom, keď sú držadlá v uzavretom a zaistenom stave a tomu predchádzajúcom zaistovacom stave. Poloha ovládacej páky 10 v jej momentálnej pozícii je určená polohou a vzájomným vzťahom

obidvoch riadiacích telies F1 a F2, nehybnými riadiacimi výstupkami 19 a 20, pohyblivými riadiacimi výstupkami 21,25,26 a obidvoma záberovými hranami 23,24 na vonkajšom výčnelku 22.

V uzavretom stave ovládacie páky 10 sú držadlá pre obrátenie listov 3,4 uzavretá a u príkladu prevedenia na obr.3a až 5c prilieha prostredný diel 5a otočného ramena 5, ktorý je tlačný listovou pružinou 8 do otvoreného stavu, iba na zadnú záberovú plochu 24 vonkajšieho bočného výčnelku 22 ovládacej hlavy 11, ktorá sa opiera svojim do podoby prsta tvarovaným riadiacim výstupkom 21 o predný nehybný riadiaci výstupok 19 a svojim kolíčkom 15 v prvej prednej kľudovej polohe 16 o nosnú plochu 9. U príkladov prevedenia na obr. 1, 2 a 6a až 6c prilieha prostredný diel 5a otočného ramena 5, tlačný do otvoreného stavu listovou pružinou 8, na obidve záberové hrany 23,24 vonkajšieho výčnelku 22 ovládacej hlavy 11, ktorá sa sama opiera iba svojim kolíčkom 15 v prvej prednej kľudovej polohe 16 o nosnú plochu 9 (obr. 1 a 6c). V tejto polohe ovládacej páky 10 nie je žiadny z pohyblivých riadiacích výstupkov 21, respektíve 25,26 ovládacej hlavy 11 v zábere s nehybnými riadiacimi výstupkami 19,20 nosnej plochy 9.

V tomto spodnom uzavretom stave sa nachádza ovládacia páka 10 so svojim hore smerujúcim vrchom v paralelnej polohe k ploche podložky 2, respektíve k ploche poriadača dopisov, pričom v tejto polohe je odstup rukoväti 12 od plochy poriadača dopisov 1 aspoň výška prstu. Táto výška je dostačujúca k tomu, aby sa ovládacia páka 10 dala podobrať prstom.

Ak sa nadzdvihne v uzavretom stave rukoväť 12 ovládacej páky 10, aby sa otvorili držadlá 3,4, zaberie tak pohyblivý riadiaci výstupok 21, respektíve 26 prednej strany ovládacej hlavy 11 s predným nehybným riadiacim výstupkom 19 nosnej plochy 9 a zadná záberová hrana 24 postranného výčnelku 22

bude zdvihnutá prostredným dielom 5a otočného ramena 5. Behom pokračujúceho otváracieho pohybu ovládacej páky 10 sa páka opiera svojim pohyblivým riadiacim výstupkom 21, respektíve 26 o predný nehybný riadiaci výstupok 19 nosnej plochy 9. Ďalším zdvíhaním rukoväti 12 ovládacej páky 10 sa vytiahne kolíček 15 z prvej prednej kľudovej polohy 16 do šikmého, hore vedúceho dielu zárezu 14 nosnej plochy 9. Od tejto chvíle je otvárací pohyb ovládacej páky 10 podporovaný do tej doby listovou pružinou 8, ktorá tlačí hore ovládaciu hlavu a otočné rameno 5, ktoré tak otáča i pohyblivými držadlami 3b,4b proti podložke 2, skôr ako kolíček 15 ovládacej hlavy 11 dosiahne druhú kľudovú polohu 17 na vrchnom konci zárezu 14 nosnej plochy 9. Tu končí pohyb ovládacej hlavy 11 smerom hore a ovládacia páka 10 sa bude posúvať okolo kolíčku 15, nachádzajúc sa v druhej kľudovej polohe 17, silou listovej pružiny 8, ktorá pôsobí cez prostredný diel 5a otočného ramena 5 na záberovú hranu bočného výčnelku 22 ovládacej hlavy 11, posadenou dopredu vzhľadom ku kolíčku 15, až sa dostane zadná strana pohyblivého riadiaceho výstupku 21, respektíve 26 ovládacej hlavy 10 do záberu so zadným nehybným riadiacim výstupkom 20 nosnej plochy 9. V tejto hornej otvorenej polohe ovládacej páky 10, keď sú držadlá 3,4 maximálne otvorené, sa páka nachádza so svojou rukoväťou 12 pod tou rovinou, ktorá je definovaná voľnými koncami nepohyblivých pretahovačov 3a,4a a pohyblivými pretahovačmi 3b,4b pri maximálnom otvorení.

Ak je teraz stlačená rukoväť 12 ovládacej páky 10 dole, ktorá je vo vrchnom otvorenom stave, oprie sa pohyblivý riadiaci výstupok 21, respektíve 26 ovládacej hlavy 11 svojou zadnou stranou o zadný nehybný riadiaci výstupok 20 nosnej plochy 9 a kolíček 15 ovládacej hlavy 11 sa oprie svojou prednou stranou o vrchný okraj zárezu 14 vodiacej krivky 18 nosnej plochy 9. Behom ďalšieho stlačovania

držadla 12 sa ovládacia hlava 11 pohybuje dolu proti sile listovej pružiny 8 a kolíček 15 skĺzne svojou prednou stranou pozdĺž vodiacej krivky 18 až na jej najnižší bod a pohyblivý riadiaci výstupok 21 ovládacej hlavy 11 skĺzne dolu po zadnom nehybnom riadiacom výstupku 20 nosnej plochy 9. Akonáhle kolíček 15 prekročí najnižší bod riadiacej krivky 18 a môže sa v záreze 14 voľne pohybovať dopredu, je ovládacia hlava 11 so svojim spodným koncom a bočným výstupkom 22 posunutá dopredu, na obr. 3b, 4b, 5b, 6b v zmysle hodinových ručičiek, kde v tejto polohe slúži ako osa posuvu vznikajúci záber medzi zadnou stranou pohyblivého riadiaceho výstupku 21 ovládacej hlavy 11, respektíve vrchného pohyblivého riadiaceho výstupku 25 ovládacej hlavy 11 a zadným nepohyblivým riadiacim výstupom 20 nosnej plochy 9. U príkladov prevedenia na obr. 3b a 5b sa bod dotyku nachádza na vrchnom konci zadného nepohyblivého riadiaceho výstupku 20 nosnej plochy 9, zatiaľ čo u príkladov prevedenia na obr. 4b sa nachádza na spodnom konci zadného nepohyblivého riadiaceho výstupku 26 nosnej plochy 9. Týmto otočným pohybom ovládacej hlavy 11 dosiahne kolíček 15 prvú kľudovú polohu 16, ktorá leží na prednom konci vodiacej krivky 18 a je položená viac hore oproti jej najnižšiemu bodu. Ovládacia páka 10 v zaistovacej polohe dosiahne svojou rukoväťou 12 rovinu susediacu s podložkou 2, respektíve rovinu, ktorá je len tesne za doskou poriadača dopisov 1.

V istiacej polohe ovládacej hlavy 10 prilieha listovou pružinou 8 napružený prostredný diel 5a otočného ramena 5 iba na zadnú záberovú hranu 24 bočného výčnelku 22 ovládacej hlavy 11. Hrana je posadená dozadu vzhľadom ku kolíčku 15, nachádzajúcim sa v prvej kľudovej polohe 16. Ak sa v tomto okamžiku pustí rukoväť 12 ovládacej páky 10, začne sa páka odsúvať okolo kolíčku 15 v prvej kľudovej polohe 16 od dosky poriadača dopisov 1 silou vyvolanou listovou pružinou 8 pôsobiacou na zadnú záberovú hranu 24 až do tej doby, než

priláhne tiež predná záberová hrana 23 na prostredný diel 5a otočného ramena 5 alebo až pohyblivý riadiaci výstupok 21 priláhne na predný nepohyblivý výstupok 19 nosnej plochy 9 a ovládacia páka 10 sa tak vráti do uzavretého stavu.

U príkladov prevedenia na obr. 7a až 7c je výčnelok 22 ovládacej hlavy 11, pripravený pre záber s otočným ramenom 5, posadený oproti kolíčku 15 viac smerom k rukoväti 12 a tvorí iba zadnú záberovú hranu 24. Poloha ovládacej páky 10 v otvorenom stave je určovaná ďalším z riadiacich výstupkov 27, ktorý je vytvorený na prednom konci ovládacej hlavy 11. Tento pohyblivý riadiaci výstupok 27 je v zábere s ďalším nepohyblivým riadiacim výstupkom 2á na dopredu otvorenom okraji 9b nosnej plochy 9 a tvorí tak nárazovú plochu pre ovládaciu páku 10, pohybujúcu sa pri otváraí držadíel 3,4 hore. Tá bude na konci otváracieho pohybu posunutá dopredu silou listovej pružiny 8, pôsobiacou cez prostredný diel 5a otočného ramena 5 na zadnú záberovú hranu 24 postranného výčnelku 22, okolo kolíčku 15, nachádzajúcom sa v druhej kľudovej polohe, na obr. 7a proti zmyslu hodinových ručičiek, takže pohyblivý riadiaci výstupok 27 ovládacej hlavy 11 sa posunie k nepohyblivému riadiacemu výstupku 28 nosnej plochy 9. Pri uzatváraní držadíel 3,4 sa ovládacia páka 10 posunie silou od rukoväti 12 dolu okolo bodu dotyku medzi svojim riadiacim výstupkom 27 a nepohyblivým riadiacim výstupkom 28. Tým sa podarí kolíčku 15, ktorý kľže pozdĺž vodiacej krivky 18 dole z vrchnej druhej kľudovej polohy 17, dostať sa do najnižšieho bodu vodiacej krivky 18 a pohyblivý riadiaci výstupok 21 na zadnej strane ovládacej hlavy 11 zaberie s prednou stranou zadného nepohyblivého riadiaceho výstupku 20 nosnej plochy 9, ktorý určuje pohyb do zaistovacej polohy. Pri ďalšom stlačovaní ovládacej páky 10 sa bude páka svojim ovládacím bočným výčnelkom posúvať dopredu vďaka záberu pohyblivého riadiaceho výstupku 27 s nepohyblivým riadiacim výstupkom

28, na obr. 7b v zmysle hodinových ručičiek, až kolíček 15 dosiahne prvú spodnú kľudovú polohu 16. Ak sa teraz pustí ovládacia páka 10, bude to mať za následok posunutie páky do uzavretej polohy okolo kolíčku 15, nachádzajúcom sa v prvej kľudovej polohe 16, vďaka pôsobeniu listovej pružiny na prostredný diel otočného ramena, na obr. 7b proti zmyslu hodinových ručičiek. V uzavretej polohe leží pohyblivý riadiaci výstupok 21 ovládacej hlavy 11, tvarovaný do podoby prsta, na prednom nehybnom riadiacom výstupku 19 nosnej plochy 9 (obr. 7c).

Obrázky 8 až 10 ukazujú ďalšie prevedenie mechaniky podľa vynálezu, u ktorých obidve do U tvarované držadlá 3,4 vychádzajú priamo hore z obidvoch protiľahlých strán podložky 2, pripevnenej priamo na poriadač dopisov 1. Otočné rameno 5, spojené do jedného kusu s obidvoma pohyblivými pretahovačmi 3b,4b, je v zábere na spodnej strane svojho prostredného dielu 5a a listovou pružinou 8 a na vrchnej strane s ovládacím bočným výčnelkom 22 ovládacej hlavy 11 ovládacej páky 10. Medzi ovládacou hlavou 11 a nosnou plochou 9 vytvorené riadiace zariadenie obsahuje v nosnej ploche integrované riadiace teleso F1, ktoré v okrajoch zárezu 14, tvarovaného do L, určuje kľudové polohy. Prvá kľudová poloha 16 je na prednom konci zárezu a druhá kľudová poloha 17 je na hornom zadnom konci zárezu, kde je tiež nárazová plocha 17a pre ovládaciú páku v otvorenom stave. Druhé riadiace teleso F2, ktoré je schopné zaberat' s prvým riadiacim telesom F1, je postavené ako riadiaci výstupok 29 s nárazovou plochou 29a pre ovládaciú páku v otvorenom stave, ktorý je umiestený na elasticky výkyvnej časti 30 bočnej steny 31 vybraní 13 ovládacej hlavy 11. Výkyvná časť steny 30 bočnej steny 31 je pripevnená na ovládaciú hlavu 11 cez čelnú stenu riadiaceho výstupku 29, kde je nasadený istiaci výstupok 32, ktorý zaberá s istiacim vybraním protiľahlej bočnej steny 34.

V uzavretom stave ovládacej páky 10 (obr. 8, 9, 10c) je druhé riadiace teleso, ktoré je v prvej kľudovej polohe 16 prvého riadiaceho telesa F1 a postavené ako riadiaci výstupok 21, pod vplyvom sily vyvolávanej listovou pružinou 8 cez prostredný diel 5a otočného ramena 5 na bočný ovládací výčnelok 22, respektíve na jeho záberové hrany 23, respektíve 24 a je tak v záberu s riadiacim telesom F1. Prti otváraní držadiel 3,4 sa opiera ovládacía hlava 11 svojim pohyblivým, do podoby prsta tvarovaným riadiacim výstupkom 21 o predný nehybný riadiaci výstupok 19 nosnej plochy 9 a druhé riadiace teleso F2 je vytiahnuté z prvej kľudovej polohy 16 cez najnižší bod zárezu 14 nosnej plochy 9. Ovládacía páka 10 sa začne pohybovať hore pod vplyvom listovej pružiny 8, dokiaľ druhé riadiace teleso F2 nepriľahne svojou nárazovou plochou 29a na nárazovú plochu 17a prvého riadiaceho telesa, ktoré je v druhej kľudovej polohe 17 (obr. 10a).

U príkladov prevedenia na obr. 11a až 11c je bočný výčnelok 22, určený pre záber s otočným ramenom 5 ovládacej hlavy 11, opatrený iba jednou zábernou hranou, ktorá odpovedá zadnej záberovej hrane 24 na obr. 8 a ktorá je tiež ako hrana 24 posunutá viac smerom k rukoväti 12 ovládacej páky 10 (obr. 11c) oproti tým prevedeniam, u ktorých sú v prvej kľudovej polohe 16 vo vzájomnom zábere riadiace telesa F1 a F2. Poloha ovládacej páky 10 v jej otvorenej polohe je určovaná riadiacim výstupkom 27, ktorý je postavený na prednom konci ovládacej hlavy 11 a má na svojej spodnej strane nárazovú plochu 27a, ktorá je v otvorenom stave v zábere s nárazovou plochou 28a nepohyblivého riadiaceho výstupku 28, nachádzajúcom sa na prednej časti okraja nosnej plochy 9 a ktorá tvorí nárazovú plochu pre ovládaciu páku 10, pohybujúca sa smerom hore pri otváraní držadiel 3,4. Na konci otváracieho pohybu sa páka posunie dopredu okolo cylindrického riadiaceho výstupku 29,

nachádzajúcom sa v druhej kľudovej polohe 17, vďaka listovej pružine, ktorá tlačí na bočný výčnelok cez otočné rameno, na obr. 11a proti zmyslu hodinových ručičiek, takže pohyblivý riadiaci výstupok 27 príde svojou nárazovou plochou 27a do styku s nárazovou plochou 28a nepohyblivého riadiaceho výstupku 28 nosnej plochy 9.

U tohoto príkladu prevedenia je zadný nehybný riadiaci výstupok 20 nosnej plochy určený pre istiaci stav ovládacej páky 10. Pri uzatváraní držiadiel stlačením rukoväti 12 sa ovládacia páka 10 jednak opiera na svojom prenom konci vrchnou stranou 27b riadiaceho výstupku 27 o záberovú plochu 28b pevného riadiaceho výstupku 28 nosnej plochy 9 a jednak sa opiera cylindrickým riadiacim výstupkom 29 druhého riadiaceho telesa F2 o vodiacu krivku 18 prvého riadiaceho telesa F1. Tým sa pohybuje ovládacia hlava 11 tak dlho dolu, až jej pohyblivý riadiaci výstupok 21 zaberie s nehybným riadiacim výstupkom 20 nosnej plochy 9. Pri ďalšom stlačovaní rukoväti 12 sa ovládacia hlava 11 bude posúvať so svojim spodným okrajom a s druhým riadiacim telesom F2, ktoré je tam zriadené, dopredu okolo bodu dotyku medzi pohyblivým riadiacim výstupkom 21 a nepohyblivým riadiacim výstupkom 20, na obr. 11b v zmysle hodinových ručičiek, až zaberie cylindrický riadiaci výstupok 29 druhého riadiaceho telesa F2 v prvej kľudovej polohe 16 riadiaceho telesa F1 s prvým riadiacim telesom F1. Ak sa teraz pustí ovládacia páka 10, bude to mať vplyvom listovej pružiny 8, pôsobiacej cez prostredný diel otočného ramena na záberovú plochu 24 bočného výčnelku 22, za následok vrátenie páky do uzavretého stavu okolo riadiaceho výstupku 29 druhého riadiaceho telesa F1, nachádzajúcom sa v prvej kľudovej polohe 16, na obr. 11b proti zmyslu hodinových ručičiek. V tejto uzavretej polohe príľahne pohyblivý cylindrický riadiaci výstupok 21 ovládacej hlavy 11 na predný nepohyblivý riadiaci výstupok 19 nosnej plochy 9.

U príkladov prevedenia na obr. 8 až 11c sa ovládacia hlava montuje na nosnú plochu pomocou spoja na zaklapnutie.

Príklad prevedenia na obr. 12a až c sa líši od prevedenia na obr. 11a až 11c v tom, že pohyblivý riadiaci výstupok 21 ovládacej hlavy 11 je tvarovaný do podoby prsta a že bočný ovládací výčnelok 22 obsahuje prednú 23 a zadnú 24 záberovú hranu pre otočné rameno 5. Behom otváracieho pohybu ovládacej páky 10 je spodný koniec do podoby prsta tvarovaného riadiaceho výstupku 21 v zábere s predným nepohyblivým riadiacim výstupkom 19 nosnej plochy 9, zatiaľ čo jeho vrchný koniec je behom zaistovacieho pohybu ovládacej páky 10 v zábere so zadným nepohyblivým riadiacim výstupkom 20 nosnej plochy 9. uzavretej polohe ovládacej páky 10 je prostredný diel otočného ramena v zábere s obidvoma záberovými hranami 23,24 bočného výčnelku 22 a do podoby prsta tvarovaný riadiaci výstupok 21 nie je v zábere ani s predným, ani so zadným nepohyblivým riadiacim výstupkom 19, respektíve 20. U príkladu prevedenia na obr. 12a až c je odstup medzi zadným nepohyblivým riadiacim výstupkom 20 a podložkou 2 zreteľne väčší ako u príkladu prevedenia vynálezu na obr. 11a až c.

## P A T E N T O V É N Á R O K Y

1. Zoraďovacia mechanika pre dierované listy, ktorá sa skladá z drždíel, ktoré sa skladajú z nepohyblivých pretahovačov, pevne ukotvených na podložke a z pohyblivých pretahovačov, pripevnených na otočné rameno, ktoré je pohyblivo uložené na podložke a je nadzdvihávané pružinou; z ovládacej páky, skladajúcej sa z rukoväti a z ovládacej hlavy, ktorá zaberá pomocou ovládacieho zariadenia so zvisle stojacou nosnou plochou a tiež zaberá ovládacím prvkom s otočným ramenom; ovládacia páka je pri otváraní a zatváraní drždíel pohyblivá medzi hornou otvorenou polohou, keď je rukoväť pri maximálnom otvorení drždíel pod rovinou určenou koncami pretahovačov, medzi spodnou uzavretou polohou, ktorá zaisťuje uzavreté drždíe a keď je rukoväť aspoň na výšku prsta nad plochou podložky a medzi istiacou polohou, prechádzajúcou uzatváraciu polohu, keď je rukoväť v rovine susediacej s podložkou; pričom riadiace zariadenie obsahuje aspoň dve navzájom záberu schopné riadiace telesá, vytvorené na ovládacej hlave, respektíve na nosnej ploche, z ktorých jedno definuje prvú kľudovú polohu zavretého, respektíve zaisťujúceho stavu, druhú kľudovú polohu otvoreného stavu a do L tvarovanú vodiacu krivku pre druhé riadiace teleso, ktorá spojuje obidve kľudové polohy a pričom u zoraďovacej mechaniky ovládacej má prvok aspoň jednu záberovú hranu pre otočné rameno, ktorá je posadená viac k rukoväti ovládacej páky, ako u prevedenia, keď obidve riadiace telesá tvoria záber v prvej kľudovej polohe, v y z n a č u j ú c a s a t ý m, že k riadeniu pohybu ovládacej páky /10/ sú na nosnej ploche pripravené aspoň dva nehybné riadiace výstupky /19,20/ s odstupom medzi sebou, ktoré sú schopné záberu aspoň s jedným

z riadiacich výstupkov /21,25,26/, zriadeným na hlave a že k riadeniu polohy ovládacej páky /10/ v otvorenej polohe sú na nosnej ploche /9/ alebo na ovládacej hlave /11/ pripravené riadiace výstupky /23,27,29/.

2. Zoraďovacia mechanika podľa bodu 1, v y z n a č u j ú - c a s a t ý m, že riadiaci výstupok /29/ je integrovaný do jedného z obidvoch riadiacich telies, pričom obidve riadiace telesá /F1,F2/ sú vybavené nárazovou plochou /17a,29a/ pre druhé z riadiacich telies /F1,F2/, keď je riadiaca páka /10/ v otvorenom stave.
3. Zoraďovacia mechanika podľa bodu 1, v y z n a č u j ú - c a s a t ý m, že riadiaci výstupok je integrovaný do ovládacieho telesa /22/ a tam tvorí druhú záberovú hranu /23/ ovládacieho telesa /22/, ktorá je posadená smerom von, vzhľadom k rukoväti /12/ ovládacej páky /10/, ako u prevedenia, keď sú v prvej kľudovej polohe /16/ v spoločnom zábere obidve riadiace telesá /F1,F2/.
4. Zoraďovacia mechanika podľa bodu 3, v y z n a č u j ú - c a s a t ý m, že obidve záberové hrany /23,24/, vytvorené v ovládacom prvku /22/, sú určené uzavretému stavu ovládacej páky /10/, v ktorom sú na ovládacej hlave /11/ zriadené pohyblivé riadiace výstupky /21,25,26/ mimo záber s nehybnými riadiacimi výstupkami /19,20/ nosnej plochy /9/.
5. Zoraďovacia mechanika podľa bodu 1, v y z n a č u j ú - c a s a t ý m, že riadiaci výstupok /27/ je postavený na opačnom konci ovládacej hlavy /11/, ako je rukoväť /12/ ovládacej páky /10/ a je schopný záberu s nehybným riadiacim výstupkom /28/ nosnej plochy /9/.

6. Zoraďovacia mechanika podľa bodu 5, v y z n a č u j ú - c a s a t ý m, že riadiaci výstupok /28/ nosnej plochy /9/ je postavený ako nárazová plocha pre výstupok /27/ ovládacej hlavy /11/ a určuje tak polohu ovládacej páky /10/ v otvorenom stave.
7. Zoraďovacia mechanika podľa bodu 5, v y z n a č u j ú - c a s a t ý m, že riadiace výstupky /27,27a,27b/ ovládacej hlavy /11/a s nimi záberu schopné nehybné riadiace výstupky /28,28a,28b/ riadi zaistovaci pohyb ovládacej páky /10/.
8. Zoraďovacia mechanika podľa jedného z bodov 1 až 7, v y z n a č u j ú c a s a t ý m, že nehybný riadiaci výstupok /19/ nosnej plochy /9/ je určený aspoň časti otváracieho pohybu ovládacej páky /10/, zatiaľ čo druhý nehybný riadiaci výstupok /20/ nosnej plochy /9/ je určený pre zatvárací a zaistovaci pohyb ovládacej páky /10/.
9. Zoraďovacia mechanika podľa bodu 8, v y z n a č u j ú - c a s a t ý m, že na ovládacej hlave /11/ sú zriadené s odstupom medzi sebou dva pohyblivé riadiace výstupky /26,26/, ktoré určujú zatvárací, respektíve zaistovaci pohyb ovládacej páky /10/ a sú záberu schopné s nehybným riadiacim výstupkom /20/ nosnej plochy /9/, určeným zatváraciemu a zaistovaciemu ovládacej páky /10/.
10. Zoraďovacia mechanika podľa jedného z bodov 1 až 9, v y z n a č u j ú c a s a t ý m, že nehybné riadiace výstupky /19,20/ nosnej plochy /9/ sú vytvorené na výbežkoch vystupujúcich do strany.
11. Zoraďovacia mechanika podľa jedného z bodov 1 až 9,

v y z n a č u j ú c a s a t ý m, že nosná plocha /9/ obsahuje okrajové vybrania /9a,9B/, na ktorých vzájomne protiľahlých koncoch sú vytvorené dve nehybné riadiace výstupky /19,20/.

12. Zoraďovacia mechanika podľa jedného z bodov 1 až 9, v y z n a č u j ú c a s a t ý m, že nosná plocha /9/ obsahuje okrajovú časť, smerujúcu smerom von od podložky /2/ a v tejto okrajovej časti sú integrované všetky nehybné riadiace výstupky /19,20,28/.
13. Zoraďovacia mechanika podľa jedného z bodov 1 až 12, v y z n a č u j ú c a s a t ý m, že jedno z obidvoch riadiacich telies /F1,F2/ je pripevnené na časť bočnej steny vybrania /13/ v ovládacej hlave /11/, ktorá sa zostaví s nosnou plochou /9/, vybavenou druhým z ovládacích telies /F1,F2/.
14. Zoraďovacia mechanika podľa bodu 13, kde nosná plocha, vybavená jedným z riadiacich telies, zaberá s okrajom vybrania /13/ v ovládacej hlave, obráteného smerom dolu, v y z n a č u j ú c a s a t ý m, že druhé riadiace teleso /F2/ je pripevnené na časti /30/ bočnej steny vybrania /13/ v ovládacej hlave. Táto časť /30/ bočnej steny je výkyvne alebo odnímateľne pripevnená na ovládaciu hlavu /11/.
15. Zoraďovacia mechanika podľa bodu 14, v y z n a č u j ú c a s a t ý m, že druhé riadiace teleso /F2/ nesúce, väčšinou elasticky výkyvná časť /30/ bočnej steny /31/ vybrania /13/ je zaklapnuteľná do naproti ležiacej bočnej steny vybrania /13/.
16. Zoraďovacia mechanika s držadlami pre dierované listy,

ktorá sa skladá z nepohyblivých pretahovačov, pevne ukotvených na podložke; z pohyblivých pretahovačov, pripevnených na otočné rameno, ktoré je pohyblivo uložené na podložke a je nadzdvihávané pružinou; z ovládacej páky, skladajúcej sa z rukoväti a z ovládacej hlavy, ktorá zaberá pomocou ovládacieho zariadenia so smerom hore stojacou nosnou plochou a tiež zaberá ovládacím prvkom s otočným ramenom; ovládacia páka je pri otváraní a zatváraní drždíel pohyblivá medzi hornou otvorenou polohou, keď je rukoväť pri maximálnom otvorení drždíel pod rovinou určenou koncami pretahovačov, medzi spodnou uzavretou polohou, ktorá zaisťuje uzavreté drždíe a keď je rukoväť aspoň na výšku prsta nad plochou podložky a medzi istiacou polohou, prechádzajúcou uzatváraciu polohu, keď je rukoväť v rovine susediacej s podložkou; pričom riadiace zariadenie obsahuje aspoň dve navzájom záberu schopné riadiace telesá, vytvorené na ovládacej hlave, respektíve na nosnej ploche, z ktorých jedno definuje prvú kľudovú polohu zavretého, respektíve zaisťujúceho stavu, druhú kľudovú polohu otvoreného stavu a do L tvarovanú vodiacu krivku pre druhé riadiace teleso, ktorá spojuje obidve kľudové polohy a pričom u zoraďovacej mechaniky ovládacej má prvok aspoň jednu záberovú hranu pre otočné rameno, ktorá je posadená viac k rukoväti ovládacej páky, ako u prevedenia, keď obidve riadiace telesá tvoria záber v prvej kľudovej polohe, v y z n a č u j ú c a s a t ý m, že jedno z obidvoch riadiacich telies F1, F2 je pripevnené na časť bočnej steny vybrania /13/ v ovládacej hlave /11/, ktorá je pripravená pre zostavenie s nosnou plochou /9/, vybavenou druhým z ovládacích telies /F1, F2/.

17. Zoraďovacia mechanika podľa bodu 16, kde nosná plocha,

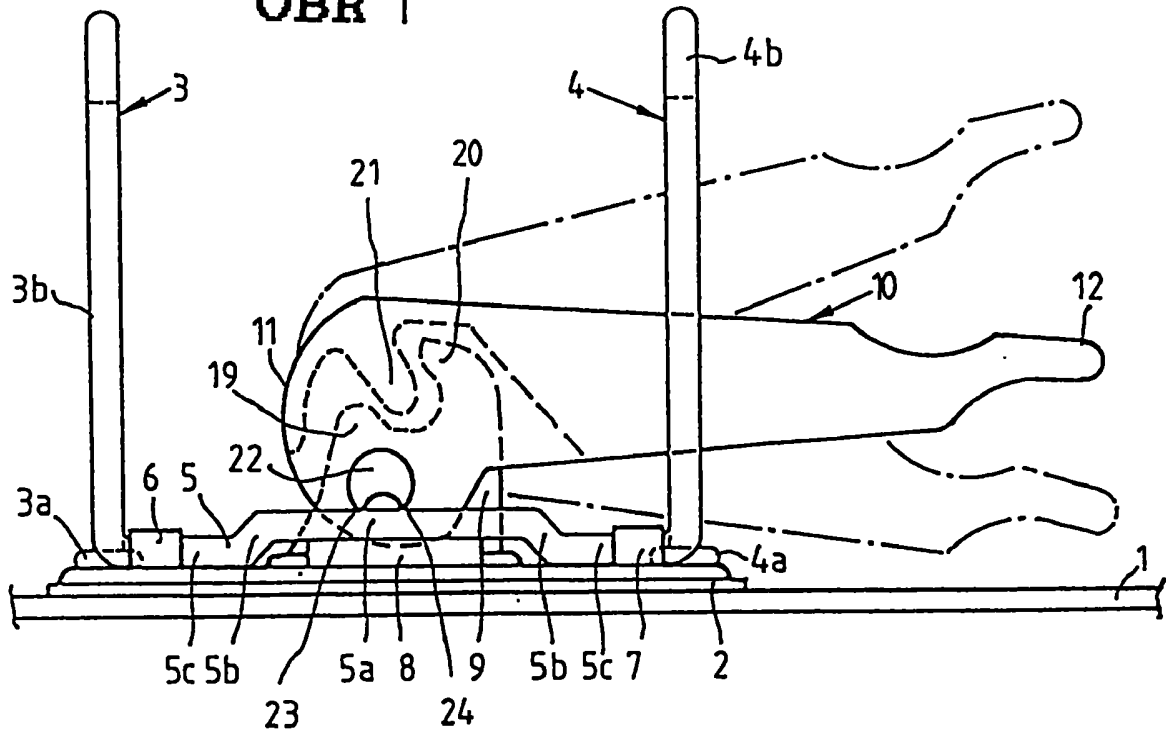
vybavená jedným z riadiacich telies, zaberá s okrajom vybrania /13/ v ovládacej hlave, obráteného smerom dolu, v y z n a č u j ú c a s a t ý m, že druhé riadiace teleso /F2/ je pripevnené na časti /30/ bočnej steny vybrania /13/ v ovládacej hlave, táto časť /30/ bočnej steny je výkyvne alebo odnímateľne pripevnená na ovládaciu hlavu /11/.

18. Zoraďovacia mechanika podľa bodu 17 v y z n a č u j ú - c a s a t ý m, že druhé riadiace teleso /F2/ nesúce, väčšinou elasticky výkyvná časť /30/ bočnej steny /31/ vybrania /13/ je zaklapnuteľná do naproti ležiacej bočnej steny vybrania /13/.

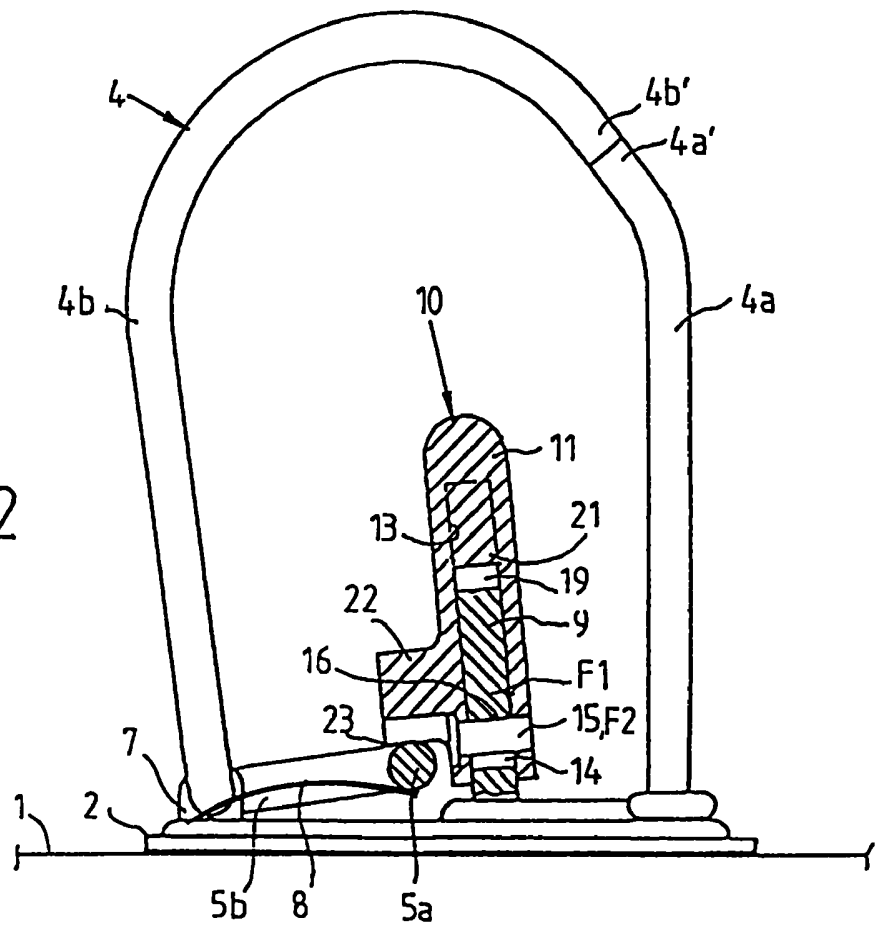
ZASTUPUJE:

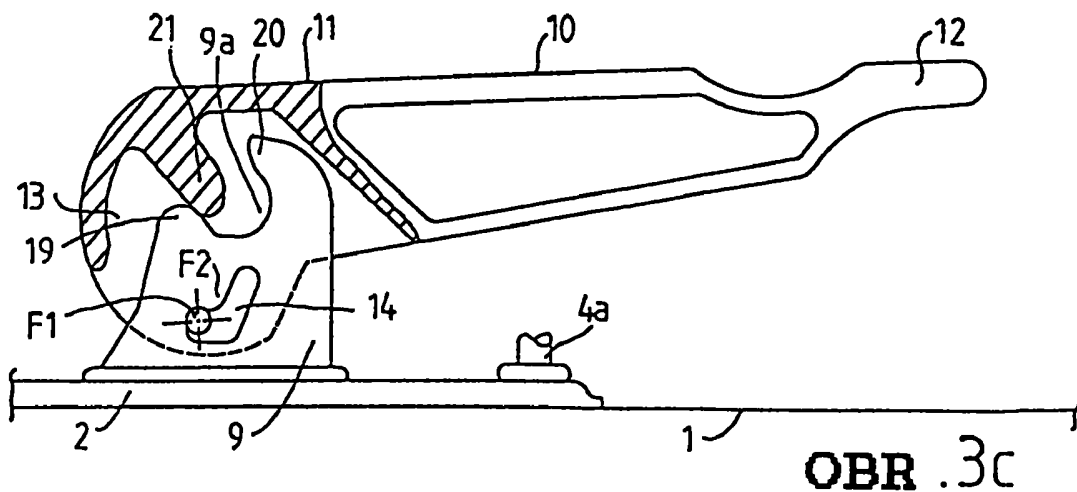
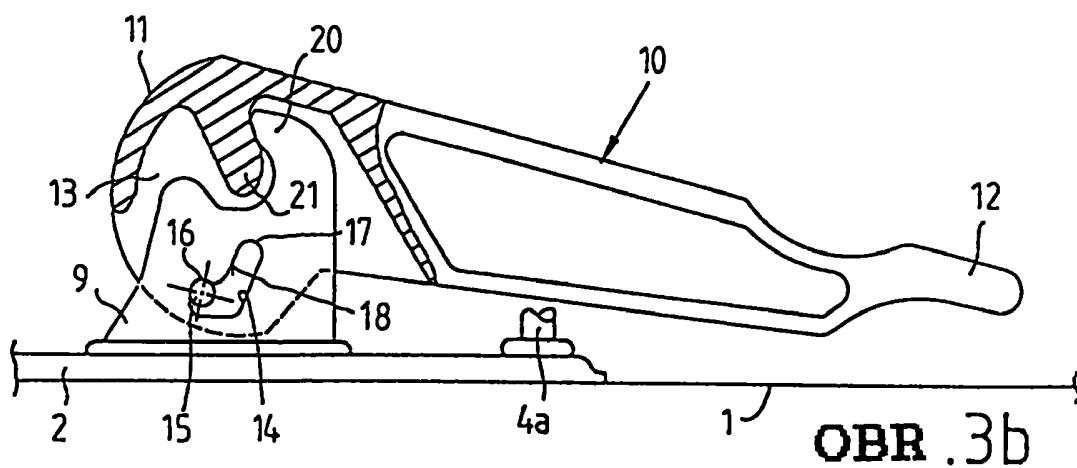
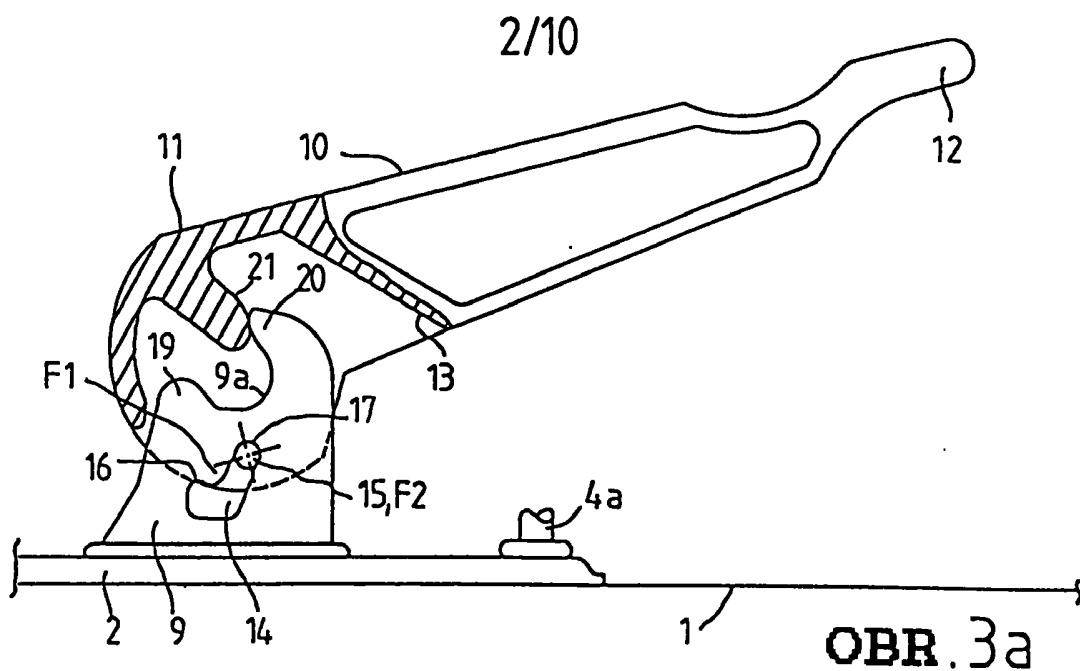
1/10

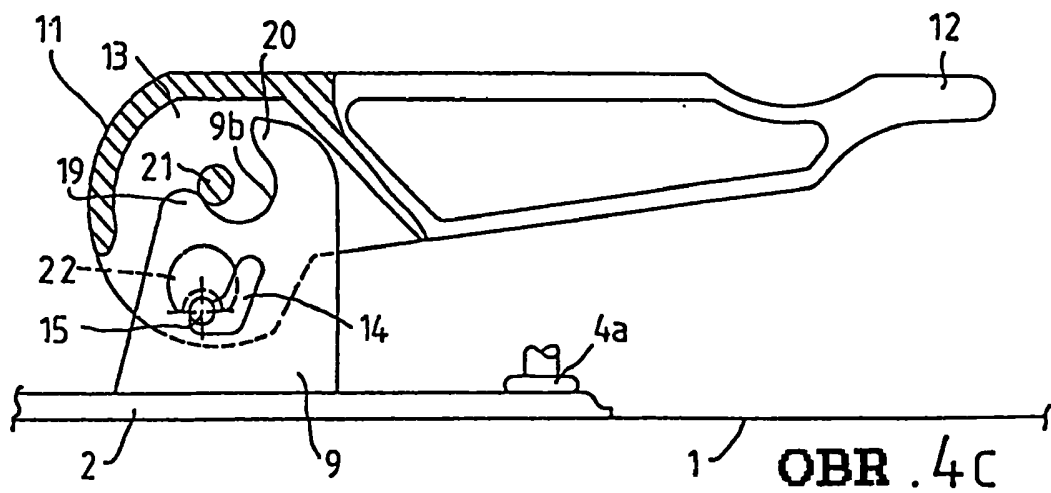
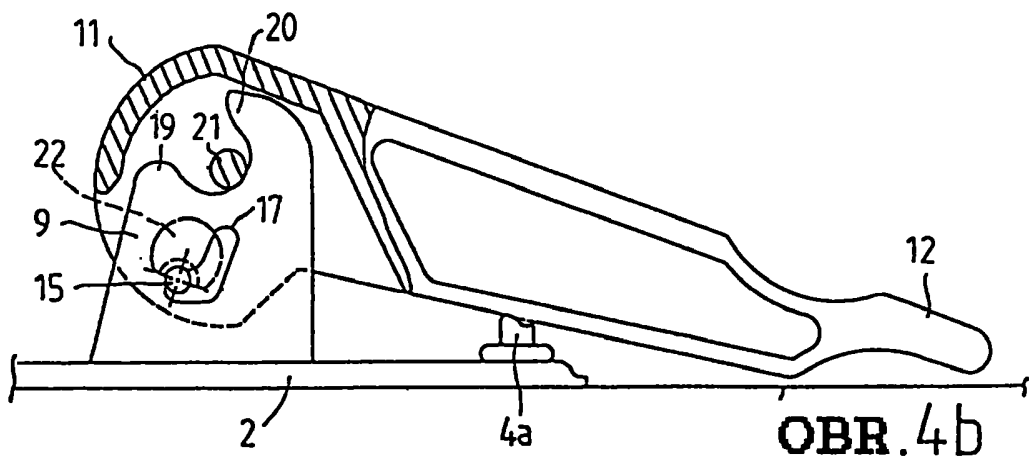
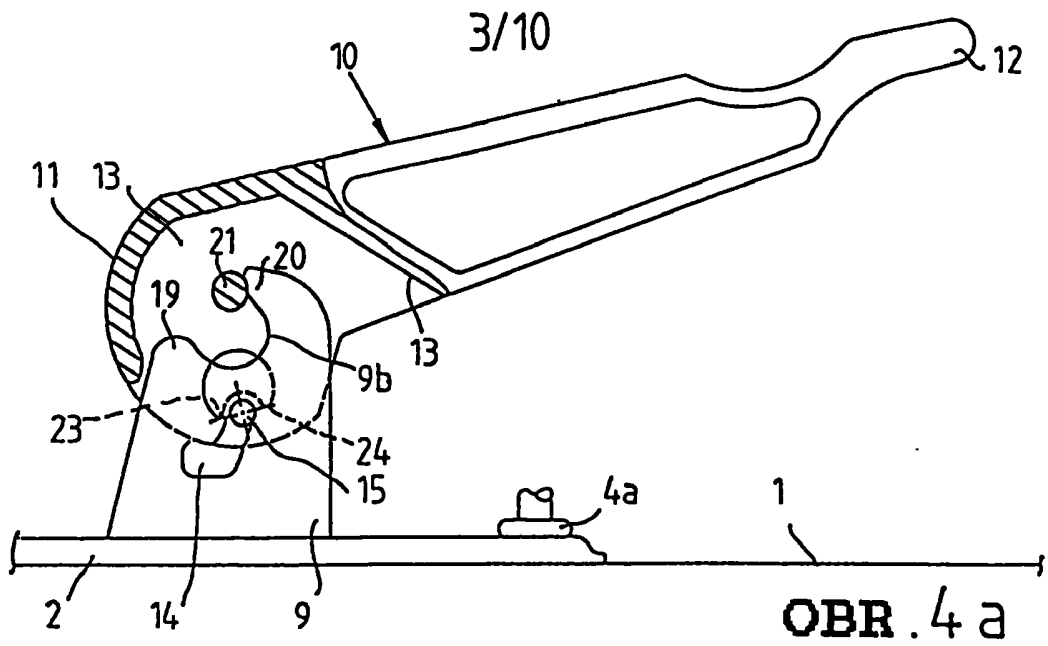
OBR 1

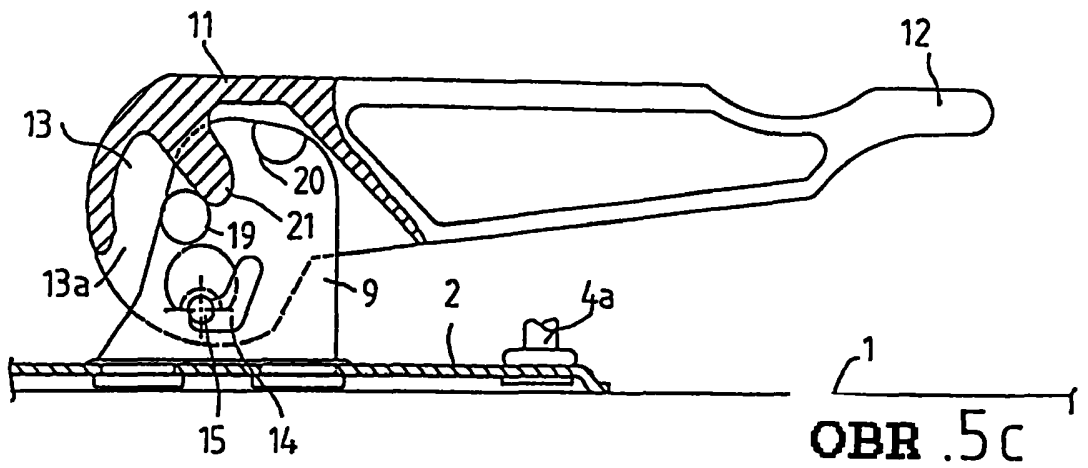
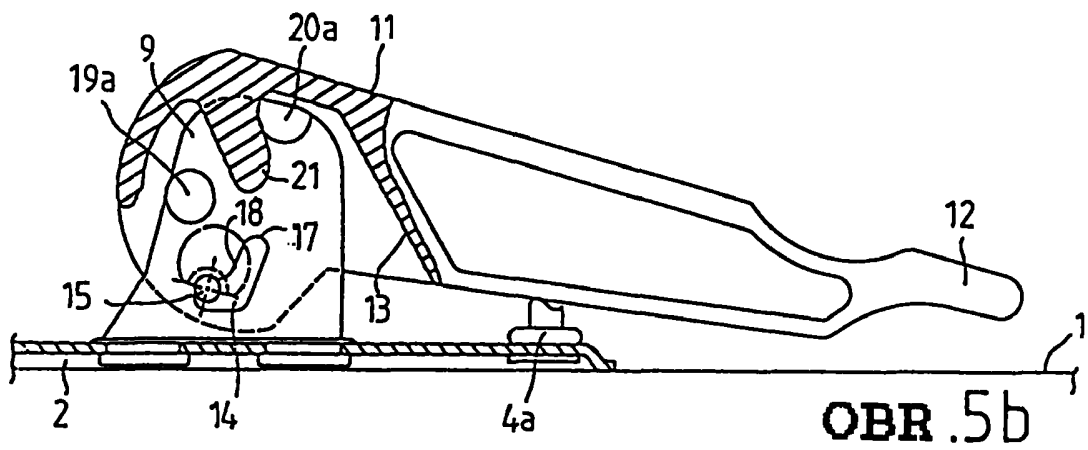
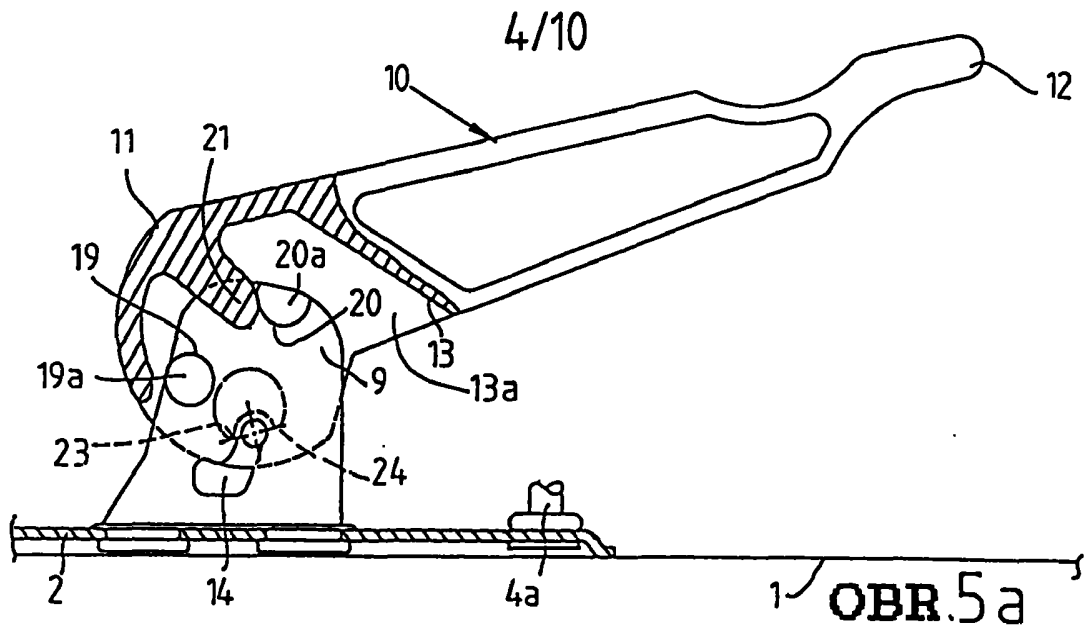


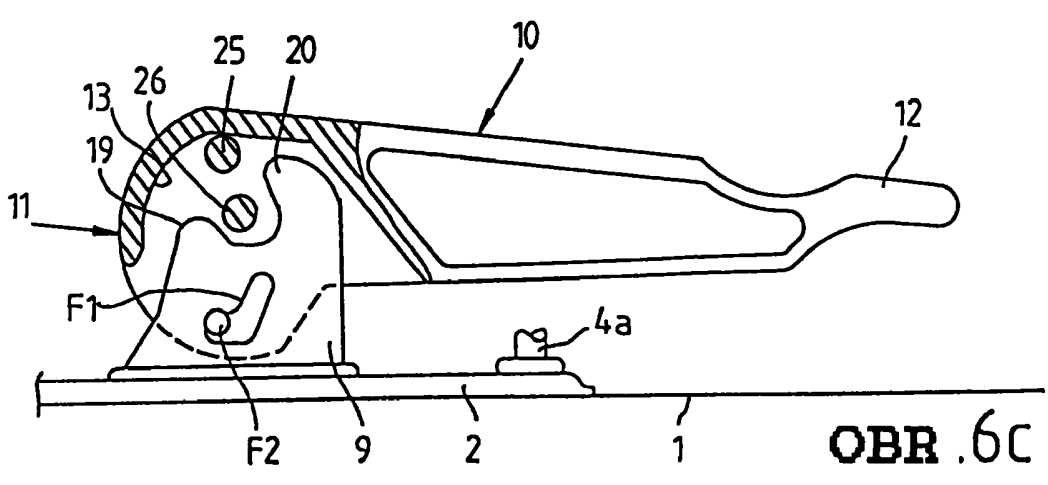
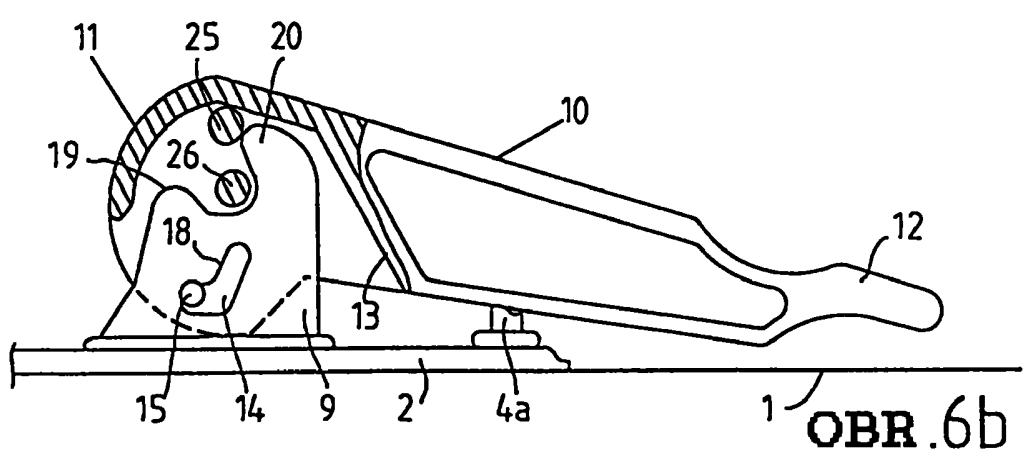
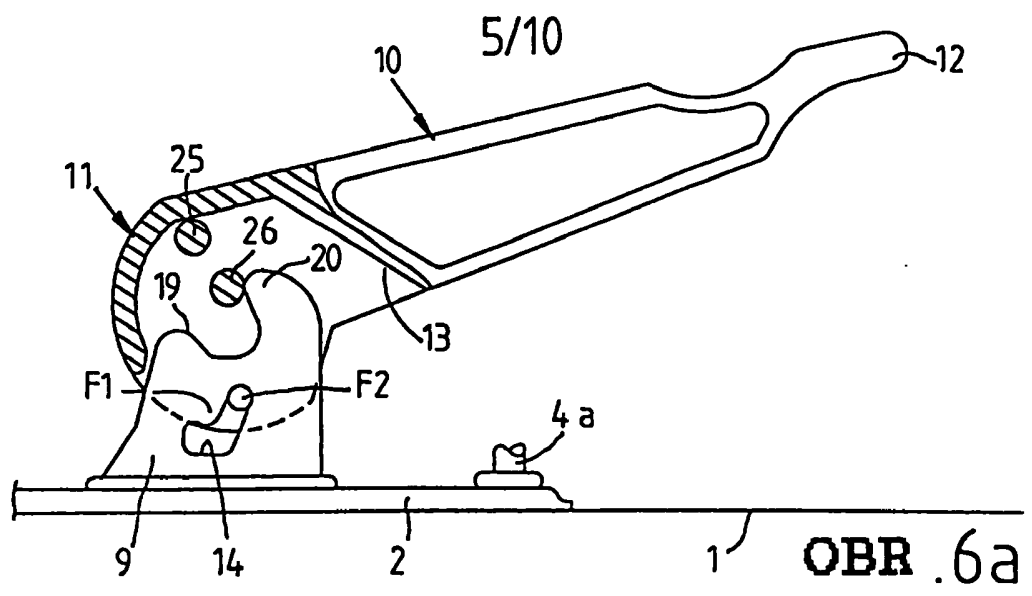
OBR . 2

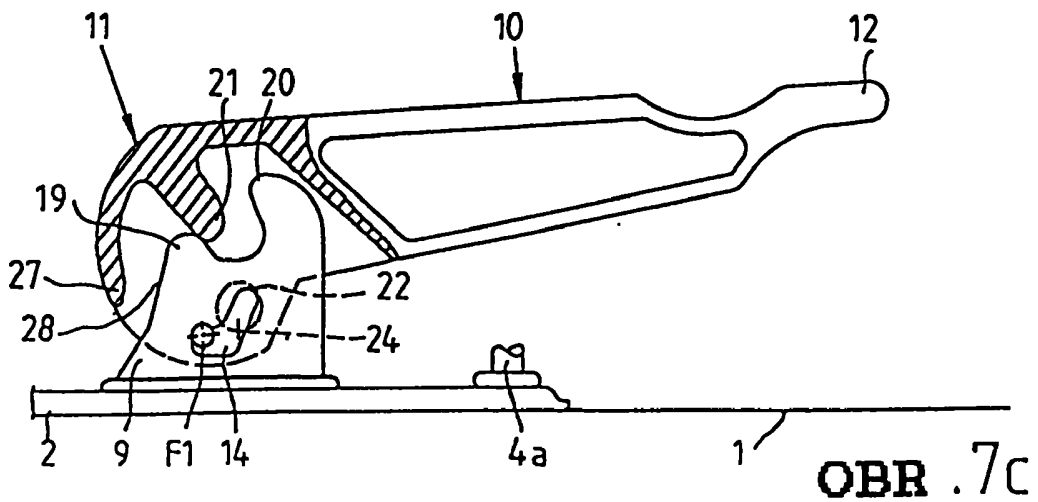
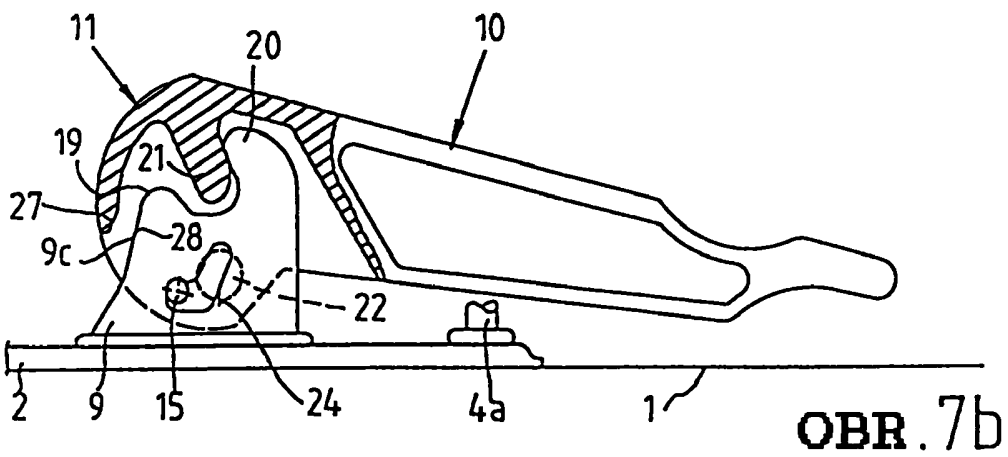
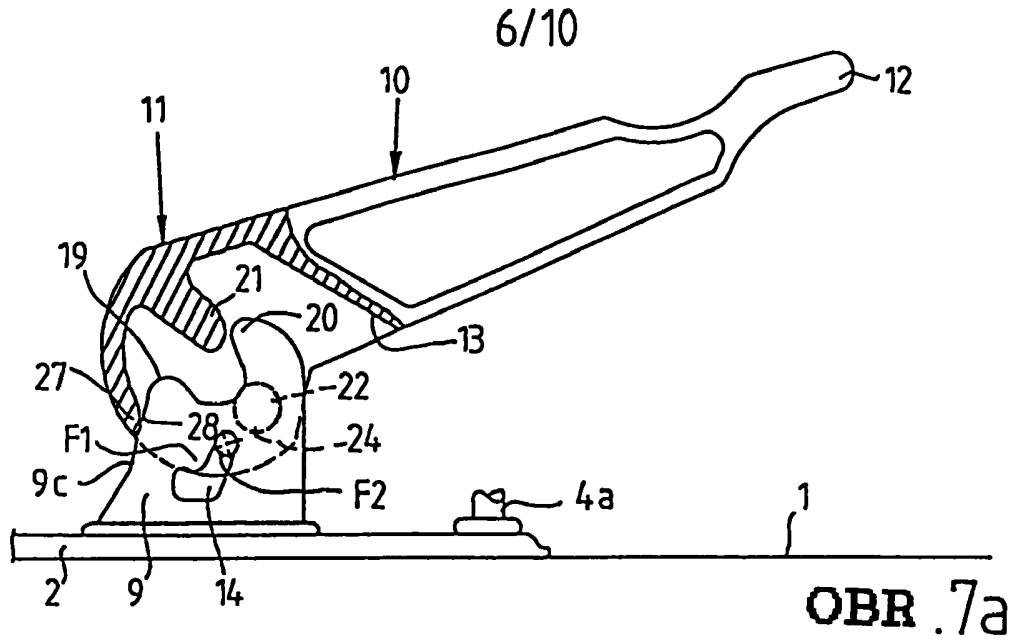




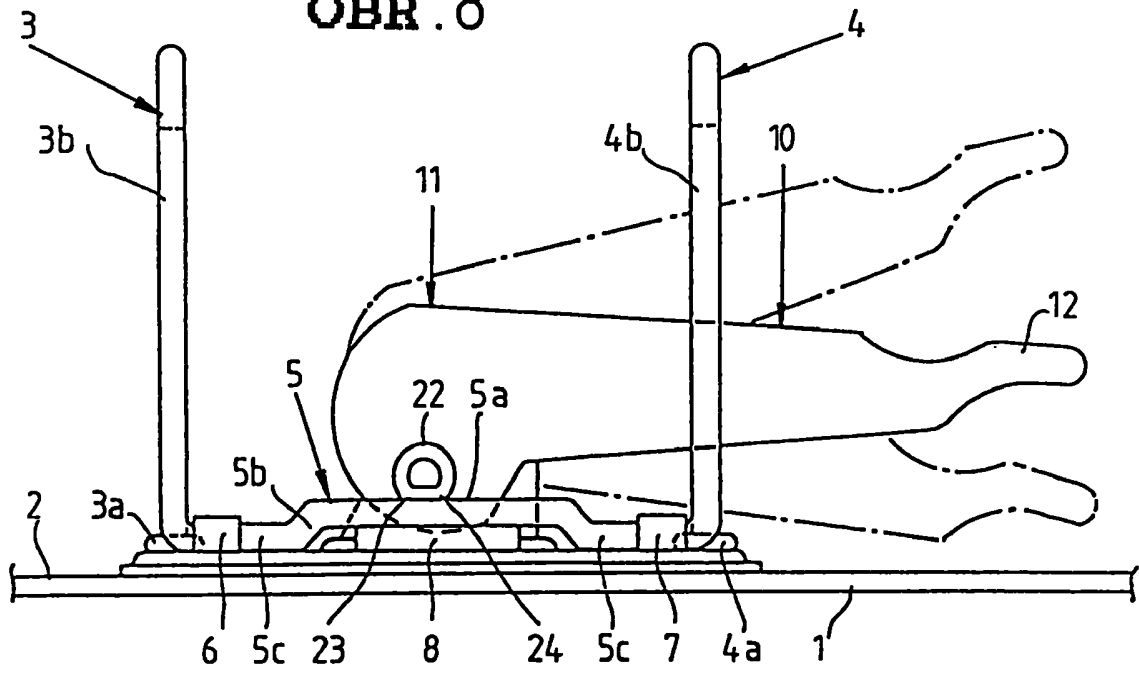




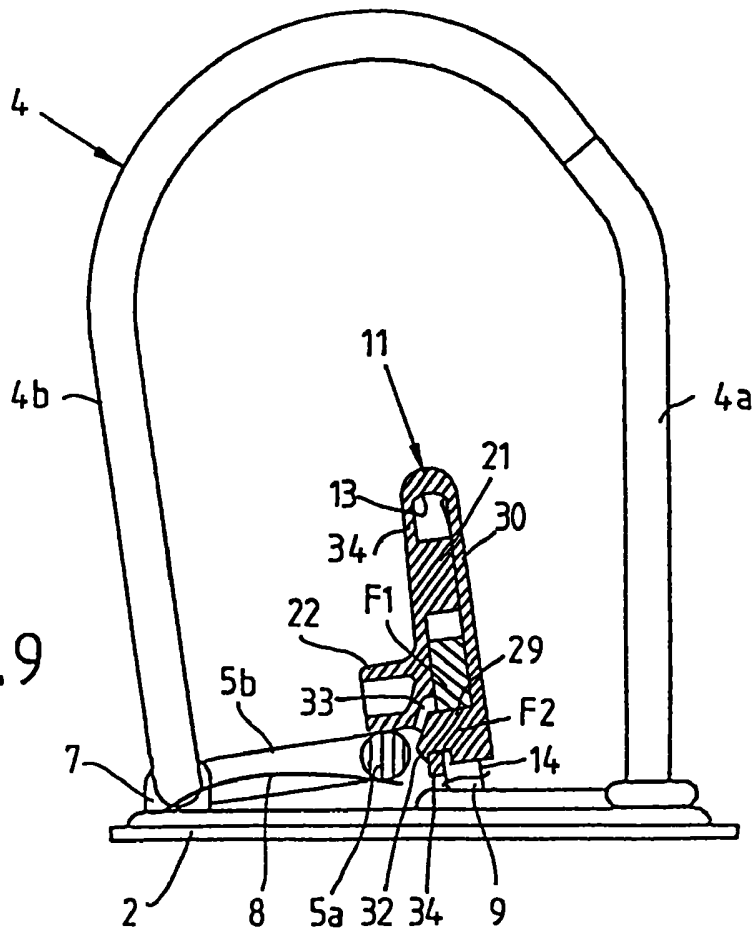


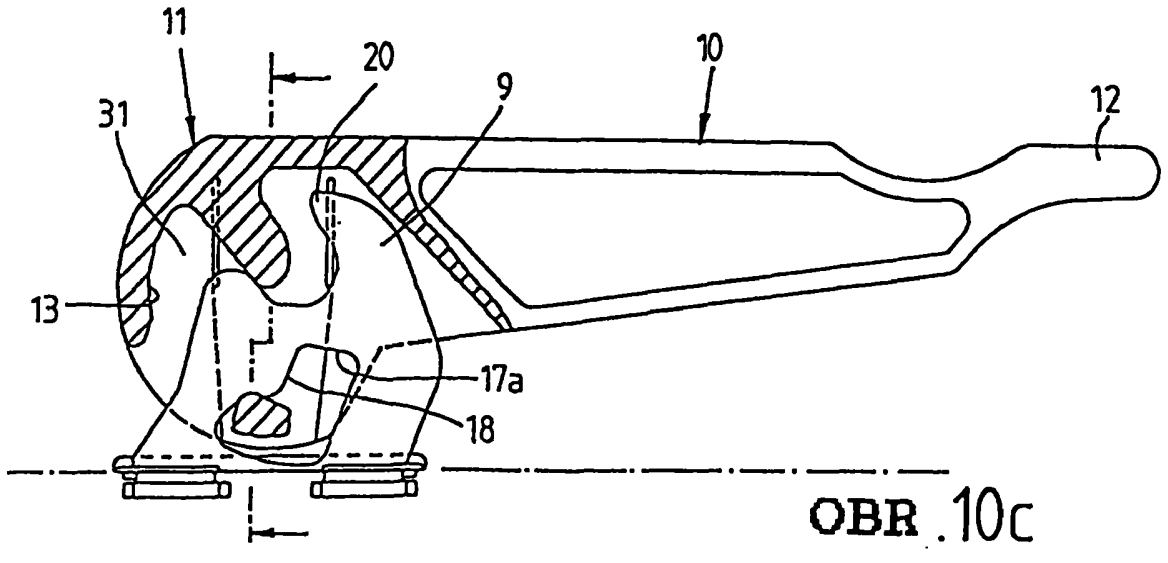
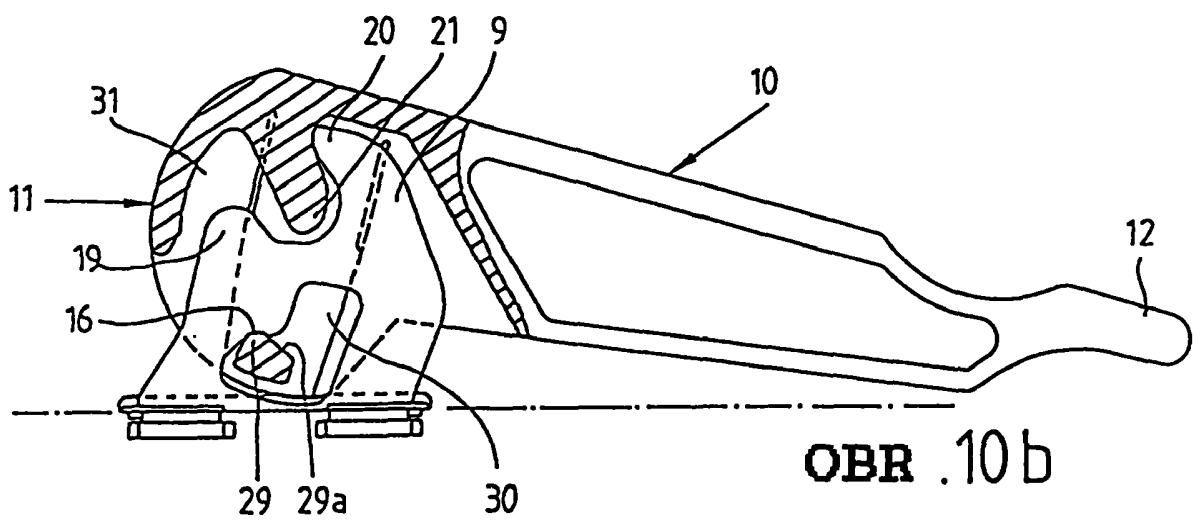
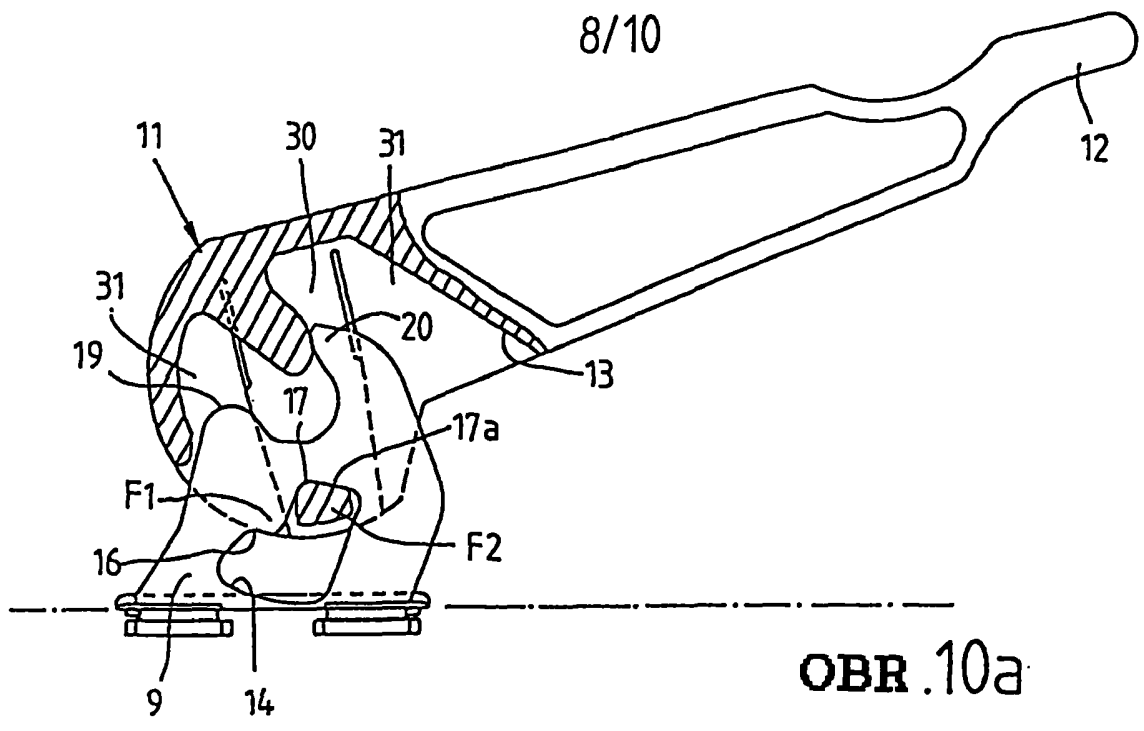


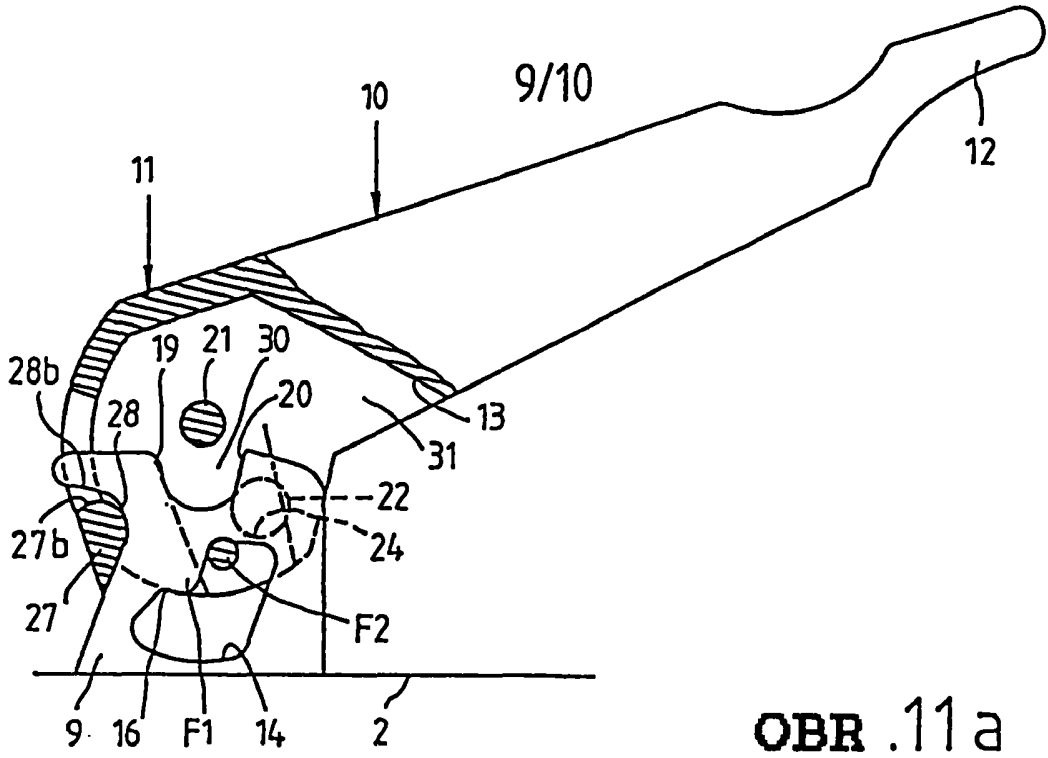
OBR . 8



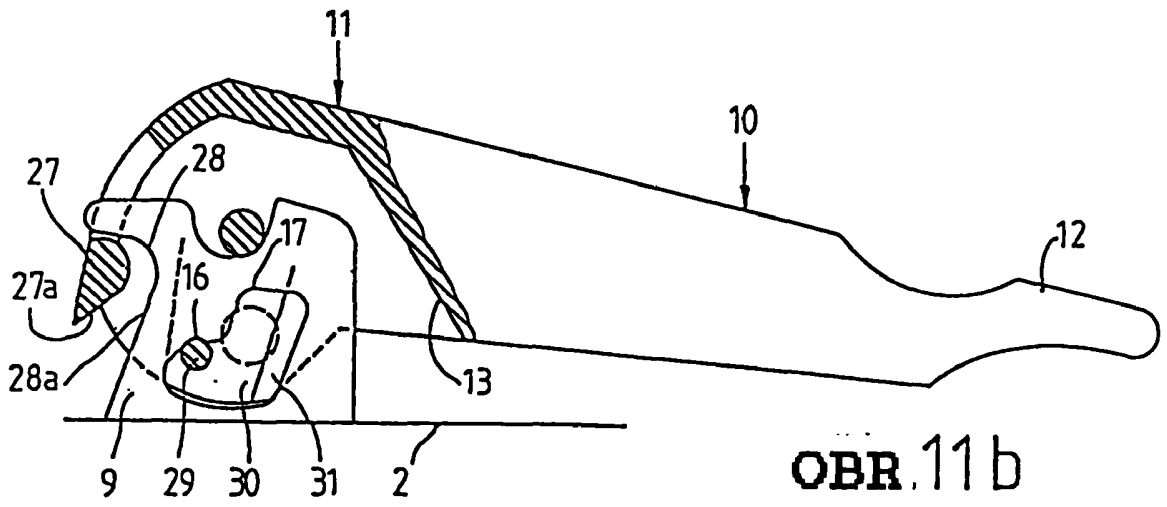
OBR . 9



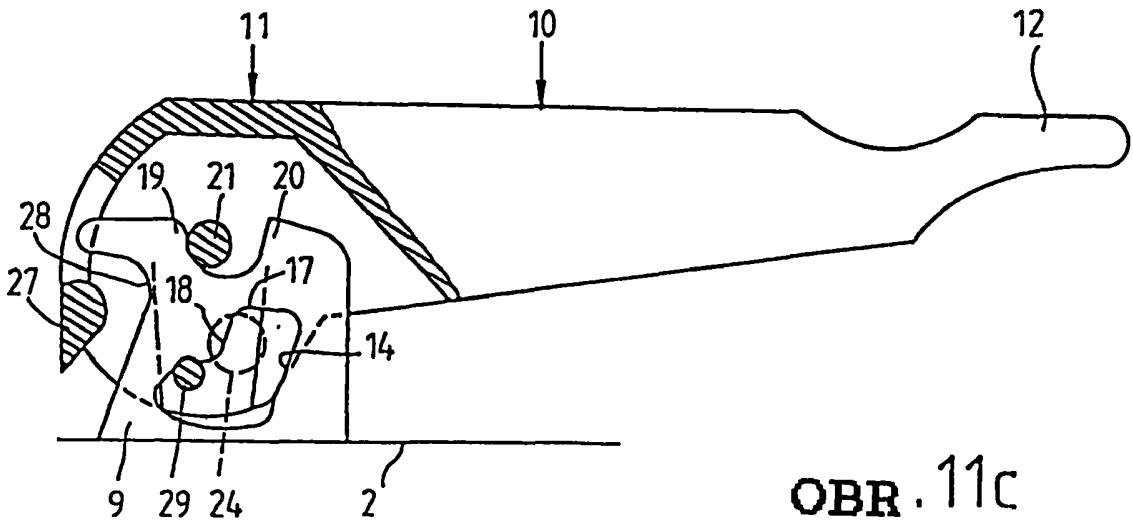




OBR.11a

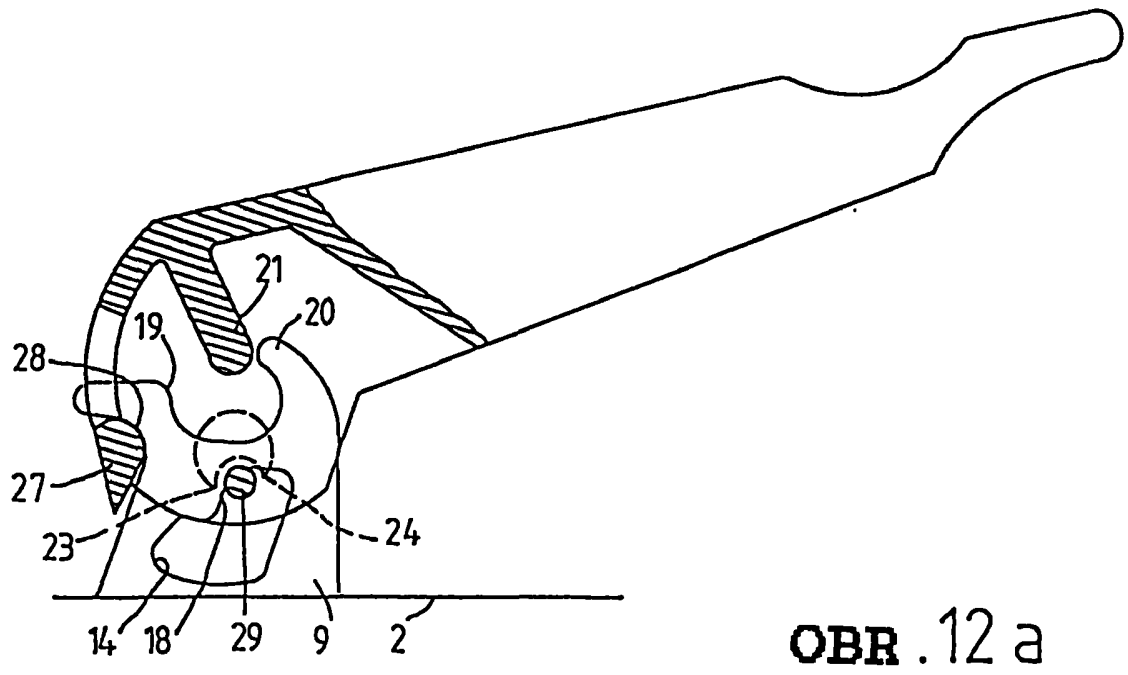


OBR.11b

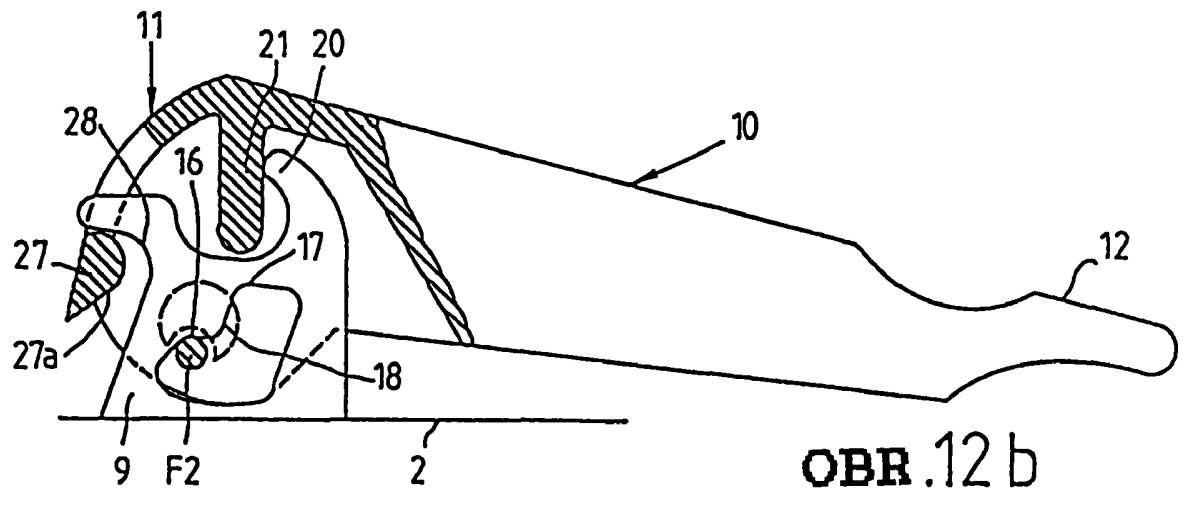


OBR.11c

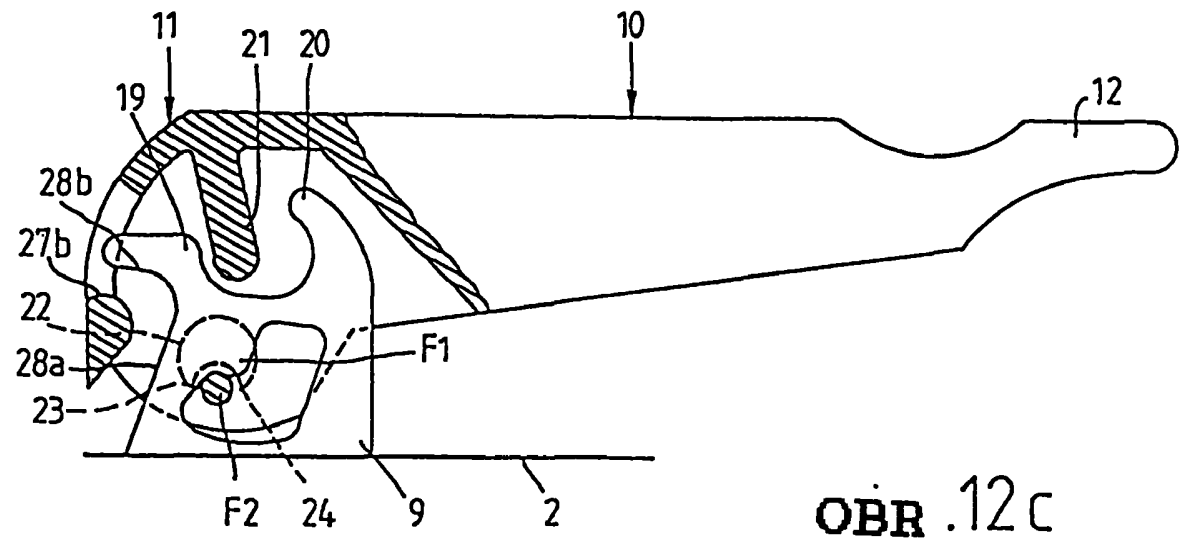
10/10



OBR.12 a



OBR.12 b



OBR.12 c