

POLSKA
RZECZPOSPOLITA
LUDOWA



URZĄD
PATENTOWY
PRL

OPIS PATENTOWY PATENTU TYMCZASOWEGO

74495

Patent tymczasowy dodatkowy
do patentu nr _____

Kl. 35b,23/80

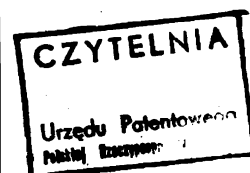
Zgłoszono: 23.12.1971 (P. 152441)

Pierwszeństwo: _____

MKP B66c 23/80

Zgłoszenie ogłoszono: 30.05.1973

Opis patentowy opublikowano: 30.01.1975



Twórcy wynalazku: Edward Sosna, Piotr Morawski

Uprawniony z patentu tymczasowego: Zakład Doświadczalny Dźwigów Samochodowych i Samojezdnych przy Centralnym Biurze Konstrukcyjnym Urządzeń Budowlanych, Bielsko-Biała (Polska)

Podpora samozakleszczająca dla maszyn roboczych, zwłaszcza dźwigów i koparek jezdnych

1

Przedmiotem wynalazku jest podpora samozakleszczająca dla maszyn roboczych, zwłaszcza dźwigów i koparek jezdnych napędzana hydraulicznie.

Znane dotychczas podpory samozakleszczające składały się z trójramiennych dźwigni i siłownika hydraulicznego połączonych ze sobą przegubowo, przy czym oś przegubu łączącego tłok siłownika hydraulicznego z ramieniem jest wewnątrz układu dźwigni poza osią przegubów ramion. Cylinder siłownika jest połączony z ramą podwozia z którą również połączony jest przegubowo jedno z ramion trójramiennych dźwigni. Podparcie uzyskuje się przez usytuowanie dwóch ramion wspomnianej dźwigni trójramiennych wzdłuż jednej prostej.

Urządzenie to posiada następujące wady: siłownik znajduje się na zewnątrz urządzenia w związku z czym potrzebne jest miejsce na jego usytuowanie w podwoziu, nie zapewnia pewnego zakleszczenia z powodu istnienia możliwości usytuowania się ramion dźwigni trójramiennych wzdłuż linii łamanej, oraz samozakleszczenie następuje tylko przy jednym położeniu.

Celem wynalazku jest usunięcie wyżej wymienionych niedogodności. Cel ten uzyskano projektując podpórę składającą się z wspornika połączonego obrotowo względem ramy poprzez łącznik i usytuowanego suwliwie w kieszeni również obrotowo połączonej z ramą oraz siłownika napędzającego ten wspornik, którego drąg jest połączony z nim, a cylinder z kieszenią.

2

Zaletami takiego rozwiązania są: uzyskanie pewnego zakleszczenia podpory przy różnych położeniach (poziomach), usytuowanie siłownika wewnątrz podpory, łatwa zabudowa do wszelkiego rodzaju podwozi.

Przedmiot wynalazku jest przedstawiony w przykładzie wykonania na rysunku gdzie fig. 1 przedstawia podpórę w stanie podpartym, fig. 2 podpórę w położeniu transportowym. Jak uwidoczniło na fig. 1, 2 podpora składa się z wspornika 1 połączonego z podwoziem 4 poprzez łącznik 3, kieszeni 2 suwliwie osadzonej na wsporniku i obrotowo połączonej z ramą poprzez sworzeń 8, siłownika hydraulicznego którego drąg 5 jest połączony z wspornikiem, a i zarazem z łącznikiem poprzez sworzeń 7, a cylinder 9 jest połączony z kieszenią 2 oraz podstawki 6, zawieszanej obrotowo na ramieniu kieszeni 2.

Stan podparcia uzyskujemy przez działanie siłownika, który powoduje obrót łącznika wokół sworznia 10, a wspornika wraz z kieszenią wokół sworznia 8 przy czym samozakleszczenie występuje dotąd dopóki siła osiowa jest mniejsza od sił tarcia. Położenie transportowe uzyskuje się przez działanie odwrotne.

Zastrzeżenie patentowe

1. Podpora samozakleszczająca dla maszyn roboczych zwłaszcza dźwigów i koparek jezdnych

napędzana hydraulicznie, **znamienna tym**, że wspornik (1) połączony z ramą (4) poprzez łącznik (3) jest usytuowany suwliwie w kieszeni (2) również przegubowo połączonej z ramą (4) oraz napędzany si-

łownikiem, którego drąg (5) jest połączony z wspornikiem (1) poprzez sworzeń (7) a cylinder połączony z kieszenią (2).

