



Patent dodatkowy
do patentu nr _____

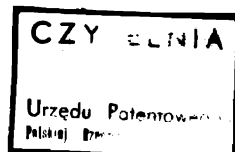
Zgłoszono: 29.05.78 (P. 207210)

Pierwszeństwo: _____

Zgłoszenie ogłoszono: 14.01.80

Opis patentowy opublikowano: 28.02.1983

Int. Cl.² B66C 23/36



Twórca wynalazku: Edward Sosna

Uprawniony z patentu: Kombinat Urządzeń Mechanicznych
„bumar-Łabędy” Zakład Doświadczalny Dźwigów
Samochodowych i Samojezdnych Ośrodków
Badawczo-Rozwojowego Urządzeń
Mechanicznych, Bielsko-Biała (Polska)

Mechanizm przemieszczania wysięgnika

1

Wynalazek dotyczy mechanizmu przemieszczania wysięgnika zwłaszcza żurawi jezdniowych, z wysięgnikiem osadzonym na ruchomym dźwigarze związanym obrotowo z platformą dla korzystnego jego usytuowania zarówno dla transportu jak i warunków roboczych.

Znane jest rozwiązanie, w którym wysięgnik osadzony jest na ruchomym dźwigarze uruchamianym siłownikiem hydraulicznym w celu przemieszczania go z położenia transportowego w położenie robocze, przez co uzyskuje się dużą zwartość i dogodny rozkład mas żurawia w położeniu transportowym oraz pożądane usytuowanie wysięgnika na żurawiu w położeniu roboczym.

Wadą takiego rozwiązania jest znaczna utrata skoku siłownika zmiany wysięgu towarzysząca przestawieniu układu z położenia transportowego do roboczego oraz przenoszenie przez siłownik przemieszczający dźwigar znacznych obciążeń w warunkach roboczych.

W celu uniknięcia wyżej wymienionych niedogodności siłownik hydrauliczny zmiany wysięgu osadzono na dźwigarze i połączono z platformą poprzez wózek i łącznik.

Cel ten zrealizowano w ten sposób, że wysięgnik podparto poprzez siłownik zmiany wysięgu na wózku przesuwanym po dźwigarze siłownikiem hydraulicznym i połączonym z platformą poprzez łącznik.

2

Zaletami takiego rozwiązania są: mniejszy skok siłownika zmiany wysięgu, odciążenie siłownika przemieszczającego dźwigar w warunkach roboczych oraz zawartość układu w położeniu transportowym.

5

Przedmiot wynalazku jest przedstawiony w przykładowym wykonaniu na rysunku gdzie fig. 1 — mechanizm przemieszczania wysięgnika w położeniu transportowym, fig. 2 — mechanizm z wysięgnikiem w dolnym położeniu roboczym, fig. 3 — mechanizm w położeniu roboczym z podniesionym wysięgnikiem.

10

Jak przedstawiono na fig. 1, 2, 3 wysięgnik 1 osadzony na dźwigarze 4 połączonym obrotowo z platformą 7 podparty jest siłownikiem hydraulicznym zmiany wysięgu 2 na wózku 3 przesuwanym po dźwigarze 4 siłownikiem hydraulicznym 5 i połączonym poprzez łącznik 6 z platformą 7. Ruch wózka 3 ograniczony jest z obu stron zderzakami 8 na dźwigarze 4.

15

20

Położenie, z transportowego do roboczego uzyskuje się przesuwając wózek 3 siłownikiem hydraulicznym 5 w kierunku dolnego zderzaka 8 na dźwigarze 4 wskutek czego następuje obrót i przemieszczenie dźwigara 4 z wysięgnikiem 1 z równoczesnym utwierdzeniem względem platformy 7.

25

Położenie transportowe uzyskujemy w kolejności odwrotnej.

30

Zastrzeżenia patentowe

1. Mechanizm przemieszczania wysięgnika z wysięgnikiem osadzonym na ruchomym dźwigarze związanym obrotowo z platformą, **znamienny tym**, że wysięgnik (1) podparty jest poprzez siłownik

zmiany wysięgu (2) na wodzik (3) przesuwanym względem dźwigara (4) siłownikiem (5) i połączonym poprzez łącznik (6) z platformą (7).

2. Mechanizm przemieszczania wysięgnika według zastrz. 1, **znamienny tym**, że na dźwigarze (4) osadzone są zderzaki oporowe (8).

Fig. 1

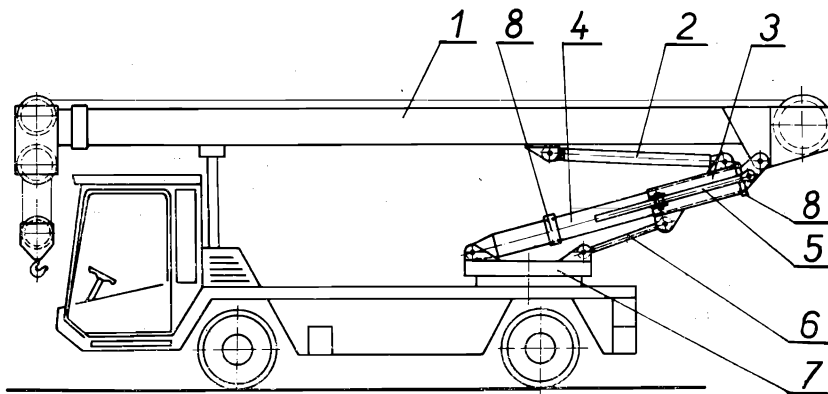


Fig. 2

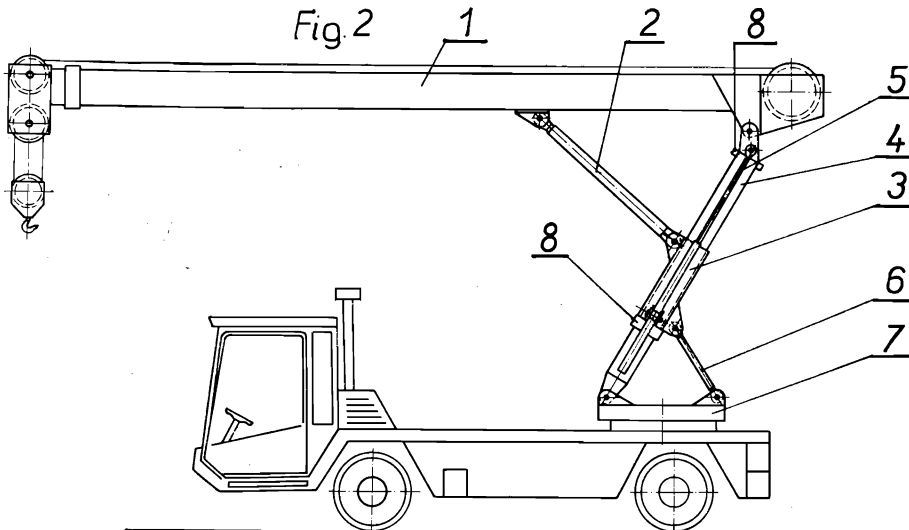


Fig.3

