

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 特 許 公 報 (B2)

(11) 特許番号

特許第4125212号
(P4125212)

(45) 発行日 平成20年7月30日 (2008. 7. 30)

(24) 登録日 平成20年5月16日 (2008. 5. 16)

(51) Int. Cl.

F 1

D O 4 B 15/56 (2006. 01)

D O 4 B 15/56 1 O 2

請求項の数 13 (全 27 頁)

(21) 出願番号	特願2003-352983 (P2003-352983)	(73) 特許権者	000151221
(22) 出願日	平成15年10月10日 (2003. 10. 10)		株式会社島精機製作所
(65) 公開番号	特開2005-113351 (P2005-113351A)		和歌山県和歌山市坂田8 5 番地
(43) 公開日	平成17年4月28日 (2005. 4. 28)	(74) 代理人	100075557
審査請求日	平成18年10月4日 (2006. 10. 4)		弁理士 西敦 圭一郎
		(74) 代理人	100072235
			弁理士 杉山 毅至
		(74) 代理人	100101638
			弁理士 廣瀬 峰太郎
		(72) 発明者	森田 敏明
			和歌山県和歌山市坂田8 5 番地 株式会社
			島精機製作所内
		(72) 発明者	宮井 卓哉
			和歌山県和歌山市坂田8 5 番地 株式会社
			島精機製作所内

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 着脱式編成用移動体および編成部材切換装置を備える横編機

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

基端部と先端部とを有し、横編機の針床に沿って走行移動する走行手段に基端部が着脱可能であり、走行用の軌道は用いずに、走行手段への装着時にのみ、走行手段で運搬されて移動し、先端部で編地の編成に寄与する動作を行うことが可能な着脱式編成用移動体であって、

該基端部に設けられ、該走行手段に設けられる支持部材を上下方向から挟んで係止しながら装着される係止状態、または該走行手段に係止されない非係止状態を切換可能な係止手段と、

該基端部に設けられ、該走行手段への装着時に、該係止手段が該走行手段への係止状態を継続して、着脱式編成用移動体を走行手段で保持するようにばね付勢する付勢手段とを含み、

該係止手段は、所定の外力の印加で、該係止状態から該非係止状態へ、該付勢手段による付勢に抗して切換可能であることを特徴とする着脱式編成用移動体。

【請求項 2】

前記係止手段は、中間でX字状に交差し、交差部を中心としてそれぞれ揺動変位可能で、一端側で前記走行手段への係止を行い、他端側で前記所定の外力の印加を受ける一対のレバーを含み、

前記付勢手段は、該一対のレバーを、該一端側同士が接近するようにばね付勢することを特徴とする請求項 1 記載の着脱式編成用移動体。

10

20

【請求項 3】

前記付勢手段は、前記係止手段の一对のレバーの交差部に対し、各レバーの前記一端側寄りの位置に配置され、中間が該交差部を支点として両端を弾発させるように湾曲する線状または板状のばねを有し、

各レバーは、該交差部よりも前記他端側の部分に、該ばねに当接し、該ばねからの押圧力で前記ばね付勢を受ける加圧部を有することを特徴とする請求項 2 記載の着脱式編成用移動体。

【請求項 4】

請求項 1 ~ 3 のいずれか 1 つに記載の着脱式編成用移動体を装着可能な支持部材が設けられるホルダを備える走行手段と、

該走行手段が走行移動する経路に設けられ、着脱式編成用移動体を停留させる停留手段と、

停留手段に設けられ、着脱式編成用移動体の係止手段を、前記係止状態または前記非係止状態に切換える外力を印加可能な切換手段と、

走行手段が前記着脱式編成用移動体を編成部材としてホルダに装着しているときに停留手段を通過する際には、該切換手段によって該係止手段に外力を印加し、前記基端部を該ホルダに対して非係止状態に切換えて、該着脱式編成用移動体を該停留手段によって停留させる状態に移行させ、該停留手段が該着脱式編成用移動体を停留させているときに、該走行手段が停留手段を通過する際には、該切換手段によって該係止手段への外力の印加を行うか否かで、該着脱式編成用移動体を該停留手段で停留させる状態の継続か、該着脱式編成用移動体を該走行手段のホルダへ装着する係止状態への移行かを切換える編成部材切換装置とを含むことを特徴とする編成部材切換装置を備える横編機。

【請求項 5】

前記ホルダは、前記着脱式編成用移動体を装着可能な位置を、複数有し、

前記編成部材切換装置は、該複数の位置から選択して、該着脱式編成用移動体を該ホルダへ装着することを特徴とする請求項 4 記載の編成部材切換装置を備える横編機。

【請求項 6】

前記切換手段は、

前記停留手段から前記走行手段が走行移動する経路の一方側に、該経路に沿うように突出し、該経路の他方側に設ける支点を中心に揺動変位可能で、該一方側から前記着脱式編成用移動体を装着する走行手段が接近するときに、前記係止手段の前記他方側に摺接可能な停留制御レバーと、

該停留制御レバーを、該係止手段に対して前記非係止状態に切換える外力を印加しない方向に付勢する付勢部材と、

該経路の他方側で該支点よりも離れた位置に設けられ、該走行手段に設けられる前記ホルダの通過時に押圧力を受けて、該付勢部材の付勢に抗して、該停留制御レバーを、該一方側が該係止手段に対して該非係止状態に切換える外力を印加する方向に揺動変位させる受圧部材と、

該受圧部材に対する押圧力で該停留制御レバーが揺動変位している状態を、ロック可能なレバーロック手段とを含み、

該停留手段は、該経路の該他方側に設けられ、該走行手段の走行は許容して該着脱式編成用移動体を阻止するストッパ部分を有することを特徴とする請求項 4 または 5 記載の編成部材切換装置を備える横編機。

【請求項 7】

前記切換手段は、

前記停留手段から前記走行手段が走行移動する経路の一方側に、該経路に沿うように突出し、該経路の他方側に設ける支点を中心に揺動変位可能で、該一方側から前記着脱式編成用移動体を装着する走行手段が接近するときに、前記係止手段の前記他方側に摺接可能な停留制御レバーと、

該停留制御レバーを、該係止手段に対して前記非係止状態に切換える外力を印加しな

10

20

30

40

50

い状態と、外力を印加する状態とに切換えるアクチュエータとを含み、

該停留手段は、該経路の該他方側に設けられ、該走行手段の走行は許容して該着脱式編成用移動体を阻止するストッパ部分を有することを特徴とする請求項 4 または 5 記載の編成部材切換装置を備える横編機。

【請求項 8】

前記停留手段は、

前記着脱式編成用移動体の停留中に、前記走行手段が前記ホルダを前記他方側から進入させる際には、該着脱式編成用移動体が該ホルダとともに移動しないように、該着脱式編成用移動体の移動を阻止し、該ホルダの通過時に阻止を解除する停留ストッパ手段と、

前記ストッパ部分の位置で、該着脱式編成用移動体の有無を検知するセンサとを含むことを特徴とする請求項 6 または 7 記載の編成部材切換装置を備える横編機。

【請求項 9】

前記着脱式編成用移動体、前記ホルダ、および前記停留手段は、それぞれ複数個ずつ設けられ、

前記編成部材切換装置は、1 または複数の着脱式編成用移動体を選択して、選択される着脱式編成用移動体に対応して設けられているホルダに装着させることを特徴とする請求項 4 ~ 8 のいずれか 1 つに記載の編成部材切換装置を備える横編機。

【請求項 10】

前記着脱式編成用移動体は、前記編成部材としての機能を、編糸を編針に供給する給糸口として有することを特徴とする請求項 4 ~ 9 のいずれか 1 つに記載の編成部材切換装置を備える横編機。

【請求項 11】

前記走行手段は、針床に沿って往復走行し、針床に並設される編針に編成動作を行わせるキャリッジであることを特徴とする請求項 4 ~ 10 のいずれか 1 つに記載の編成部材切換装置を備える横編機。

【請求項 12】

前記走行手段は、針床の編地編成側に臨んで設けられる経路を走行移動することを特徴とする請求項 4 ~ 10 のいずれか 1 つに記載の編成部材切換装置を備える横編機。

【請求項 13】

前記停留手段、前記切換手段および前記編成部材切換装置は、移動可能であることを特徴とする請求項 4 ~ 12 のいずれか 1 つに記載の編成部材切換装置を備える横編機。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、横編機で編地の編成に寄与する動作を行う給糸口などの編成部材を、着脱可能な状態で使用する着脱式編成用移動体および編成部材切換装置を備える横編機に関する。

【背景技術】

【0002】

従来から、編地の編成の際には、編成動作を行う編針に対して、適切なタイミングで編糸を供給するために、編成部材としての給糸口が用いられている。編地製品を編成するためには、色や機能が異なる複数の編糸を切換えて使用する必要がある。少なくとも前後一対の針床を備え、前後の針床が歯口を挟んで対向する V ベッド横編機では、歯口の上方に複数の糸道レールを架設し、糸道レールに沿って給糸口を備えるヤーンフィーダを走行させ、ヤーンフィーダの切換えで編糸を切換えるような構成が一般的である。ヤーンフィーダは、前後の針床にそれぞれ設けられるキャリッジ間を連結するブリッジに設ける連行切換装置で、キャリッジに連行して使用するように、選択される（たとえば、特許文献 1 および特許文献 2 参照）。

【0003】

糸道レールを走行するヤーンフィーダなどを用いしないで、給糸口となる糸道管を直接キ

10

20

30

40

50

ャリッジに対して着脱し、編系の切換を行う方法も知られている。その一例としては、糸案内小ナットと称する糸道管を複数担持するマガジンを針床の一端に設置し、キャリッジがマガジンの位置にあるときに、キャリッジに装着されている糸案内小ナットを空の担持部材に引渡し、糸案内小ナットを担持する担持部材の一つを静止状態から引渡し状態に機械的に切換えて、糸案内小ナットをキャリッジに引取らせる平編機用色交換装置を挙げることができる（たとえば、特許文献 3 参照）。また、本件出願人も、磁力を利用して糸道管を受渡す糸道管交換装置を備えた横編機を提案している（たとえば、特許文献 4 参照）。

【 0 0 0 4 】

【特許文献 1】特公昭 6 3 - 2 3 3 0 1 号公報

10

【特許文献 2】特公平 6 - 6 5 7 8 1 号公報

【特許文献 3】特開昭 4 7 - 2 0 4 5 2 号公報

【特許文献 4】特開平 9 - 2 6 8 4 5 5 号公報

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

【 0 0 0 5 】

横編機で編地を編成する対象となる製品には、手袋や靴下など、比較的編み幅が小さいものが存在する。これらの編み幅が小さい製品を効率よく生産するためには、小幅で高速かつ往復頻度が高いキャリッジの走行が要求される。特に手袋を編む場合は、5 本の指に対するそれぞれの袋編みと、手の平全体に対する袋編みとを小幅で繰返す必要がある。特許文献 1 や特許文献 2 のような糸道レールを有する給糸口の連行方法では、キャリッジ側に連行ピンなどの連行切換装置を設けるために、嵩張って重量が大きくなって、小幅で高速な走行の繰返しが激しい横編機では耐久性に難が生じる。また、キャリッジの往復走行の頻度が高くなると、糸道レールに振動や撓みが生じ、給糸が不安定になるおそれもある。さらに、狭い歯口の上方の空間を糸道レールが占有するので、糸道レールに装着されているヤーンフィーダに対しての糸通しの作業やメンテナンスの作業が困難となる。

20

【 0 0 0 6 】

特許文献 3 に示すような色交換装置では、糸案内小ナットが可撓性部材で把持されるために、不安定であり、静止状態から引渡し状態に切換えるときに振動しやすいと考えられる。また、糸案内小ナットを把持する間隔を必要とするために、糸案内小ナットに糸を通すような作業で手間がかかると予想される。特許文献 4 のような糸道管交換装置では、糸道管の前後面に磁石を設ける長さを必要とするため、糸道管に糸を通すのに手間がかかる。糸道管は磁力による保持のために、振動や衝撃で位置ずれを生じるおそれがある。

30

【 0 0 0 7 】

本発明の目的は、簡単な構造で給糸口などの編成部材を容易に交換することができ、装着した編成部材を嵩張らずに強固に保持することができる着脱式編成用移動体および編成部材切換装置を備える横編機を提供することである。

【課題を解決するための手段】

【 0 0 0 8 】

本発明は、基端部と先端部とを有し、横編機の針床に沿って走行移動する走行手段に基端部が着脱可能であり、走行用の軌道は用いずに、走行手段への装着時にのみ、走行手段で運搬されて移動し、先端部で編地の編成に寄与する動作を行うことが可能な着脱式編成用移動体であって、

40

該基端部に設けられ、該走行手段に設けられる支持部材を上下方向から挟んで係止しながら装着される係止状態、または該走行手段に係止されない非係止状態を切換可能な係止手段と、

該基端部に設けられ、該走行手段への装着時に、該係止手段が該走行手段への係止状態を継続して、着脱式編成用移動体を走行手段で保持するようにばね付勢する付勢手段とを含む、

該係止手段は、所定の外力の印加で、該係止状態から該非係止状態へ、該付勢手段によ

50

る付勢に抗して切換可能であることを特徴とする着脱式編成用移動体である。

【 0 0 0 9 】

また本発明で、前記係止手段は、中間でX字状に交差し、交差部を中心としてそれぞれ揺動変位可能で、一端側で前記走行手段への係止を行い、他端側で前記所定の外力の印加を受ける一対のレバーを含み、

前記付勢手段は、該一対のレバーを、該一端側同士が接近するようにばね付勢することを特徴とする。

【 0 0 1 0 】

また本発明で、前記付勢手段は、前記係止手段の一対のレバーの交差部に対し、各レバーの前記一端側寄りの位置に配置され、中間が該交差部を支点として両端を弾発させるように湾曲する線状または板状のばねを有し、

各レバーは、該交差部よりも前記他端側の部分に、該ばねに当接し、該ばねからの押圧力で前記ばね付勢を受け加圧部を有することを特徴とする。

【 0 0 1 1 】

さらに本発明は、前述のいずれかに記載の着脱式編成用移動体を装着可能な支持部材が設けられるホルダを備える走行手段と、

該走行手段が走行移動する経路に設けられ、着脱式編成用移動体を停留させる停留手段と、

停留手段に設けられ、着脱式編成用移動体の係止手段を、前記係止状態または前記非係止状態に切換える外力を印加可能な切換手段と、

走行手段が前記着脱式編成用移動体を編成部材としてホルダに装着しているときに停留手段を通過する際には、該切換手段によって該係止手段に外力を印加し、前記基端部を該ホルダに対して非係止状態に切換えて、該着脱式編成用移動体を該停留手段によって停留させる状態に移行させ、該停留手段が該着脱式編成用移動体を停留させているときに、該走行手段が停留手段を通過する際には、該切換手段によって該係止手段への外力の印加を行うか否かで、該着脱式編成用移動体を該停留手段で停留させる状態の継続か、該着脱式編成用移動体を該走行手段のホルダへ装着する係止状態への移行かを切換える編成部材切換装置とを含むことを特徴とする編成部材切換装置を備える横編機である。

【 0 0 1 2 】

また本発明で、前記ホルダは、前記着脱式編成用移動体を装着可能な位置を、複数有し、

前記編成部材切換装置は、該複数の位置から選択して、該着脱式編成用移動体を該ホルダへ装着することを特徴とする。

【 0 0 1 3 】

また本発明で、前記切換手段は、

前記停留手段から前記走行手段が走行移動する経路の一方側に、該経路に沿うように突出し、該経路の他方側に設ける支点を中心に揺動変位可能で、該一方側から前記着脱式編成用移動体を装着する走行手段が接近するときに、前記係止手段の前記他方側に摺接可能な停留制御レバーと、

該停留制御レバーを、該係止手段に対して前記非係止状態に切換える外力を印加しない方向に付勢する付勢部材と、

該経路の他方側で該支点よりも離れた位置に設けられ、該走行手段に設けられる前記ホルダの通過時に押圧力を受けて、該付勢部材の付勢に抗して、該停留制御レバーを、該一方側が該係止手段に対して該非係止状態に切換える外力を印加する方向に揺動変位させる受圧部材と、

該受圧部材に対する押圧力で該停留制御レバーが揺動変位している状態を、ロック可能なレバーロック手段とを含み、

該停留手段は、該経路の該他方側に設けられ、該走行手段の走行は許容して該着脱式編成用移動体を阻止するストッパ部分を有することを特徴とする。

【 0 0 1 4 】

また本発明で、前記切換手段は、

前記停留手段から前記走行手段が走行移動する経路の一方側に、該経路に沿うように突出し、該経路の他方側に設ける支点を中心に揺動変位可能で、該一方側から前記着脱式編成用移動体を装着する走行手段が接近するときに、前記係止手段の前記他方側に摺接可能な停留制御レバーと、

該停留制御レバーを、該係止手段に対して前記非係止状態に切換える外力を印加しない状態と、外力を印加する状態とに切換えるアクチュエータとを含み、

該停留手段は、該経路の該他方側に設けられ、該走行手段の走行は許容して該着脱式編成用移動体を阻止するストッパ部分を有することを特徴とする。

【0015】

10

また本発明で、前記停留手段は、

前記着脱式編成用移動体の停留中に、前記走行手段が前記ホルダを前記他方側から進入させる際には、該着脱式編成用移動体が該ホルダとともに移動しないように、該着脱式編成用移動体の移動を阻止し、該ホルダの通過時に阻止を解除する停留ストッパ手段と、

前記ストッパ部分の位置で、該着脱式編成用移動体の有無を検知するセンサとを含むことを特徴とする。

【0016】

また本発明で、前記着脱式編成用移動体、前記ホルダ、および前記停留手段は、それぞれ複数個ずつ設けられ、

前記編成部材切換装置は、1または複数の着脱式編成用移動体を選択して、選択される着脱式編成用移動体に対応して設けられているホルダに装着させることを特徴とする。

20

【0017】

また本発明で、前記着脱式編成用移動体は、前記編成部材としての機能を、編糸を編針に供給する給糸口として有することを特徴とする。

【0018】

また本発明で、前記走行手段は、針床に沿って往復走行し、針床に並設される編針に編成動作を行わせるキャリッジであることを特徴とする。

【0019】

また本発明で、前記走行手段は、針床の編地編成側に臨んで設けられる経路を走行移動することを特徴とする。

30

【0020】

また本発明で、前記停留手段、前記切換手段および前記編成部材切換装置は、移動可能であることを特徴とする。

【発明の効果】

【0021】

本発明によれば、着脱式編成用移動体の係止手段へ所定の外力を印加すれば、走行手段に設けられる支持部材を上下方向から挟んで係止して装着される係止状態から非係止状態へ切換可能であるので、着脱式編成用移動体の走行手段に対する着脱を容易に行うことができ、装着後の係止状態は、付勢手段によるばね付勢で維持して確実に保持させることができる。着脱式編成用移動体を給糸口などの編成部材として使用すれば、簡単な構造で容易に交換することができ、装着した編成部材を嵩張らずに強固に保持することができる。着脱式編成用移動体を係止手段から離脱させれば、走行用の軌道は用いられないので、給糸口への糸通しなどの作業や、メンテナンス作業などを容易に行うことができる。

40

【0022】

また本発明によれば、中間でX字状に交差し、交差部を中心としてそれぞれ揺動変位可能な一对のレバーの一端側で走行手段への係止を行い、他端側に所定の外力の印加を受けて一端側間を開閉し、係止状態と非係止状態とを切換えることができる。レバーの他端側間は、レバーの一端側同士が接近するようにばね付勢するので、レバーの一端側間が閉じる方向で走行手段への係止状態を継続させることができる。

【0023】

50

また本発明によれば、線状または板状のばねを用いるだけの簡単な構造で、係止手段へのばね付勢を確実に行うことができる。

【0024】

さらに本発明によれば、編成部材切換装置を備える横編機は、編成部材切換装置で、走行手段が着脱式編成用移動体を編成部材としてホルダに装着して連行する状態と、着脱式編成用移動体を停留手段によって停留させる状態とを、停留手段の通過時に切換えることができる。着脱式編成用移動体に設ける係止手段に外力を印加するか否かで、走行手段と停留手段との間で、編成部材としての着脱式編成用移動体を受け渡すことが可能となり、簡単な構造で給糸口などの編成部材を容易に交換することができ、装着した編成部材を嵩張らずに強固に保持することができる。編成部材を係止手段のホルダから離脱させれば、編成動作に必要な作業や、メンテナンス作業などを容易に行うことができる。

10

【0025】

また本発明によれば、ホルダは着脱式編成用移動体を装着可能な位置を複数有し、編成部材切換装置は、その複数の位置から選択して、着脱式編成用移動体をホルダへ装着するので、装着位置によって編針の動作と編成用移動体の作用との位相関係をずらして切換えることができる。

【0026】

また本発明によれば、切換手段の停留制御レバーは、停留手段から走行手段が走行移動する経路の一方側に、その経路に沿うように突出し、走行手段に装着されている着脱式編成用移動体の係止手段の他方側に摺接可能である。ばねは、停留制御レバーを、係止手段に対して非係止状態に切換える外力を印加しない方向に付勢するので、走行手段のホルダが停留手段から離れるときには、着脱式編成用移動体を装着して連行することができる。ただし、経路の一方側から他方側に走行手段が走行移動するときには、停留手段が有するストッパ部分によって、着脱式編成用移動体の連行を阻止し、停留手段に留めることができる。走行手段が他方側に移動して、受圧部材を付勢部材の付勢に抗して押圧すれば、停留制御レバーを、一方側が係止手段に対して非係止状態に切換える外力を印加する方向に揺動変位させることができる。レバーロック手段を作動させれば、受圧部材に対する押圧力で停留制御レバーが揺動変位している状態を、走行手段が反転走行して、停留手段を通過するときも継続して、走行手段のホルダには着脱式編成用移動体を装着しないで、停留手段での停留を続けるように切換えることができる。レバーロック手段が必要な駆動力を小さくすることができるので、小型化を図ることができる。

20

30

【0027】

また本発明によれば、停留制御レバーを、係止手段に対して非係止状態に切換える外力を印加しない状態と、外力を印加する状態とに切換えるアクチュエータを含むので、アクチュエータの動作で、停留制御レバーを作動させて、係止手段の切換を行わせることができる。

【0028】

また本発明によれば、停留ストッパ手段は、着脱式編成用移動体の停留中に、ホルダが進入しても、進入時の力で着脱式編成用移動体が移動しないように阻止し、ホルダの通過時に阻止を解除するので、停留手段で走行手段がホルダを通過させる際には、停留制御レバーの切換えに応じて、着脱式編成用移動体を走行手段に受け渡すことができる。センサは、停留手段のストッパ部分の位置で、着脱式編成用移動体の有無を検知するので、ヤーンフィードなどの着脱式編成用移動体が停留手段のストッパ部分の位置に到着していることを確実に検知することができる。

40

【0029】

また本発明によれば、編成部材としての複数の着脱式編成用移動体に異なる機能を割り当てることができ、1または複数の機能を選択して、編地の編成に利用することができる。

【0030】

また本発明によれば、着脱式編成用移動体を給糸口として、複数の色や性質の異なる編

50

糸を切換えて、編地を編成することができる。

【 0 0 3 1 】

また本発明によれば、編成部材をキャリッジに直接装着して、糸道レールなどを架設する必要をなくし、横編機の小型化を図ることができる。糸道レールなどのガイドレールを設けないので、キャリッジ側に連行ピンなどの連行切換装置を設ける必要がなく、嵩張って重量が大きくなることを避け、小幅で高速な走行の繰返しが激しい横編機でも耐久性を良好にすることができる。また、キャリッジの往復走行の頻度が高くなって、糸道レールなどに振動や撓みが生じ、給糸が不安定になるおそれも解消させることができる。さらに、狭い歯口の上方の空間を糸道レールが占有しなくなるので、メンテナンスの作業なども容易に行うことができる。

10

【 0 0 3 2 】

また本発明によれば、走行手段を、たとえば糸道レールなどの経路に沿って走行移動させ、着脱式編成用移動体をヤーンフィーダなどの編成部材として容易に交換することができる。

【 0 0 3 3 】

また本発明によれば、停留手段、切換手段および編成部材切換装置の位置を、編成する編幅などに合せて変更し、編成効率の向上を図ることができる。

【 発明を実施するための最良の形態 】

【 0 0 3 4 】

図 1、図 2 および図 3 は、本発明の実施の一形態である横編機 1 の概略的な構成を示す。図 1 は正面視、図 2 は図 1 の右側面視（編成部材連行時の右側面視）、図 3 は図 1 の左側面視（編成部材切換装置の左側面視）でそれぞれ示す。横編機 1 では、針床 2 に沿ってキャリッジ 3 を往復走行させながら編地を編成する。針床 2 には、多数の編針 4 が並設され、キャリッジ 3 に搭載される編成カム 5 の作用を受けて、歯口 6 に対して進退する運動を選択的に行う。横編機 1 は、前後一対の針床 2 が歯口 6 を挟んで対向する V ベッド横編機であり、複数のヤーンフィーダ 7, 8 を選択してキャリッジ 3 に連行し、編針に編糸を供給して編目ループを繰返して形成させ、編地を編成することができる。各ヤーンフィーダ 7, 8 には、給糸装置 9, 10 からそれぞれ編糸を供給することができる。

20

【 0 0 3 5 】

横編機 1 では、複数のヤーンフィーダ 7, 8 を切換えて、編成に使用する編糸を切換えるために、編成部材切換装置 11 を設けている。編成部材切換装置 11 は、キャリッジ 3 側に設ける複数のホルダ 12, 13 と、針床 2 の端部、たとえば左側端に設ける停留装置 14 とを含む。停留装置 14 は、ホルダ 12, 13 にそれぞれ対応して、複数の停留スタンド 15, 16 および切換機構 17, 18 をそれぞれ含み、さらにキャリッジ 3 の走行や編針 4 の選針などを編成データに従って行う制御装置 19 を備える。また、ヤーンフィーダ 7, 8 による給糸位置を、キャリッジ 3 の右行と左行と切換える給糸位置切換装置 20 も設けられる。

30

【 0 0 3 6 】

図 4、図 5 および図 6 は、図 1 ~ 図 3 に示すヤーンフィーダ 7, 8 の構成を示す。図 4 は正面視、図 5 は右側面視、図 6 は平面視してそれぞれ示す。ヤーンフィーダ 7, 8 は、棹状のベース 21 の基端側に係止機構 22 を備え、先端側に給糸口 23 を備える。係止機構 22 には、一対のレバー 24, 25 および揺動軸 26 が設けられる。ベース 21 の基端部の端には、ガイド部材 27 が固定される。ガイド部材 27 の上下にはそれぞれ溝 27 a, 27 b が設けられ、上部には停留スタンド 15, 16 でロックするための凹所 27 c も設けられ、さらに背面上部には編糸を通す糸挿通孔 27 d も設けられている。

40

【 0 0 3 7 】

係止機構 22 の一対のレバー 24, 25 は、中間で X 字状に交差し、交差部に挿通される揺動軸 26 を中心としてそれぞれ揺動変位可能である。各レバー 24, 25 の一端側 24 a, 25 a には、ホルダ 12, 13 への係止を行うことが可能な突起を有する。各レバー 24, 25 の他端側 24 b, 25 b には、外力を作用させることができる。他端側 24 b, 25 b

50

b, 24bに外力が作用しない状態では、レバー23, 24は同位相、すなわち左右対称の状態となっている。他端側23b, 24bで外力の印加を受ける部分には、溝23c, 24cがそれぞれ形成されている。一对のレバー23, 24の他端側23b, 24b間への外力の印加で、一端側23a, 24a間を開閉し、ホルダ11, 12に対する係止状態と非係止状態とを切換えることができる。

【0038】

係止機構21に隣接して、線ばね30も配置される。線ばね30は、ピアノ線などを材料として、ベース20の幅方向の両側に設ける一对の揺動片31, 32の突起31a, 32aとベース20の折曲げ部20a, 20bとによって両端をガイドし、中間がレバー23, 24の交差部を支点として両端を弾発させるように湾曲している。線ばね30のような線状のばねばかりではなく、板状のばねを使用することもできる。揺動片31, 32の間には、揺動支点33, 34がそれぞれ設けられる。係止機構21のレバー23, 24には、線ばね30からの押圧力を揺動支点33, 34と他端側23b, 24bとの間で受ける加圧部23d, 24dもそれぞれ設けられる。レバー23, 24の他端側23b, 24bに外力が作用すると、レバー23, 24が揺動し、レバー23, 24の加圧部23d, 24dが揺動片31, 32を押し、揺動片31, 32は、揺動支点33, 34を軸に揺動し、線ばね30を湾曲させる。係止手段である係止機構21のレバー23, 24の他端側23b, 24b間は、付勢手段である線ばね30によってレバー23, 24の一端側23a, 24a同士が接近するようにばね付勢するので、レバー23, 24の一端側23a, 24a間が閉じる方向でホルダ11, 12へ係止するようにしておけば、ばね付勢によって係止状態を継続させることができる。

【0039】

図7および図8は、図4～図6に示すレバー23, 24の形状をそれぞれ示す。図9は、図4～図6に示す揺動片31の形状を示す。他方の揺動片32は、揺動片31と左右が対称となる形状を有する。図7(a)、図8(a)および図9(a)は正面視、図7(b)、図8(b)および図9(b)は右側面視、図7(c)、図8(c)および図9(c)は平面視でそれぞれ示す。

【0040】

レバー23, 24の間には、図4に示す揺動軸25を挿通させる挿通孔23e, 24eがそれぞれ形成される。レバー23, 24は、揺動軸25が挿通孔23e, 24eに挿通されている状態でX字状に交差するように組合され、挿通孔23e, 24eの部分が交差部となる。レバー23, 24の上側となる一端側23a, 24aはホルダ11, 12に対応して設けられる凹所に下方から嵌合する。レバー23, 24の下側となる他端側23b, 24bは、停留スタンド14, 15で下方から外力を受ける。レバー23, 24で挿通孔23e, 24eに関し、他端側23b, 24bと同一の側に、上方に突出する加圧部23d, 24dがそれぞれ形成されている。

【0041】

揺動片31は、中間の揺動支点33を中心として揺動変位可能である。突起31aは、揺動支点33に対して一端側で上方に突出する。突起31aの形状は、後述するホルダ11, 12の支持部材45の底面に形成される溝45dに嵌合する。突起31aの下端部31bは、線ばね30の先端付近を上から押える。揺動支点33に関して、揺動片31の他端側の下端部31cは、レバー23の加圧部23dと当接する。他方の揺動片32でも、突起32aの下端部で線ばね30を押え、他端側の下端部でレバー24の加圧部24dと当接する。

【0042】

線ばね30は、湾曲しない直線状態に戻ろうとして、揺動片31, 32の突起31a, 32aの下端部を押し上げる。この押し上げ力は、レバー23, 24の加圧部23d, 24dに押し下げ力として作用し、レバー23, 24の一端側23a, 24a間を閉じる方向に付勢している。

【0043】

10

20

30

40

50

図 10、図 11 および図 12 は、図 1 ~ 図 3 に示すホルダ 11, 12 の構成を示す。図 10 は正面視、図 11 は右側面視、図 12 は平面視してそれぞれ示す。ホルダ 11, 12 は、取付部材 40 と支持部材 45 とを含む。取付部材 40 は、キャリッジ 3 に取付けるための取付部 40a と、ヤーンフィード 6, 7 のガイド部材 26 の凹所 26c に対するロックを解除するためのカム溝 40b とを有する。支持部材 45 は、ガイド部材 26 の下側の溝 26b に嵌合する突条 45a と、ヤーンフィード 6, 7 のレバー 23, 24 の一端側 23a, 24a が係止される凹所 45b と、停留スタンド 14, 15 に設ける切換機構 16, 17 を作動させるための押圧部 45c とを有する。支持部材 45 の底面には、揺動片 31, 32 の突起 31a, 32a が嵌合する溝 45d も形成されている。

【0044】

10

図 13 および図 14 は、図 1 および図 3 に示す停留スタンド 14, 15 の構成を、正面視した機構として示す。図 13 はヤーンフィード 6, 7 の係止機構 21 に対して非係止状態への外力を作用させない状態、図 14 は係止機構 21 に対して非係止状態への外力を作用させるようにロックしている状態をそれぞれ示す。各停留スタンド 14, 15 では、図 1 および図 3 の針床 2 から立設されるフレーム 50 の下部から、停留制御レバー 51 を、キャリッジ 3 が到着する経路に沿って突出させる。停留制御レバー 51 は、キャリッジ 3 に取付けられるホルダ 11, 12 に係止されるヤーンフィード 6, 7 の係止機構 21 のレバー 23, 24 の他端側 23b, 24b に、下方から摺接可能である。停留制御レバー 51 の一方側には、傾斜部 51a が設けられ、傾斜部 51a の上端がレバー 23, 24 の他端側 23b, 24b の溝 23c, 24c に嵌合する。

20

【0045】

停留制御レバー 51 は、中間に設ける揺動軸 52 を中心として揺動変位可能であり、傾斜部 51a と揺動軸 52 との間には凹所 51b が設けられる。停留制御レバー 51 では、揺動軸 52 を挟んで、一方側の傾斜部 51a とは異なる他方側には、ロック部 51c が設けられ、ロック部 51c と揺動軸 52 との間には、受圧部材 53 が取付けられる。受圧部材 53 は、上方に突出するように付勢部材であるばね 54 で付勢される。ばね 54 による付勢は、受圧部材 53 から停留制御レバー 51 にも作用し、傾斜部 51a でレバー 23, 24 の他端側 23b, 24b への外力の印加を行わない方向となる。なお、付勢部材として線ばねであるばね 54 を実施例としているけれども、弾性体を用いることもできる。

【0046】

30

フレーム 50 の上部からは、停留制御レバー 51 とほぼ平行に、停留レバー 55 がキャリッジ 3 の走行経路に沿って延びるように突出する。停留レバー 55 の中間には、停留ストッパ手段としてのストッパ爪 56 が設けられ、一端側の爪部 56a でヤーンフィード 6, 7 のガイド部材 26 の凹所 26c に対して係止することができる。ストッパ爪 56 は、他端のローラ 56b がホルダ 11, 12 の取付部材 40 に設けるカム溝 40b に案内されて、中間の揺動軸 56c を支点とする揺動変位を行い、ホルダ 11, 12 が停留スタンド 14, 15 を通過中には、ストッパ爪 56 の一端側の爪部 56a によるヤーンフィード 6, 7 の係止を解除する。すなわち、ストッパ爪 56 は、ホルダ 11, 12 の進入時にヤーンフィード 6, 7 のガイド部材 26 の凹所 26c を係止して、ホルダ 11, 12 の進入時の力でヤーンフィード 6, 7 が一緒に連れ出されるのを防ぐ。係止が解除されても、停留

40

【0047】

停留制御レバー 51 のロック部 51c には、双安定型のソレノイド 57 の作動片 57a によって傾斜が切換えられるロック片 58 が当接して、受圧部材 53 が押圧され、停留制御レバー 51 が係止機構 21 のレバー 23, 24 の他端側 23b, 24b を押圧して、係止機構 21 が非係止状態に移行する状態にロック可能である。ソレノイド 57 の励磁は、図 1 の制御装置 18 から行うことができる。停留制御レバー 51 に対するロック状態は、ソレノイド 57 を逆方向に励磁すれば、ロック片 58 を逆方向に揺動変位させ、解除することができる。

【0048】

50

停留スタンド１４，１５では、カム溝４０ｂによってストッパ爪５６によるヤーンフィーダ６，７への係止が解除されるけれども、ホルダ１１，１２の押圧部４５ｃが受圧部材５３を押圧する位置まで移動する際には、ストッパ部分５９でヤーンフィーダ６，７の移動を阻止することができる。ヤーンフィーダ６，７がストッパ部分５９の位置まで移動すると、近接型などのセンサ６０によってヤーンフィーダ６，７が検知可能となる。センサ６０の検知出力は、図１の制御装置１８に入力される。横編機１では、針床２に対するキャリアッジ３の位置の検知が常に行われているけれども、ヤーンフィーダ６，７の位置の直接検知で、より確実にヤーンフィーダ６，７の位置を知ることができる。

【００４９】

以上で説明した停留制御レバー５１、ばね５４、受圧部材５３、およびソレノイド５７やロック片５８を含むレバーロック手段は、切換手段である切換機構１６，１７を構成する。切換機構１６，１７の停留制御レバー５１は、停留手段である停留スタンド１４，１５からキャリアッジ３が走行移動する経路の一方側に、その経路に沿うように突出し、走行手段に装着されている着脱式編成用移動体であるヤーンフィーダ６，７の係止機構２１の他端側２３ｂ，２４ｂに摺接可能である。ばね５４は、停留制御レバー５１を、係止機構２１に対して非係止状態に切換える外力を印加しない方向に付勢するので、キャリアッジ３のホルダ１１，１２が停留スタンド１４，１５から離れるときには、ヤーンフィーダ６，７を装着して連行することができる。ただし、経路の一方側から他方側にキャリアッジ３が走行移動するときには、停留スタンド１４，１５に設けるストッパ部分５９によって、ヤーンフィーダ６，７の連行を阻止し、停留スタンド１４，１５に留めることができる。

【００５０】

キャリアッジ３が他方側に移動して、受圧部材５３をばね５４の付勢に抗して押圧すれば、停留制御レバー５１を、一方側が係止機構２１に対して非係止状態に切換える外力を印加する方向に揺動変位させることができる。ソレノイド５７やロック片５８を含むレバーロック手段を作動させれば、受圧部材５３に対する押圧力で停留制御レバー５１が揺動変位している状態を、キャリアッジ３が反転走行して、停留スタンド１４，１５を通過するときも継続して、キャリアッジ３のホルダ１１，１２にはヤーンフィーダ６，７を装着しないで、停留スタンド１４，１５での停留を続けるように切換えることができる。

【００５１】

図１５および図１６は、ヤーンフィーダ６，７について、ホルダ１１，１２に係止しての連行状態と、停留スタンド１４，１５にストッパ爪５６で係止されている停留状態とを、それぞれ正面視して示す。連行状態では、線ばね３０でのレバー２３，２４の加圧部２３ｄ，２４ｄへの押圧による付勢で、係止機構２１の一对のレバー２３，２４の一端側２３ａ，２４ａがホルダ１１，１２の支持部材４５の凹所４５ｂに係止される状態が維持される。停留状態は、ストッパ爪５６によるヤーンフィーダ６，７のガイド部材２６の凹所２６ｃへの係止によって維持される。

【００５２】

図１７、図１８、図１９、図２０および図２１は、１つのヤーンフィーダ６を装着するホルダ１１が１つの停留スタンド１４に接近して、ヤーンフィーダ６をホルダ１１から停留スタンド１４に受け渡す過程を示す。

【００５３】

図１７では、停留制御レバー５１のソレノイド５７によるロック状態は解除しておく。停留制御レバー５１と停留レバー５５との間にヤーンフィーダ６の係止機構２１が進入すると、停留制御レバー５１の傾斜部５１ａがレバー２４の他端側２４ｂの溝２４ｃに入る。また、停留レバー５５の下側がガイド部材２６の上側の溝２６ａに入る。

【００５４】

図１８では、ストッパ爪５６のローラ５６ｂがホルダ１１の取付部材４０のカム溝４０ｂに進入し、爪部５６ａが上がってストッパ爪５６が開く状態となる。図１９に示すように、ヤーンフィーダ６が停留スタンド１１にさらに進入すると、ストッパ爪５６の爪部５６ａは下がってストッパ爪５６が閉じる状態となり、爪部５６ａがガイド部材２６の凹所

26cに嵌合して係止されていく。

【0055】

図20に示すように、ヤーンフィーダ6がさらに停留スタンド11に進入すると、たとえばガイド部材26の左端がフレーム50のストッパ部分59に近付き、センサ60によって検知される。一对のレバー23, 24の他端側23b, 24bは、停留制御レバー51によって押上げられ、一端側23a, 24aによるホルダ11の支持部材45の凹所45bに対する係止は解除され、係止機構21は非係止状態に切換えられ、ヤーンフィーダ6はホルダ11への装着が解除される。

【0056】

図21に示すように、キャリッジ3の走行を続けてホルダ11の移動を続けると、ヤーンフィーダ6はストッパ部分59への当たり位置で停留する。ホルダ11を、支持部材45の押圧部45cが受圧部材53を踏んで押圧する位置まで移動させると、停留制御レバー51のロック部51cは、ソレノイド57によるロック片58の揺動変位の先端位置よりも離れた位置となり、ソレノイド57を励磁してロック状態に移行させることができる。

10

【0057】

ここでソレノイド57によるロックを行わないで、キャリッジ3を反転すると、図20、図19、図18および図17のような逆順で、ホルダ11にヤーンフィーダ6が再び装着され、連行される。図20に示すように、停留制御レバー51は下がることができ、ホルダ11の移動による抵抗で、ヤーンフィーダ6は停留スタンド14から押出される向きに力がかかる。しかし、ストッパ爪56の係止がカム溝40bによって解除されるまでは、爪部56aがヤーンフィーダ6のガイド部材26の凹所26cを係止してロック状態を続けるので、ヤーンフィーダ6は押出されない。

20

【0058】

図19に示すように、ホルダ11がさらに進出すると、ストッパ爪56の係止が解除されていき、係止機構21が係止状態となってヤーンフィーダ6がホルダ11に装着される状態に移行する。図18に示すように、ヤーンフィーダ6は、ストッパ爪56による係止が解除された状態で、ホルダ11に固定され、キャリッジ3に連行される。

【0059】

図16に示すように、ヤーンフィーダ6を停留している停留スタンド14に対して空のホルダ11を進入させるときは、停留制御レバー51をソレノイド57によるロック状態にしておく。図21に示すような受圧部材53を踏む位置までホルダ11を進入させる。ホルダ11が受圧部材53を踏むときに、ソレノイド57による係止を解除し、キャリッジ3を反転させれば、ホルダ11にヤーンフィーダ6を装着して連行することができる。

30

【0060】

図22、図23および図24は、図21でソレノイド57を作動させ、停留制御レバー51をロックした状態で、キャリッジ3を反転させ、ホルダ11を停留スタンド14を通過させる過程を示す。図22に示すように、停留制御レバー51の傾斜部51a側は上昇した位置にロックされているので、ヤーンフィーダ6の係止機構21は非係止状態となるように他端側23b, 24bに外力を受け続ける。ホルダ11による抵抗で、ヤーンフィーダ6が押出される向きに力がかかるけれども、ストッパ爪56による係止で、ヤーンフィーダ6は押出されないようにストップされる。図23から図24で、ホルダ11の停留スタンド14通過時に、ストッパ爪56による係止は外れるけれども、係止機構21が非係止状態であるので、ヤーンフィーダ6は停留スタンド14側に留まり、空のホルダ11が通過していく。以後、ホルダ11にヤーンフィーダ6が連行されることはなく、ホルダ11が通過していく。

40

【0061】

すなわち連行していたヤーンフィーダ6を再度連行していく場合、連行していたヤーンフィーダ6を停留スタンド14に残していく場合、停留中のヤーンフィーダ6を連行していく場合のいずれにおいても、ホルダ11は受圧部材53を踏む位置まで進入する。

50

【 0 0 6 2 】

なお、図 1 では、針床 2 の左端にのみ停留装置 1 0 を設けているけれども、右端にも設けることができる。左側の停留装置では、停留スタンドの構成を対称形にすればよい。キャリアッジ 3 に取り付けられるホルダ 1 1 に対して、針床 2 の両側に停留スタンド 1 4 が設けられれば、2 つのヤーンフィーダ 6 から 1 つを選択して使用することができる。図 2 および図 3 に示すように、複数のホルダ 1 1 , 1 2、停留スタンド 1 4 , 1 5 を前後方向に並べれば、複数のヤーンフィーダ 6 , 7 から 1 つを選択して使用することができる。停留スタンド 1 4 , 1 5 の位置を、針床 2 に沿ってずらせば、ヤーンフィーダ 6 , 7 の先端（給糸口 2 2）同士が干渉しないようにすることができる。さらに、停留装置 1 0 の位置は、端部ばかりではなく任意の位置に移動制御可能にして、編成効率 UP を図ることもできる。編地の端との距離を短縮して、ヤーンフィーダ 6 , 7 の交換などのために移動するのに要する時間を短縮するためである。

10

【 0 0 6 3 】

歯口 5 に対する給糸位置が異なるヤーンフィーダ 6 , 7 であれば、複数のヤーンフィーダ 6 , 7 を同時に使用することもできる。また、ヤーンフィーダ 6 とともに、生地押えなどの編成部材を使用することもできる。

【 0 0 6 4 】

図 2 5 は、生地押え 7 0 の例を示す。生地押え 7 0 は、ヤーンフィーダ 6 , 7 と同様に、ホルダ 1 1 , 1 2 に連結されて移動する。ホルダ 1 1 , 1 2 に対する着脱は、係止機構 2 1 によって行われる。

20

【 0 0 6 5 】

生地押え 7 0 の役割は、編地編成中に、編目のつけ上りを防止することである。生地押え 7 0 の下側には生地押え板 7 1 が設けられる。生地押え板 7 1 は、歯口に上昇する編針の背面に作用して、先端の作用面 7 1 a で編目を押え、編目つけ上りを防止する。

【 0 0 6 6 】

すなわち、ヤーンフィーダ 6 , 7 などは、着脱式編成用移動体として、基端部と先端部とを有し、基端部が横編機 1 の針床 2 に沿って走行移動するキャリアッジ 3 などの走行手段に着脱可能となる。着脱式編成用移動体の先端部には、たとえば給糸口 2 2 を設け、基端部をキャリアッジ 3 に取付けられるホルダ 1 1 , 1 2 へ装着すれば、先端部で編糸の供給など、編地の編成に寄与する動作を行うことが可能である。着脱式編成用移動体の基端部には、係止手段である係止機構 2 1 と付勢手段である線ばね 3 0 とが設けられる。係止機構 2 1 は、ホルダ 1 1 , 1 2 への装着時に、ホルダ 1 1 , 1 2 を介してキャリアッジ 3 に係止される係止状態、またはキャリアッジ 3 に係止されない非係止状態を切換可能である。付勢手段である線ばね 3 0 は、ホルダ 1 1 , 1 2 への装着時に、係止機構 2 1 がホルダ 1 1 , 1 2 への係止状態を継続するようにばね付勢する。

30

【 0 0 6 7 】

係止機構 2 1 では、係止状態でのホルダ 1 1 , 1 2 に対するキャリアッジ 3 の移動に平行な横方向や、移動に垂直な前後方向の係止力に比較し、たとえば 5 分の 1 程度の小さな力で、移動に垂直な上下方向への変位が可能となる。係止機構 2 1 へ上下方向について所定の外力を印加すれば、係止状態から非係止状態へ、線ばね 3 0 による付勢に抗して切換可能であるので、非係止状態で着脱式編成用移動体のホルダ 1 1 , 1 2 に対する着脱を容易に行うことができ、装着後は係止状態にして確実に保持させることができる。着脱式編成用移動体を給糸口 2 2 などの編成部材として使用すれば、簡単な構造で容易に交換することができ、装着した編成部材を嵩張らずに強固に保持することができる。着脱式編成用移動体を係止手段から離脱させれば、給糸口 2 2 への糸通しなどの作業や、メンテナンス作業などを容易に行うことができる。

40

【 0 0 6 8 】

着脱式編成用移動体として、編成部材としての機能を、編糸を編針に供給する給糸口 2 2 として有するヤーンフィーダ 6 , 7 を使用すれば、複数の色や性質の異なる編糸を切換えて、編地を編成することができる。走行手段として、針床 2 に沿って往復走行し、針床

50

2に並設される編針4に編成動作を行わせるキャリッジ3を利用すれば、編成部材をキャリッジ3に直接装着して、系道レールなどを架設する必要をなくし、横編機1の小型化を図ることができる。系道レールなどのガイドレールを設けないので、キャリッジ3側に連行ピンなどの連行切換装置を設ける必要がなく、嵩張って重量が大きくなることを避け、小幅で高速な走行の繰返しが激しい手袋編用などの横編機1でも耐久性を良好にすることができる。また、キャリッジ3の往復走行の頻度が高くなって、系道レールなどに振動や撓みが生じ、給糸が不安定になるおそれも解消させることができる。さらに、狭い歯口5の上方の空間を系道レールが占有しなくなるので、メンテナンスの作業なども容易に行うことができる。

【0069】

10

また走行手段は、歯口5の上方に架設される系道レールなどの経路に沿って走行移動させるようにしてもよい。そのような走行手段に対しても、着脱式編成用移動体をヤーンフィーダなどの編成部材として容易に交換することができる。

【0070】

図26、図27および図28は、本発明の実施の他の形態によるホルダ101の概略的な構成を示す。本実施形態で、図1～図25で説明した部分と対応する部分には同一の参照符を付し、重複する説明を省略する。ホルダ101の支持部材105には、3箇所に凹所105a、105b、105cを有し、ヤーンフィーダ6、7を選択的に係止させることができる。図26に示すように、中央の凹所105bにヤーンフィーダ6、7を係止させると、通常の編成に使用することができる。図1に示すように、たとえばキャリッジ3に給糸位置切換装置19を設ければ、キャリッジ3の走行方向に応じて給糸位置を切換えることができる。支持部材105に設ける左右の凹所105a、105cは、ヤーンフィーダ6、7からの給糸位置をずらして、たとえばインレイ編成を行う際などに利用することができる。図28に示すように、ヤーンフィーダ6、7を左側の凹所105aに係止させれば、キャリッジ3の左行時に、先行して給糸することができる。図27に示すように、ヤーンフィーダ6、7を右側の凹所105cに係止させれば、キャリッジ3の右行時に、先行して給糸することができる。

20

【0071】

図29および図30は、図13および図14に示すような停留スタンド14、15で、ヤーンフィーダ6、7を停留させる制御状態を示す。支持部材105の底部で凹所105a、105b、105cが形成されていない部分が受圧部材53を押圧するタイミングでソレノイド57をロック側に切換えれば、ヤーンフィーダ6、7を停留スタンド14、15に停留させることができる。

30

【0072】

図31および図32は、ヤーンフィーダ6、7を支持部材105の中央の凹所105bに係止させる制御状態を示す。図31に示すように、凹所105aと凹所105bとの間で受圧部材53を押圧するタイミングで、ソレノイド57をロック解除側に作動させると、図32に示すように、ホルダ101が右に移動する過程で、ヤーンフィーダ6、7を支持部材105の中央の凹所105bに係止させ、ホルダ101に連行させることができる。

40

【0073】

図33および図34は、ヤーンフィーダ6、7を支持部材105の右側の凹所105cに係止させる制御状態を示す。図33に示すように、凹所105bと凹所105cとの間で受圧部材53を押圧するタイミングで、ソレノイド57をロック解除側に作動させると、図34に示すように、ホルダ101が右に移動する過程で、ヤーンフィーダ6、7を支持部材105の右側の凹所105cに係止させ、ホルダ101に連行させることができる。これは、右行のインレイに使用する。同様に、左行のインレイには、ヤーンフィーダ6、7を左側の凹所105aに係止させればよい。

【0074】

図35および図36は、本発明の実施のさらに他の形態として、停留スタンド114の

50

概略的な構成を示す。図 3 5 および図 3 6 は、図 1 3 および図 1 4 の状態にそれぞれ対応する。すなわち、図 3 5 はヤーンフィーダ 6 , 7 の係止機構 2 1 に対して非係止状態への外力を作用させない状態、図 3 6 は係止機構 2 1 に対して非係止状態への外力を作用させるようにロックしている状態をそれぞれ示す。停留スタンド 1 1 4 では、アクチュエータであるモータ 1 2 0 によって、停留制御レバー 1 2 1 を揺動変位させる。停留制御レバー 1 2 1 の一方側である右方は、図 1 3 および図 1 4 の停留制御レバー 5 1 と同様であり、傾斜部 5 1 a と同様に、傾斜部 1 2 1 a が設けられる。中間には、凹所 5 1 b と同様な凹所 1 2 1 b が設けられる。

【 0 0 7 5 】

停留制御レバー 1 2 1 の上方には、停留レバー 5 5 と同等な停留レバー 1 2 2 が設けられる。停留制御レバー 1 2 1 の他方側である左方は、カム機構 1 2 3 を介して、モータ 1 2 0 からの駆動力が伝達される。モータ 1 2 0 を駆動すれば、いつでも自在に、停留制御レバー 1 2 1 の揺動状態を切換えることができる。

【 0 0 7 6 】

図 3 7 は、以上で説明した実施の各形態で、通常的位置でヤーンフィーダ 6 , 7 を使用するとき、キャリッジ 3 の右行と左行とで給糸位置を切換えるための給糸位置切換装置 1 9 の一例を示す。給糸位置は、連行ピン 1 3 0 が受け部材 1 3 1 に形成される凹所 1 3 2 の左端または右端に、キャリッジ 3 の走行方向に応じて当接することによって切換えられる。なお、連行ピン 1 3 0 は、つまみ 1 3 3 を制御バー 1 3 4 で押上げ、ばね 1 3 5 で押下げるように付勢することによって、異なる突出状態に切換えることができる。凹所 1 3 2 の深さを複数段階に形成しておけば、給糸位置の切換えも複数段階で行うことができる。各実施形態のホルダ 1 1 , 1 2 , 1 0 1 には、ゲート部材 1 3 6 を介して連結する。

【図面の簡単な説明】

【 0 0 7 7 】

【図 1】本発明の実施の一形態である横編機 1 の簡略化した正面図である。

【図 2】図 1 の横編機 1 の右側面図である。

【図 3】図 1 の横編機 1 の左側面図である。

【図 4】図 1 のヤーンフィーダ 6 , 7 の正面図である。

【図 5】図 4 のヤーンフィーダ 6 , 7 の右側面図である。

【図 6】図 4 のヤーンフィーダ 6 , 7 の平面図である。

【図 7】図 4 ~ 図 6 に示すレバー 2 3 の正面図、右側面図および平面図である。

【図 8】図 4 ~ 図 6 に示すレバー 2 4 の正面図、右側面図および平面図である。

【図 9】図 4 ~ 図 6 に示す揺動片 3 1 の正面図、右側面図および平面図である。

【図 10】図 1 のホルダ 1 1 , 1 2 の正面図である。

【図 11】図 10 のホルダ 1 1 , 1 2 の右側面図である。

【図 12】図 10 のホルダ 1 1 , 1 2 の平面図である。

【図 13】図 1 の停留スタンド 1 4 , 1 5 で、ヤーンフィーダ 6 , 7 の係止機構 2 1 に対して非係止状態へ切換える外力を作用させない状態を示す正面図である。

【図 14】図 1 の停留スタンド 1 4 , 1 5 で、ヤーンフィーダ 6 , 7 の係止機構 2 1 に対して非係止状態へ切換える外力を作用させる状態を示す正面図である。

【図 15】ヤーンフィーダ 6 , 7 について、ホルダ 1 1 , 1 2 に係止しての連行状態を示す正面図である。

【図 16】ヤーンフィーダ 6 , 7 について、停留スタンド 1 4 , 1 5 にストッパ爪 5 6 で係止されている停留状態を示す正面図である。

【図 17】1 つのヤーンフィーダ 6 を装着するホルダ 1 1 が 1 つの停留スタンド 1 4 に接近して、ヤーンフィーダ 6 をホルダ 1 1 から停留スタンド 1 4 に受け渡す過程を示す正面図である。

【図 18】1 つのヤーンフィーダ 6 を装着するホルダ 1 1 が 1 つの停留スタンド 1 4 に接近して、ヤーンフィーダ 6 をホルダ 1 1 から停留スタンド 1 4 に受け渡す過程を示す正面図である。

10

20

30

40

50

【図 19】1つのヤーンフィーダ6を装着するホルダ11が1つの停留スタンド14に接近して、ヤーンフィーダ6をホルダ11から停留スタンド14に受け渡す過程を示す正面図である。

【図 20】1つのヤーンフィーダ6を装着するホルダ11が1つの停留スタンド14に接近して、ヤーンフィーダ6をホルダ11から停留スタンド14に受け渡す過程を示す正面図である。

【0078】

【図 21】1つのヤーンフィーダ6を装着するホルダ11が1つの停留スタンド14に接近して、ヤーンフィーダ6をホルダ11から停留スタンド14に受け渡す過程を示す正面図である。

【図 22】図 21でソレノイド57を作動させ、停留制御レバー51をロックした状態で、キャリッジ3を反転させ、ホルダ11を停留スタンド14を通過させる過程を示す正面図である。

【図 23】図 21でソレノイド57を作動させ、停留制御レバー51をロックした状態で、キャリッジ3を反転させ、ホルダ11を停留スタンド14を通過させる過程を示す正面図である。

【図 24】図 21でソレノイド57を作動させ、停留制御レバー51をロックした状態で、キャリッジ3を反転させ、ホルダ11を停留スタンド14を通過させる過程を示す正面図である。

【図 25】着脱式編成用移動体の他の例として、生地押え70の概略的な構成を示す正面図である。

【図 26】本発明の実施の他の形態によるホルダ101の概略的な構成を示す正面図である。

【図 27】本発明の実施の他の形態によるホルダ101の概略的な構成を示す正面図である。

【図 28】本発明の実施の他の形態によるホルダ101の概略的な構成を示す正面図である。

【図 29】図 26～図 28の実施形態で、停留スタンド14, 15で、ヤーンフィーダ6, 7を停留させる制御状態を示す正面図である。

【図 30】図 26～図 28の実施形態で、停留スタンド14, 15で、ヤーンフィーダ6, 7を停留させる制御状態を示す正面図である。

【図 31】図 26～図 28の実施形態で、ヤーンフィーダ6, 7を支持部材105の中央の凹所105bに係止させる制御状態を示す正面図である。

【図 32】図 26～図 28の実施形態で、ヤーンフィーダ6, 7を支持部材105の中央の凹所105bに係止させる制御状態を示す正面図である。

【図 33】図 26～図 28の実施形態で、ヤーンフィーダ6, 7を支持部材105の右側の凹所105cに係止させる制御状態を示す正面図である。

【図 34】図 26～図 28の実施形態で、ヤーンフィーダ6, 7を支持部材105の右側の凹所105cに係止させる制御状態を示す正面図である。

【図 35】本発明の実施のさらに他の形態として、停留スタンド114の概略的な構成を示す正面図である。

【図 36】本発明の実施のさらに他の形態として、停留スタンド114の概略的な構成を示す正面図である。

【図 37】本発明の実施の各形態に使用可能な給糸位置切換装置19の概略的な構成を示す簡略化した正面図である。

【符号の説明】

【0079】

- 1 横編機
- 2 針床
- 3 キャリッジ

10

20

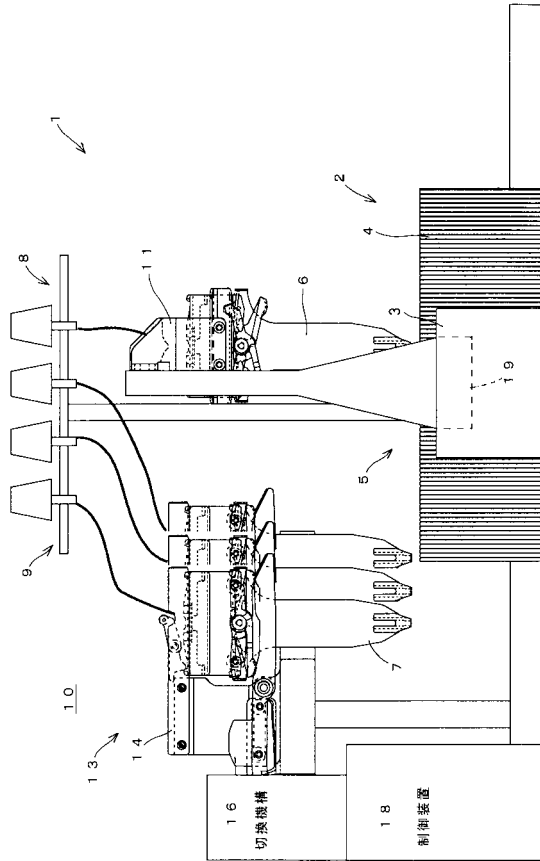
30

40

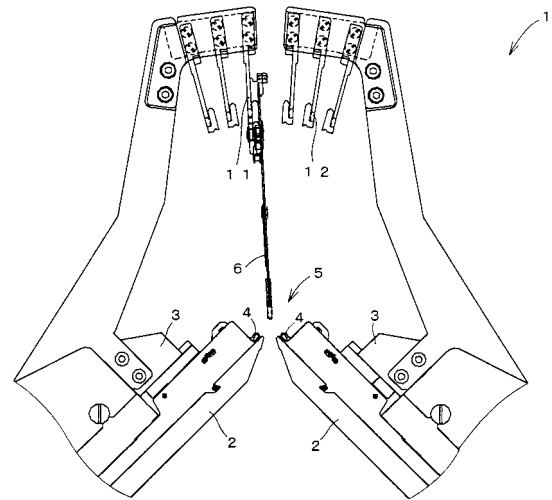
50

4	編針	
5	歯口	
6 , 7	ヤーンフィーダ	
1 0	編成部材切換装置	
1 1 , 1 2 , 1 0 1	ホルダ	
1 3	停留装置	
1 4 , 1 5 , 1 1 4	停留スタンド	
1 6 , 1 7	切換機構	
1 8	制御装置	
2 1	係止機構	10
2 2	給糸口	
2 3 , 2 4	レバー	
2 6	ガイド部材	
3 0	線ばね	
4 0	取付部材	
4 5 , 1 0 5	支持部材	
5 1 , 1 2 1	停留制御レバー	
5 3	受圧部材	
5 4	ばね	
5 5	停留レバー	20
5 6	ストッパ爪	
5 7	ソレノイド	
5 9	ストッパ部分	
6 0	センサ	
7 0	生地押え	
1 2 0	モータ	

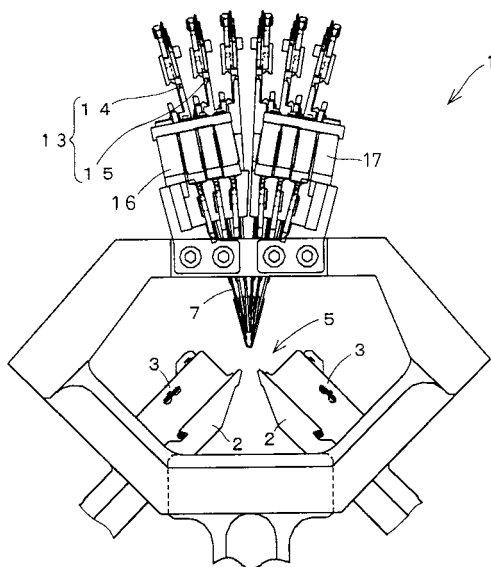
【図 1】



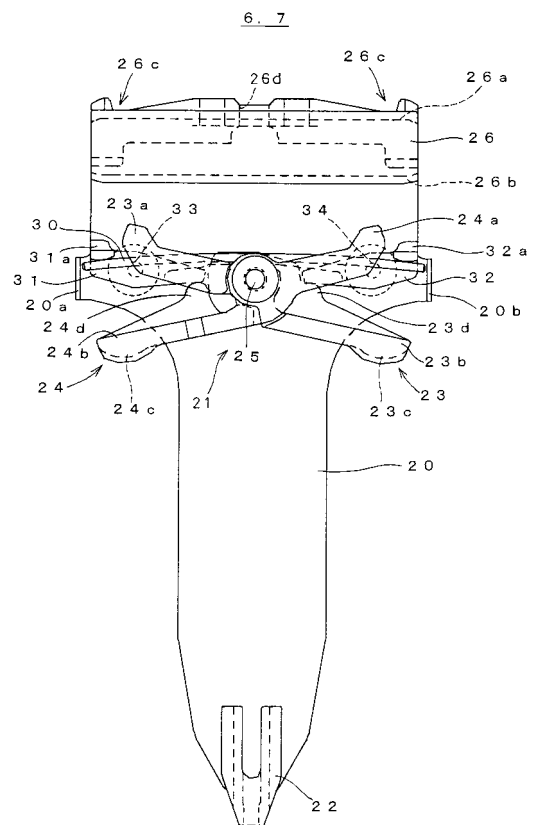
【図 2】



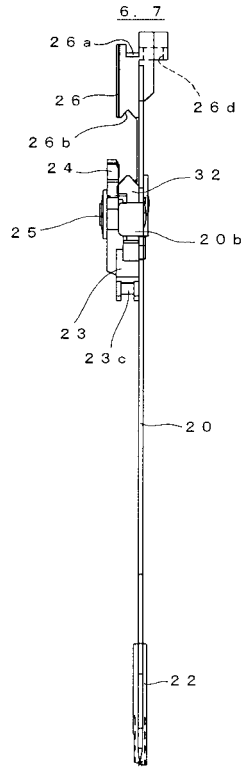
【図 3】



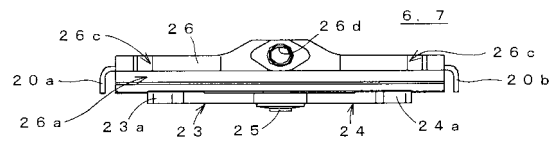
【図 4】



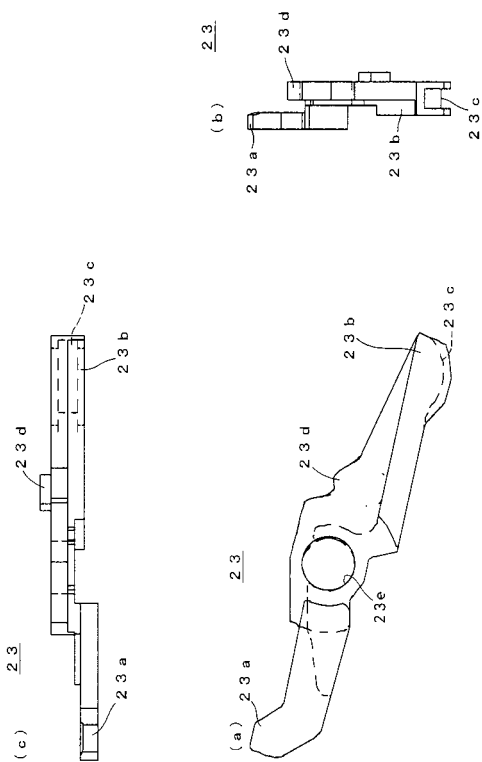
【図 5】



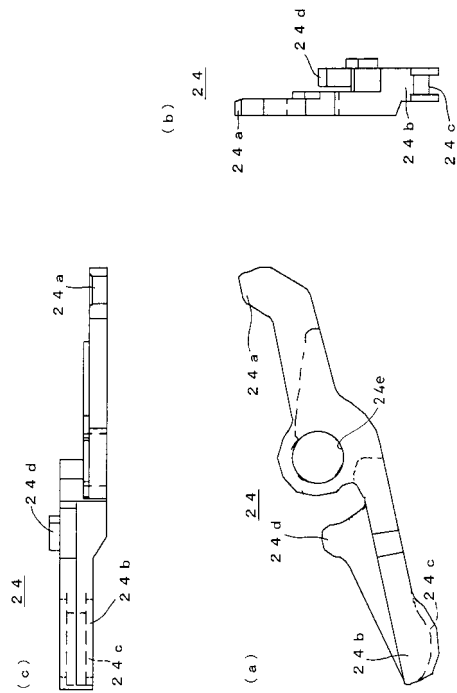
【図 6】



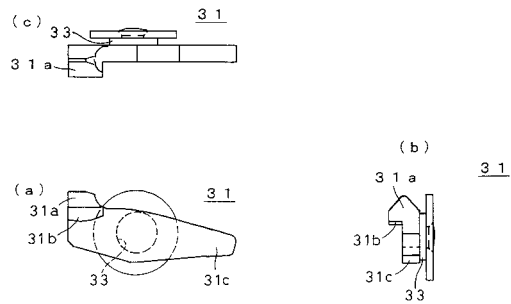
【図 7】



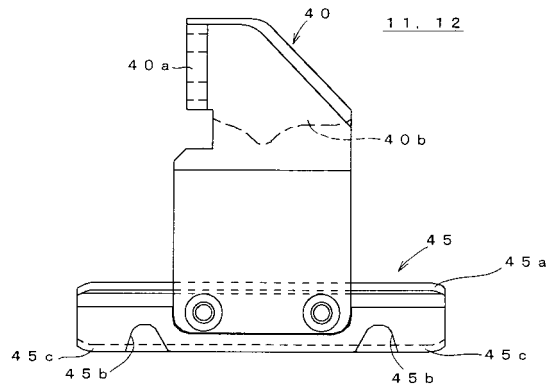
【図 8】



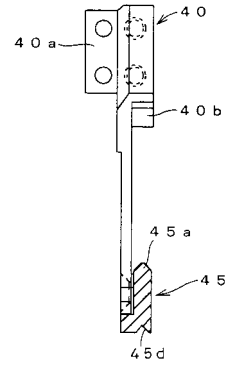
【図 9】



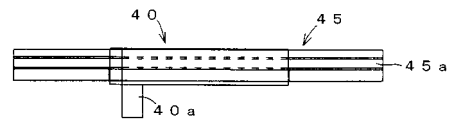
【図 10】



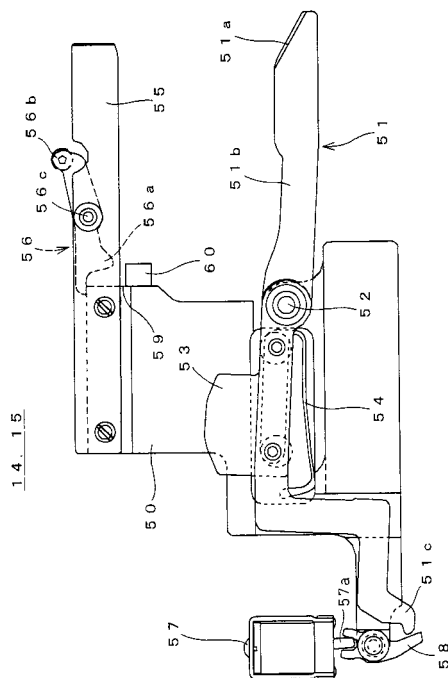
【図 11】



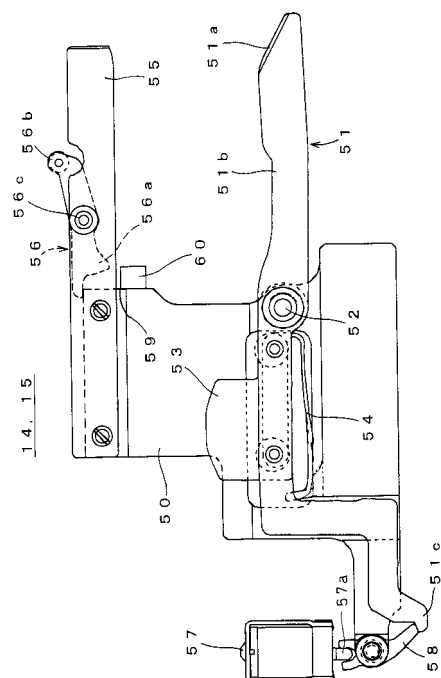
【図 12】



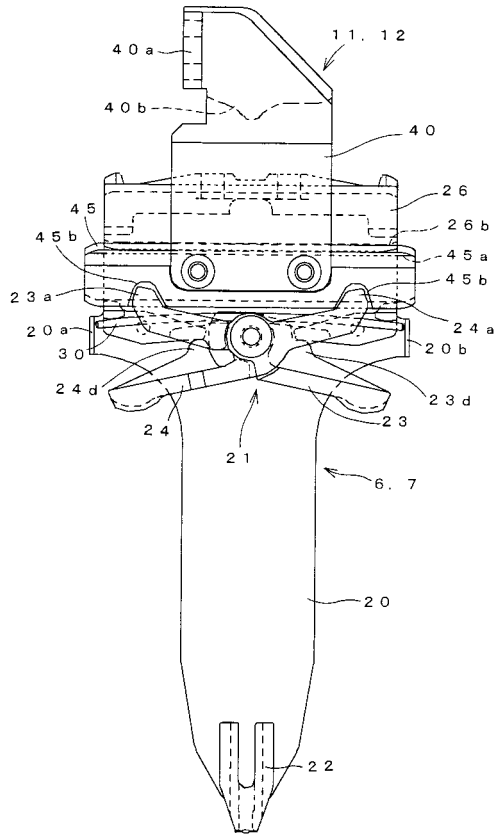
【図 13】



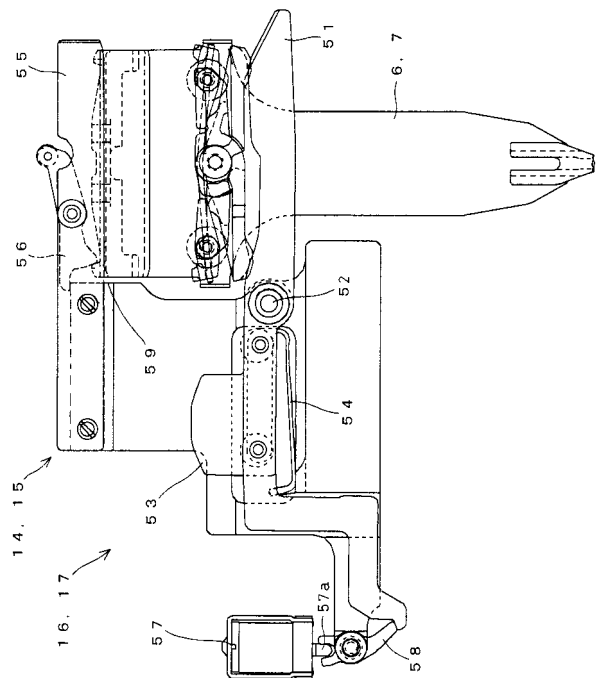
【図 14】



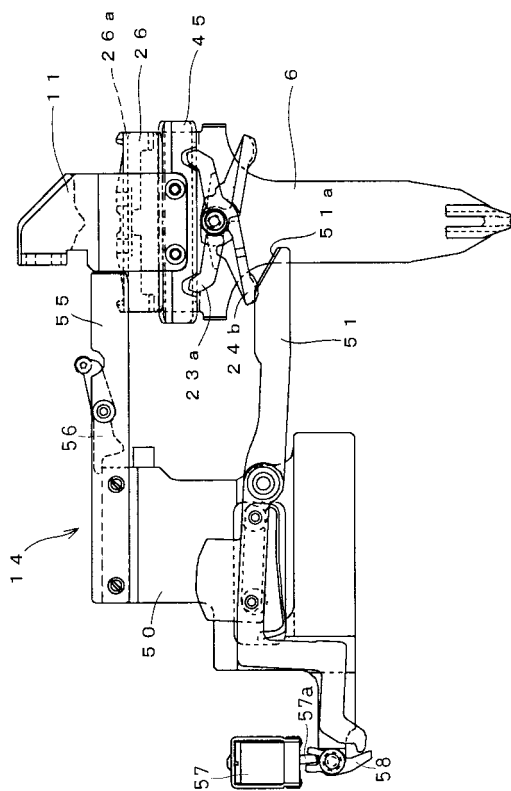
【図 15】



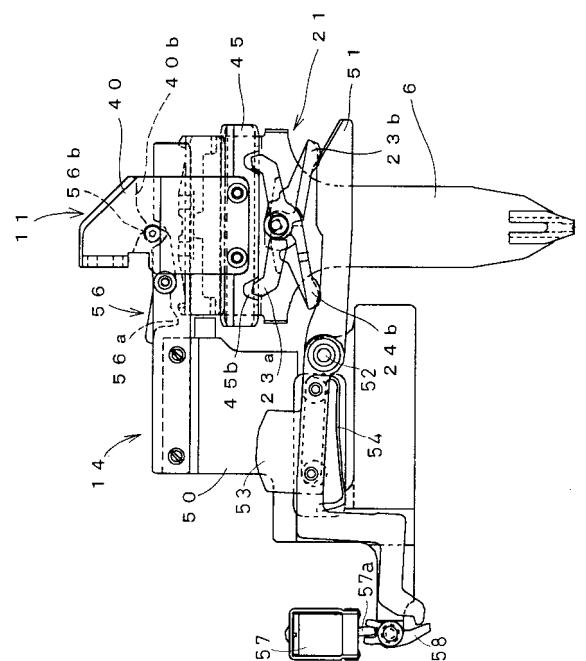
【図 16】



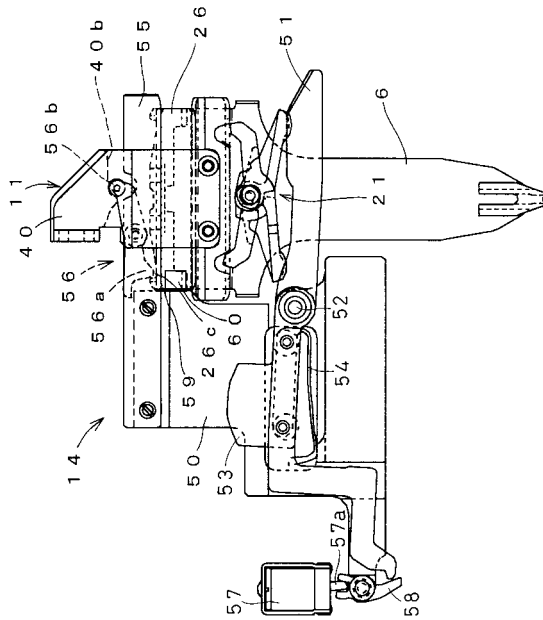
【図 17】



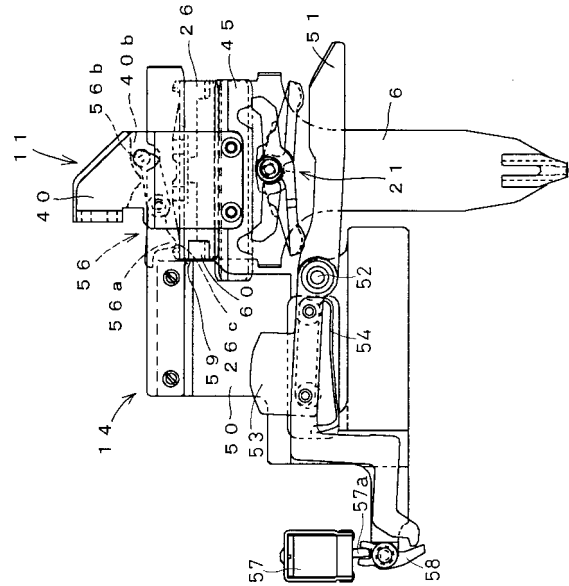
【図 18】



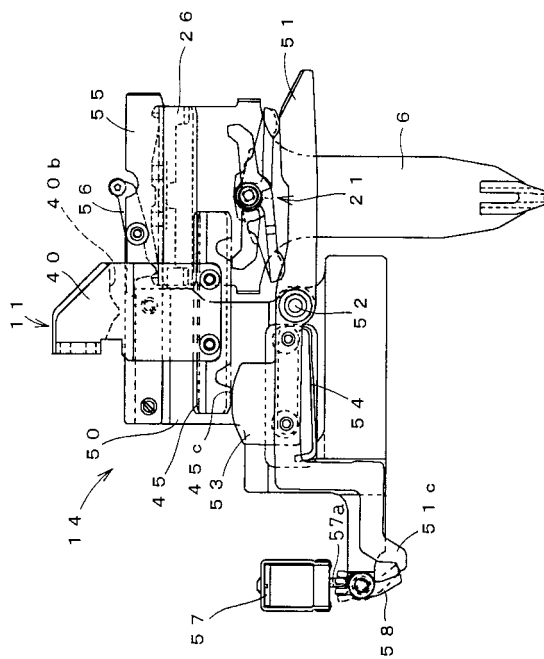
【図 19】



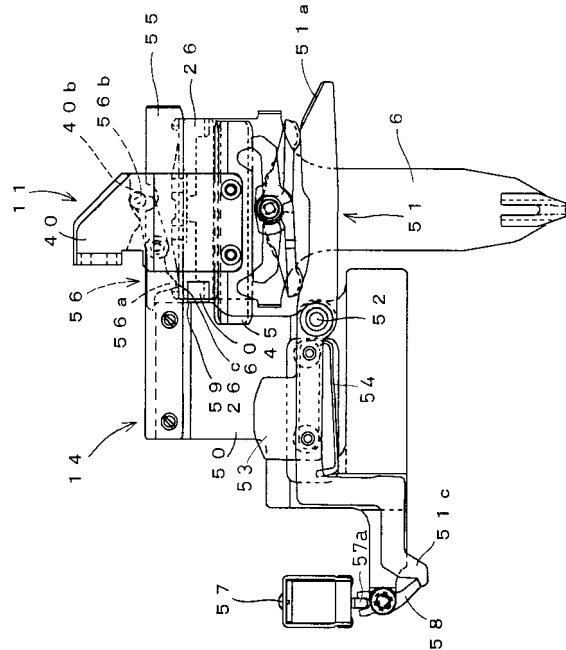
【図 20】



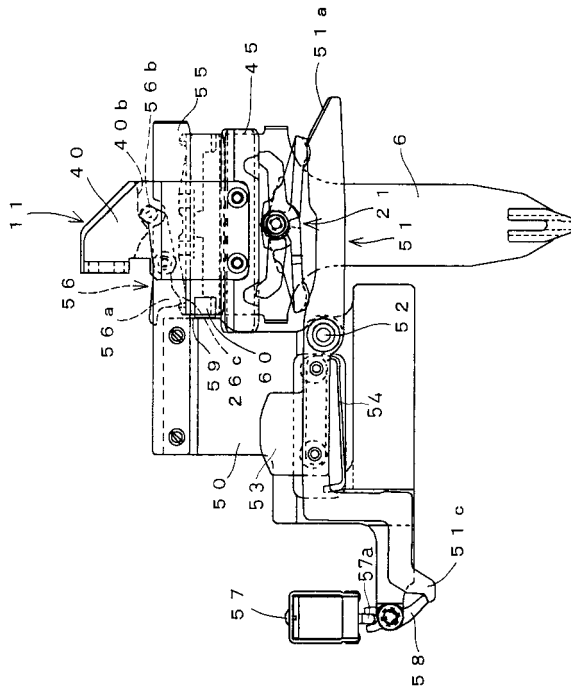
【図 21】



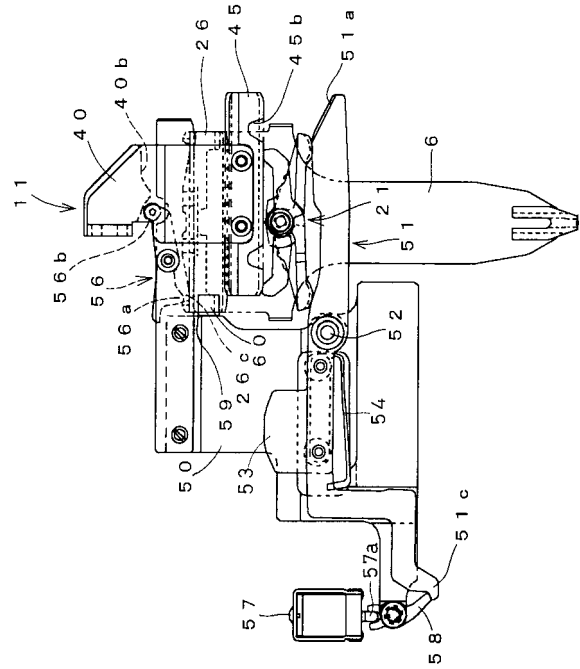
【図 22】



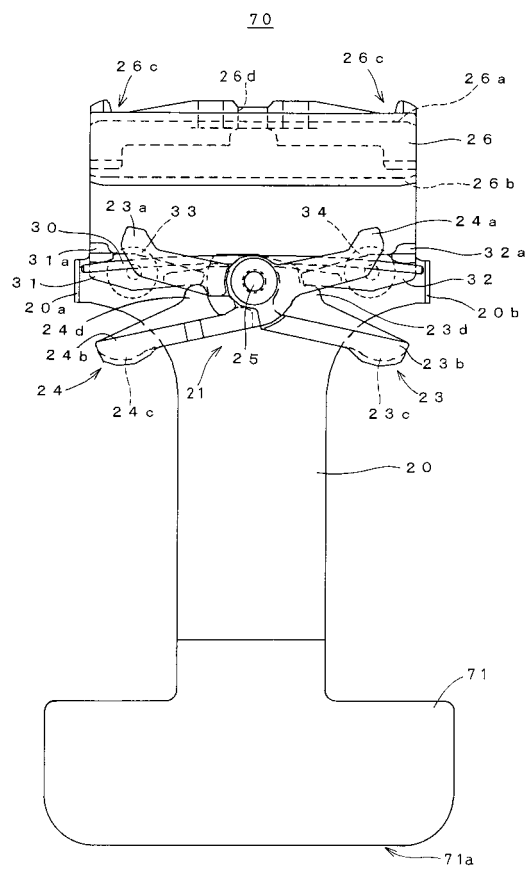
【図 23】



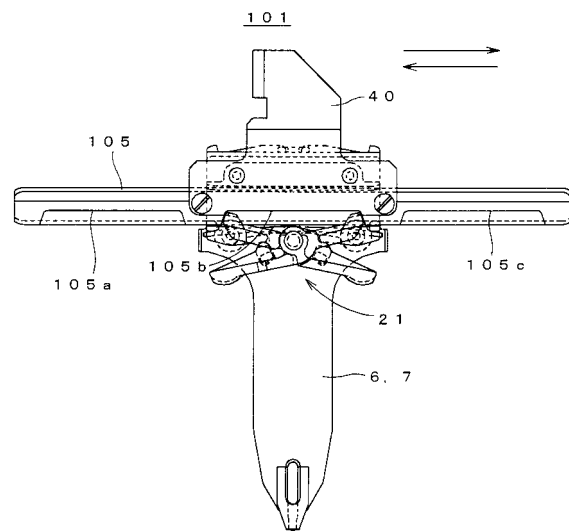
【図 24】



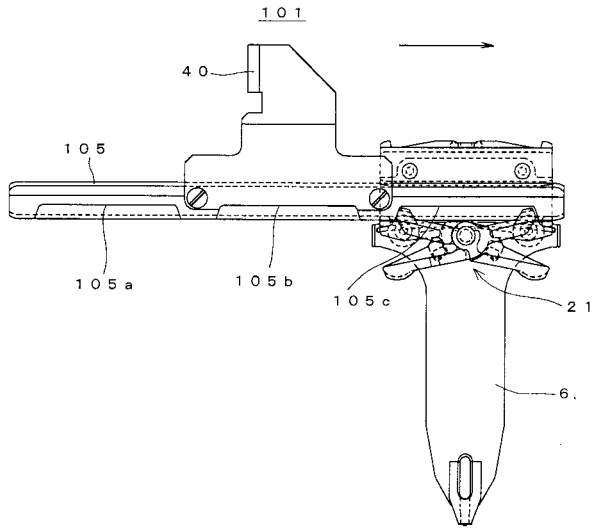
【図 25】



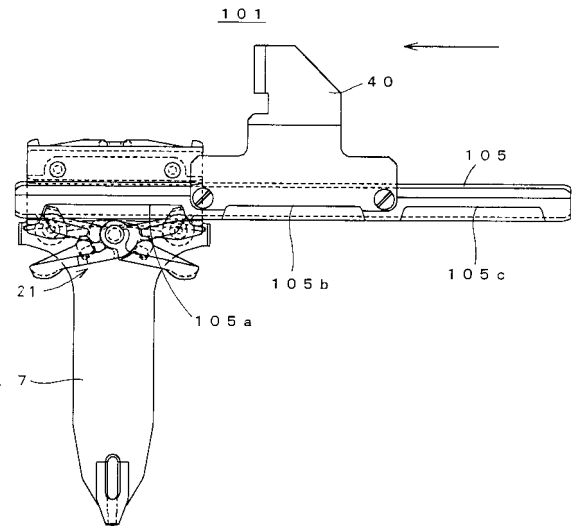
【図 26】



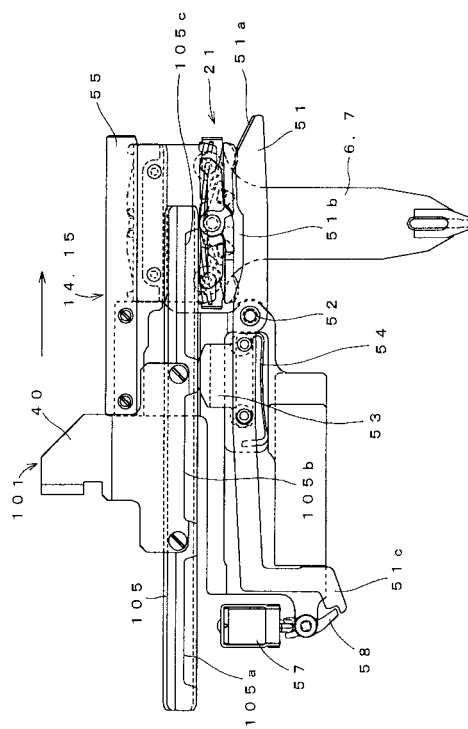
【図 27】



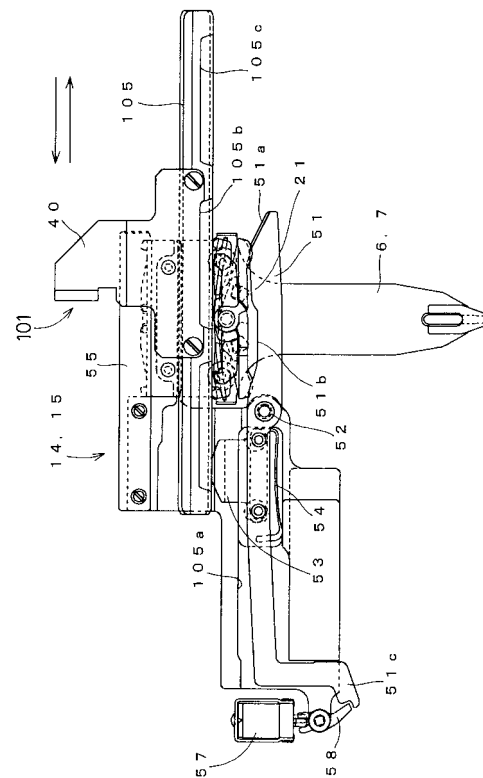
【図 28】



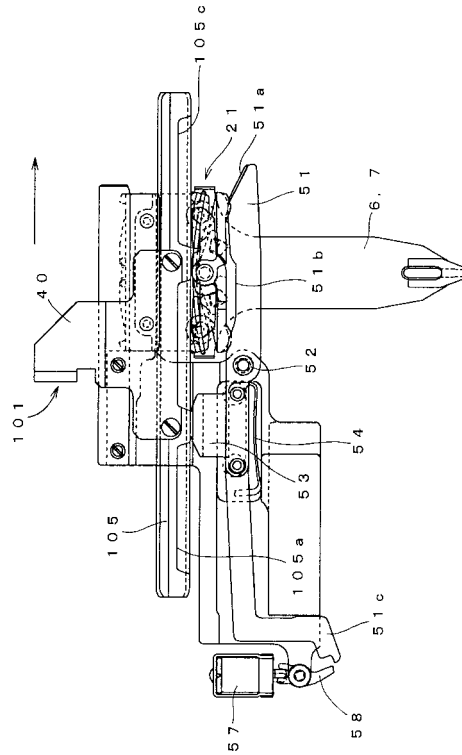
【図 29】



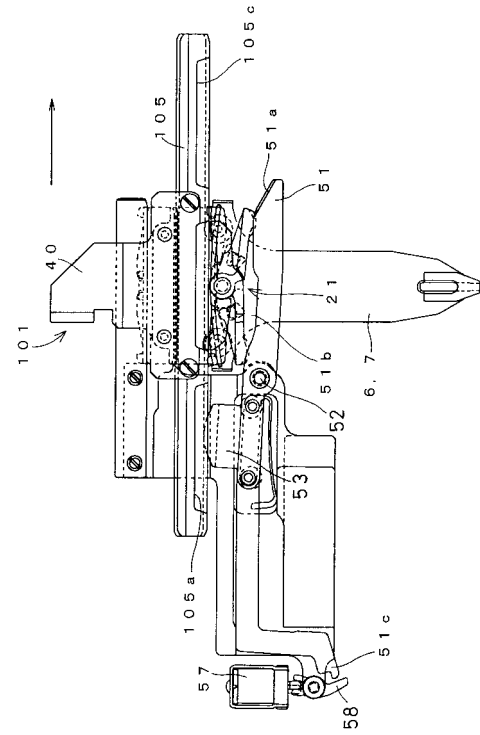
【図 30】



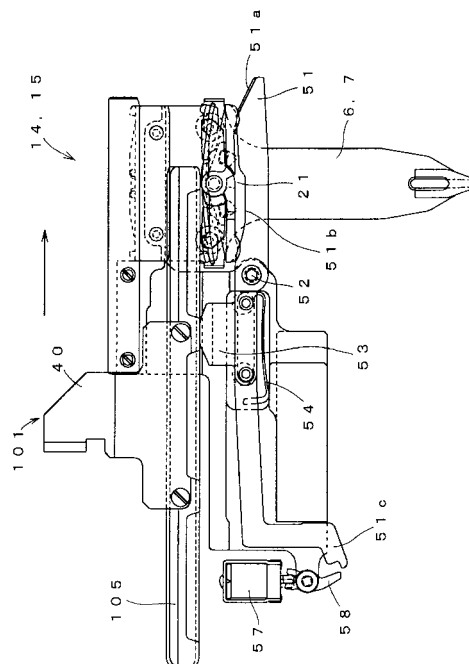
【図 3 1】



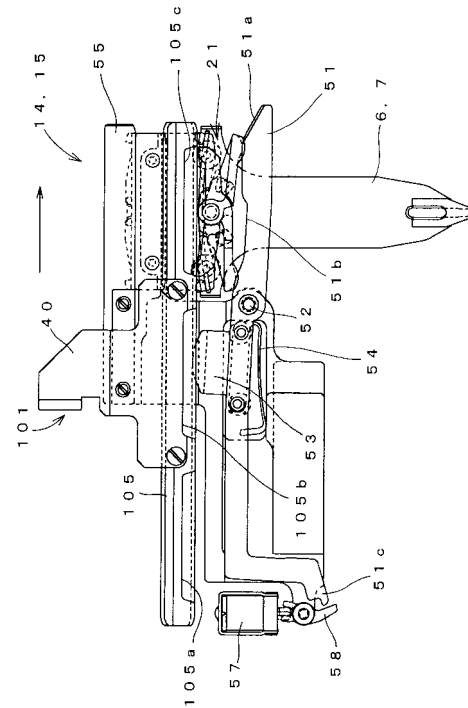
【図 3 2】



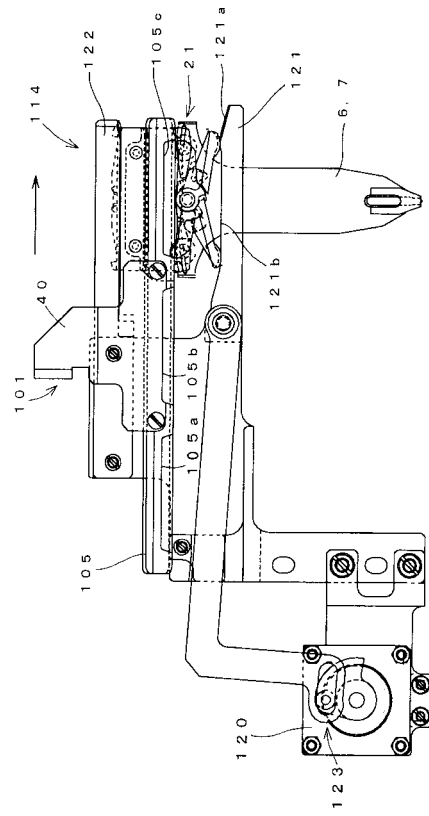
【図 3 3】



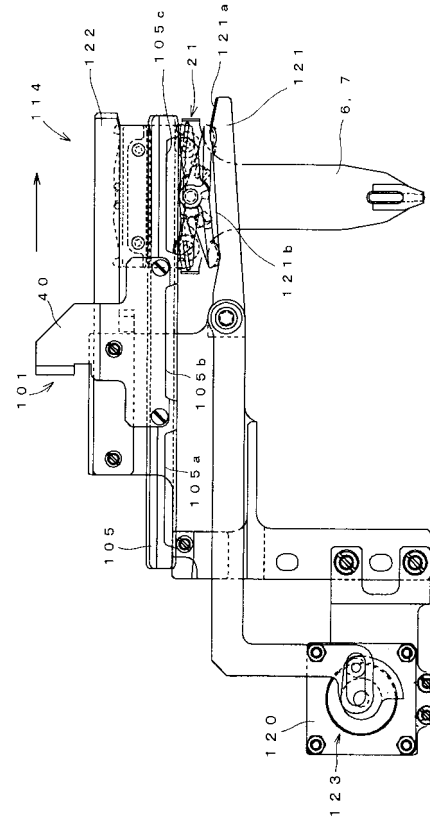
【図 3 4】



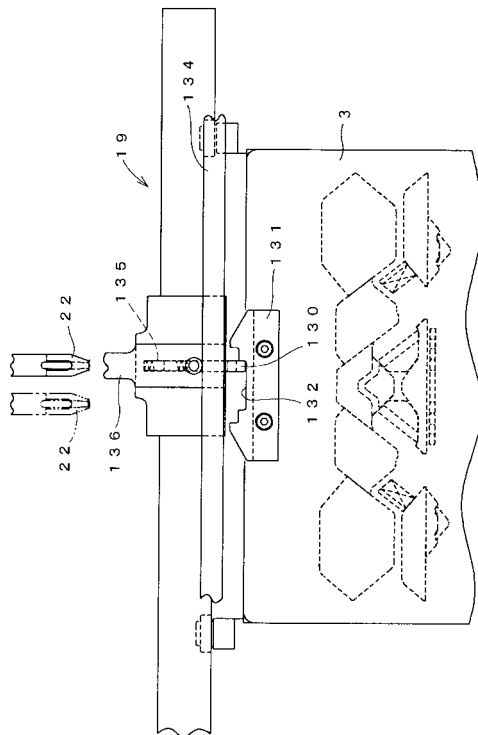
【図 35】



【図 36】



【図 37】



フロントページの続き

(72)発明者 小高 恵夫
和歌山県和歌山市坂田 8 5 番地 株式会社島精機製作所内

審査官 西山 真二

(56)参考文献 国際公開第 0 2 / 0 8 1 8 0 0 (W O , A 1)
特開昭 4 7 - 2 0 4 5 2 (J P , A)
特開平 9 - 2 6 8 4 5 5 (J P , A)
特公昭 6 3 - 2 3 3 0 1 (J P , B 2)
特公平 6 - 6 5 7 8 1 (J P , B 2)

(58)調査した分野(Int.Cl. , D B 名)
D 0 4 B 1 5 / 5 6