

POLSKA
RZECZPOSPOLITA
LUDOWA



URZĄD
PATENTOWY
PRL

OPIS PATENTOWY

64500

Patent dodatkowy
do patentu _____

Zgłoszono: 29.IV.1967 (P 120 311)

Pierwszeństwo: 16.II.1967 Włochy

Opublikowano: 15.I.1972

Kl. 81 e, 145

MKP B 65 g, 63/00

UKD

Właściciel patentu: SOC. F.A.T.A. S.R.L., Turyn (Włochy)

Urządzenie do sterowania zabiegami pomocniczymi obsługi transporterów dwuszynowych

1

Przedmiotem wynalazku jest urządzenie do sterowania pomocniczymi zabiegami obsługi transporterów dwuszynowych takich, jak na przykład zatrzymywanie wózka, przełączanie szyn itp.

Znane są urządzenia, w których sterowanie pomocnicze odbywa się poprzez przekładnię redukcyjną, napędzaną za pomocą silnika elektrycznego.

Wadą znanych urządzeń jest skomplikowana budowa oraz wysoki koszt przekładni redukcyjnych.

Celem niniejszego wynalazku jest skonstruowanie prostego urządzenia dźwigniowego, które umożliwiałoby osiągnięcie tego samego efektu przy zastosowaniu innych, prostszych i tańszych środków.

Urządzenie według wynalazku zawiera korbowód, mimośrodowo połączony z silnikiem, przeznaczony do sterowania ramieniem dźwigni, przy czym wolny koniec ramienia zaopatrzony jest w płytę poziomo-poprzeczną, która steruje urządzeniem zatrzymującym wózek. W wykonaniu urządzenia przeznaczonego do sterowania przełączaniem szyn, urządzenie posiada układ dźwigni łączący mimośrodowo wał silnika z płytą, która powoduje odchylenie katowe iglicy łączącej, a tym samym przełącza szyny.

Przykład wykonania wynalazku jest bliżej objaśniony na rysunku, na którym fig. 1 przedstawia urządzenie w widoku perspektywnym, fig. 2 — część urządzenia przedstawionego na fig. 1, fig. 3 — urządzenie do przełączania szyn w widoku pers-

2

-pektywnym, fig. 4 — część urządzenia przedstawionego na fig. 3.

Na podanych figurach 1 oznaczono ramę, na której osadzony jest silnik 2 o stałym momencie obrotowym. Wał 3 silnika 2 o stałym momencie obrotowym jest zaopatrzony w krzywkę 4, na której osadzona jest tuleja 5 korbowodu 6, zamocowanego obrotowo drugim końcem w widełkach trzonu 7 ramienia dźwigni 8, osadzonego na wale 9. Wolny koniec ramienia dźwigni 8 jest zaopatrzony w płytę 10 skierowaną do wewnątrz.

Silnik o stałym momencie obrotowym jest sterowany za pomocą zwykłego urządzenia zwrotnego i regulatora czasowego.

Urządzenie pracuje w następujący sposób:

Kiedy obwód jest zamknięty przez urządzenie do regulacji czasowej, silnik 2 o stałym momencie obrotowym zaczyna się obracać, powodując odchylenie korbowodu 6, który następnie powoduje odchylenie ramienia dźwigni 8, a płyta 10 przesuwając się z prawego położenia do lewego i natrafia na element, który powoduje zwolnienie wózka z łańcucha transportera tak, że wózek zostaje wówczas zatrzymany.

Po krótkim okresie czasu urządzenie o regulacji czasowej zatrzymuje się, a zaczyna działać urządzenie zwrotne, powodując obroty silnika 2 o stałym momencie obrotowym, w kierunku przeciwnym, wycofując elementy do ich pozycji wyjściowych.

Na fig. 3 i 4 przedstawiono odmianę urządzenia w zastosowaniu do przełączania szyn.

Na figurach tych 11 oznacza suport, na którym osadzony jest silnik 12 o stałym momencie obrotowym z wałem 13 połączonym mimośrodowo poprzez układ dźwigni z płytą 15 sterującą odchylenia kątowne łączącej iglicy 16, umieszczonej między dwiema szynami 17 i 18.

Urządzenie to działa w sposób następujący: Po daniu sygnału kontrolnego, silnik 12 zaczyna się obracać, powodując jednokierunkowe odchylenie kątowne płyty 15 a następnie iglicy łączącej 16, która skierowuje bieg wózka z szyny 17 na szynę 18.

Po pewnym czasie, ustalonym przez regulator czasowy, zaczyna działać urządzenie zwrotne, powodując obroty silnika 12 o stałym momencie obrotowym, w kierunku przeciwnym, wycofując iglicę łączącą 16 do jej położenia wyjściowego.

Opisano tu przykładowo dwa różne rodzaje ste-

rowania pomocniczego, ale oczywistym jest, że stosując wynalazek można uzyskać inne rodzaje sterowania pomocniczego w transporterach dwuszynowych.

Zastrzeżenia patentowe

1. Urządzenia do sterowania zabiegami pomocniczymi obsługi transporterów dwuszynowych, **znamiennie tym**, że ma znany silnik (2) o stałym momencie obrotowym, połączony mimośrodowo z korbowodem (6) sterującym ramię dźwigni (8), której wolny koniec jest zaopatrzony w poziomo-po-przeczną płytę (10), przeznaczoną do sterowania urządzeniem zatrzymującym wózek.

2. Odmiana urządzenia według zastrz. 1 **znamiennie tym**, że ma znany silnik (12) o stałym momencie obrotowym, połączony mimośrodowo poprzez układ dźwigni z płytą (15), która powoduje odchylenia kątowne iglicy łączącej (16), przeznaczonej do sterowania przełączania szyn.

