



ÚŘAD PRO VYNÁLEZY
A OBJEVY

POPIS VYNÁLEZU K AUTORSKÉMU OSVĚDČENÍ

263691

(11)

(B1)

(51) Int. Cl.⁴

D 03 D 49/44

(22) Přihlášeno 09 02 87

(21) PV 822-87.Z

(40) Zveřejněno 16 09 88

(45) Vydáno 14 08 89

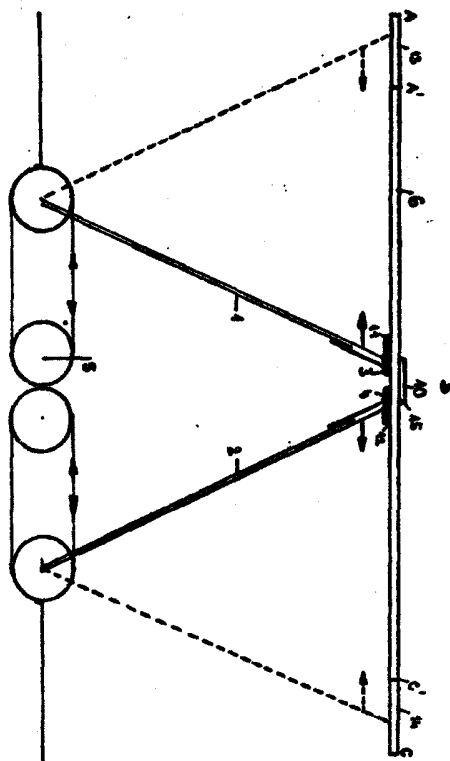
(75)

Autor vynálezu

HERŠÁLEK MILOŠ, LIBEREC

(54) Tkalcovský stav s elektromagnetickým pohonem člunku s mechanickým rozběhem

Tkalcovský stav s elektromagnetickým pohonem člunku s počátečním mechanickým rozběhem je určen pro tkaní veškerých druhů textilií s dosažením pevného kraje. Jeho prohozní mechanismus je nahrazen pohonem člunku pomocí elektromagnetů, které jsou vedeny teleskopickými rameny. Pro udělení počátečního zrychlení člunku slouží odpružené háčky na koncích teleskopických kyvných ramen, které zachytí člunek skrz podélné průřezy vyfrézované v obou koncích člunkové dráhy.



Vynález se týká tkalcovského stavu s elektromagnetickým pohonem člunku s mechanickým počátečním rozběhem člunku. V provedení stavu s elektromagnetickým pohonem člunku, je nutné uvést člunek z klidového stavu na jedné straně stavu do pohybu přidavným zařízením, vzhledem k nutnosti snížení hmotnosti elektromagnetu. Uvedení člunku do pohybu je možné několika způsoby, např. dalším elektromagnetem, pneumatickým válcem, pružinou apod. Všechny tyto způsoby však mají tu nevýhodu, že je velmi složité dát do souladu pohyb člunku s pohybem elektromagnetu.

Uvedené nevýhody řeší provedení podle vynálezu.

Jeho podstatou je, že teleskopická kyvná ramena jsou na konci s elektromagnetem opatřena odpruženými háčky, které jsou orientovány proti otvorům vyfrézovaným v koncích člunkové dráhy a ve vysunutém stavu jimi procházejí.

Výhodou uvedeného řešení je, že člunku je udělováno počáteční zrychlení odpruženým háčkem. Z toho důvodu je možno snížit hmotnost elektromagnetů, které nemusí mít takovou sílu, aby udržely člunek při jeho počátečním zrychlení, ale pouze ho vedou již konstantní rychlostí.

Příklad řešení je schematicky zobrazen na připojeném výkresu.

Teleskopická kyvná ramena 1, 2 s elektromagnety 3, 4 jsou opatřena odpruženými háčky 11, 12, člunek 10 se pohybuje po člunkové dráze 6, která má na koncích vyfrézované podélné výřezy 13, 14.

Funkce zařízení je následující. Konec teleskopického kyvného ramene 1 opatřený elektromagnetem 3 se pohybuje pod člunkovou dráhou 6 z polohy A do polohy A', to je od začátku od konce prvního podélného výřezu 13 přičemž odpružený háček 12 upevněný na elektromagnetu 3 prochází vyfrézovaným podélným výřezem 13 ve člunkové dráze 6 a jeho konec je zasunut do záchyty 15 v člunku 10. Jakmile odpružený háček 12 dostane k poloze A', kde je ukončen vyfrézovaný podélný výřez 13, a kde začíná vlastní osnova, zasouvá se odpružený háček 12 pod člunkovou dráhu 6. Z polohy A' do polohy C' je člunek 10 přesouván po člunkové dráze 6 pomocí energie elektromagnetů 3, 4. V poloze C', kde je ve člunkové dráze 6 začátek vyfrézovaného druhého podélného výřezu 14, se jím vysouvá odpružený háček 12 a zasouvá se do záchyty 15 v člunku 10 a společně se přesouvají k poloze C, to je konce druhého podélného výřezu. Stejná je i fáze pohybu člunku z polohy C do polohy A.

P Ř E D M Ě T V Y N Á L E Z U

1. Tkalcovský stav s elektromagnetickým pohonem člunku s mechanickým rozběhem v počáteční dráze jeho pohybu, mající pod člunkovou dráhou alespoň jeden elektromagnet na alespoň jednom teleskopickém kyvném rameni, přičemž při použití více teleskopických kyvných ramen dráha pohybu jejich konců s elektromagnety na sebe plynule navazuje, vyznačující se tím, že teleskopická kyvná ramena (1, 2) jsou na konci s elektromagnety (3, 4) opatřena odpruženými háčky (11, 12).

2. Tkalcovský stav s elektromagnetickým pohonem člunku s mechanickým rozběhem podle bodu 1 vyznačující se tím, že odpružené háčky (11, 12) jsou orientovány proti podélným výřezům (13, 14) vyfrézovaným v koncích člunkové dráhy (6) pro zasunutí do záchyty (15) v člunku (10).

263691

