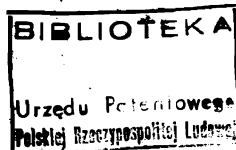




104b 50/56



POLSKIEJ RZECZYPOSPOLITEJ LUDOWEJ

OPIS PATENTOWY

Nr 44057

Kl. 21 g, 4/05

Zakłady Wytwórcze Przekazników „Refa”*)

Świebodzice, Polska

Zespół styków przełączających do przekazników elektromechanicznych

Patent trwa od dnia 9 maja 1960 r.

Wynalazek dotyczy konstrukcji zespołu styków przełączających do przekazników elektromechanicznych.

Zespół styków według wynalazku, w stosunku do istniejących zwiększa niezawodność działania przekazywnika, zapewnia bezodskokowe zwieranie i rozwieranie obwodów, sterowanych przekazywnikiem oraz zwiększa odporność na drgania własne i zewnętrzne przekazywnika.

Istotny jest tu fakt wprowadzenia styku ruchomego „kleszczącego się” pomiędzy dwiema szczękami styku nieruchomego oraz taki ich zestaw, by rozwarcie styków roboczych i spoczynkowych nie zależało od początkowej fazy ruchu zwory przekazywnika tak przy zadziałaniu, jak i powrocie przekazywnika.

Na rysunku przedstawiony jest układ styku przełączającego w położeniu spoczynkowym.

Układ styków przełączających według wynalazku może być wykonywany jako styk odłączający z wykorzystaniem elementów *a i b* oraz

jako załączający z wykorzystaniem elementów *b, c i d*.

Układ styków według wynalazku składa się z czterech elementów stykowych: dwóch styków nieruchomych typu szczękowego *a i d* oraz dwóch styków ruchomych, zamocowanych na dwóch oddzielnych sprężynach styków *b i c*.

W stanie spoczynku przekazywnika, w szczękach nieruchomego styku spoczynkowego *a* znajduje się styk ruchomy, umocowany na stykowej sprężynie spoczynkowej *b*, która odpowiednim zaczepem podtrzymuje sprężynę ruchomego styku roboczego *c*.

Zamknięty jest więc tylko styk spoczynkowy *a i b*.

W położeniu zadziałania przekazywnika sprężyna styku spoczynkowego *b* odchylona zostaje w prawo, wobec czego otwarty jest styk *a i b* oraz zwolniona jest sprężyna roboczego styku ruchomego *c*, która zamyka zestyk roboczy *c i d*.

Tak więc styk spoczynkowy *b* w stanie spoczynku przekazywnika jest wciskany w szczękę styku nieruchomego *a* siłą, równą różnicy nacisku obu sprężyn styku ruchomego, styk zaś

*) Właściciel patentu oświadczył, że twórcą wynalazku jest inż. Antoni Marcinek.

roboczy c wciskany jest podczas zadziałania w szczękę styku nieruchomego d siłą roboczej sprężyny stykowej.

Odstęp pomiędzy dźwignią zwory e i sprężyną stykową b likwiduje wpływ drgań mechanizmu ruchomego na pracę styku spoczynkowego, a przechył zaczepu sprężyny b względem sprężyny styku roboczego c podczas zadziałania przekaźnika likwiduje wpływ drgań mechanizmu ruchomego przekaźnika na pracę styku roboczego. Podany wyżej odstęp i przechył zapewniają również otwieranie obu styków przy stosunkowo dużej prędkości mechanizmu ruchomego przekaźnika.

Zastrzeżenie patentowe

Zespół styków przełączających do przekaźników elektromechanicznych, znamieny tym, że

posiada dwa styki nieruchome typu szczękowego (a i d) oraz dwa styki ruchome (b i c), zamocowane na dwóch sprężynach stykowych w taki sposób, iż w stanie spoczynku sprężyna ruchomego styku spoczynkowego (b) utrzymuje swój styk w szczękach styku spoczynkowego (a) oraz podtrzymuje napiętą sprężynę ruchomego styku roboczego (c), a w stanie działania przechylona sprężyna styku spoczynkowego (b) zwalnia sprężynę styku roboczego (c), która swój styk wciska pomiędzy szczęki nieruchomego styku roboczego (d).

Zakłady Wytwórcze
Przekaźników „Refa“

