

**POLSKA  
RZECZPOSPOLITA  
LUDOWA**



**URZĄD  
PATENTOWY  
PRL**

# OPIS PATENTOWY

**65 987**

Patent dodatkowy  
do patentu \_\_\_\_\_

Kl. 34b,75/02

Zgłoszono: 29.III.1966 (P 113 762)

Pierwszeństwo: \_\_\_\_\_

MKP A22c 25/17

Opublikowano: 30.IX.1972

UKD

**Twórca wynalazku:** Peter Johan Fretheim Christie

**Właściciel patentu:** Trio Fabrikker A/S de Forenede Norske Laase- OG  
Beslagfabriker, Stavanger (Norwegia)

## Maszyna do czyszczenia i obróbki ryb

1

Przedmiotem wynalazku jest maszyna do czyszczenia i obróbki ryb zawierająca noże ustawiane urządzeniem czujnikowym reagującym na zmiany szerokości ryb.

W znanych maszynach do czyszczenia ryb regulacja odległości pomiędzy nożami umieszczanymi po ich obu stronach zależy od szerokości ryb poddawanych obróbce odbywa się przez regulację współpracującej pary noży za pomocą elementu nastawczego.

Wadą tego rodzaju maszyny jest to, że w przypadku gdy maszyna jest wyposażona w szereg par noży trzeba regulować kolejno każdą parę noży oddzielnie, co z uwagi na pracochłonność, powoduje przerwy w pracy maszyny.

Celem wynalazku jest uproszczenie regulacji i nastawiania noży w maszynie.

Cel ten został osiągnięty dzięki temu, że wszystkie pary noży ustawia się za pomocą jednego urządzenia czujnikowego. Noże każdej pary są usytuowane po przeciwnych stronach osi podłużnej ryby i osadzone są na wałkach umieszczonych na wychylnych elementach maszyny, a dwa czujniki są umieszczone naprzeciw siebie, na końcach ramion osadzonych wychylnie na wychylnych elementach maszyny. Drugie końce tych ramion są połączone nastawnie tak, że wzajemne ruchy czujników powodują odpowiednie przestawianie elementów maszyny i tym samym noży.

Przedmiot wynalazku jest przedstawiony w

2

przykładzie wykonania na rysunku, który przedstawia maszynę w widoku z góry.

Jak wynika z załączonego rysunku, kontrolowanie odbywa się w kierunku bocznym. Obrabiana ryba przechodzi między dwoma czujnikami 1, ułożonymi obrotowo na końcach ramion 2, które dają się obracać na wałkach 3, przy czym drugie końce ramion 2, są połączone ze sobą za pomocą nastawnego łącznika 4. Łącznik ten jest nastawny celem umożliwienia przesuwania ramion 2 względem siebie i tym samym dostosowywania się do różnych szerokości ryb.

Każde z ramion 2 jest umieszczone na odpowiadającym mu elemencie 5 maszyny, wychylnym na wałku 6 tak, że gdy ryba rozchyła czujniki 1 na zewnątrz, elementy 5 są również rozchylane, co wywołuje rozsuniecie tarczowych noży 7 i 8, ułożonych obrotowo w elementach 5, o odpowiednią odległość na zewnątrz. W ten sposób noże każdej z par 7 i 8 ustawiają się samoczynnie w żądanej odległości od siebie stosownie do rozmiarów obrabianej ryby i wymaganej operacji obróbkowej.

Działanie urządzenia według wynalazku polega na tym, że poddawane obróbce ryby wprowadza się do maszyny w kierunku wzdłużnym. Każda ryba przechodzi między krążkami czujników zamocowanych obrotowo na jednych końcach ramion, usytuowanych wahliwie na wałkach, umocowanych na elementach maszyny. Drugie końce ramion są połą-

czone ze sobą nastawnie, za pomocą łącznika, który ogranicza zakres ruchu ramion, a tym samym czujników i służy do dostosowania maszyny do odpowiedniej szerokości ryb.

Noże tarczowe, przeznaczone do czyszczenia, filetowania, krojenia itp. ryb, są umieszczone na ułożyskowanych wahliwie elementach maszyny, przy czym kolejność i rodzaj noży tarczowych zapewnia właściwy cykl produkcji.

Podczas pracy maszyny czujniki odchylają się zależnie od szerokości ryby. Odchylenia czujników poprzez ramiona są przenoszone na elementy maszyny, na których zamocowane są noże tarczowe. Wskutek tego, na przykład, zwiększenie szerokości ryby powoduje rozchylenie ramion, a tym samym zwiększenie odstępów pomiędzy parą noży tarczowych.

# Zastrzeżenie patentowe

Maszyna do czyszczenia i obróbki ryb, zawierająca noże ustawiane przez czujniki reagujące na zmiany szerokości ryby, **znamienna tym**, że zawiera jedną lub więcej par noży (7, 8), przy czym noże każdej pary są usytuowane po przeciwnych stronach osi podłużnej ryby, osadzone na wałkach umieszczonych na wychylnych elementach (5) maszyny, a dwa czujniki (1) są umieszczone naprzeciw siebie, na końcach ramion (2) osadzonych wychylnie na wałkach (3) na sąsiadujących, wychylnych elementach (5) maszyny, drugie zaś końce tych ramion są połączone nastawnie tak, iż wzajemne ruchy czujników (1) wywołują odpowiednie przestawianie elementów (5) maszyny i tym samym noży (7, 8).

