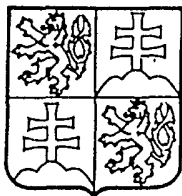


ČESKÁ A SLOVENSKÁ
FEDERATIVNÍ
REPUBLIKA
(19)



FEDERÁLNÍ ÚŘAD
PRO VYNÁLEZY

POPIS VYNÁLEZU

K AUTORSKÉMU OSVĚDČENÍ

(21) PV 6571 -88.L
(22) Přihlášeno 03 10 88

(40) Zveřejněno 12 09 89
(45) Vydáno 22 01 91

269 430

(11)

(13) B1

(51) Int. Cl.
F 16 F 9/04,
F 16 F 15/04

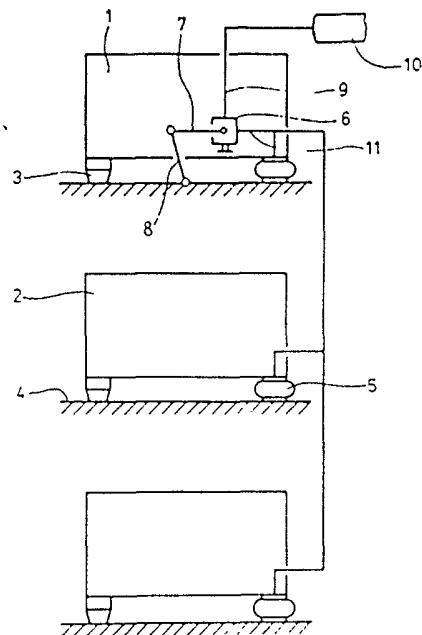
(75) Autor vynálezu

KREJČÍŘ OLDŘICH prof. ing. DrSc.
PEŠÍK LUBOMÍR doc. ing. CSc., LIBEREC

(54)

Zařízení pro regulaci statické polohy
skupiny objektů uložených na pneuma-
tických pružinách

(57) Zařízení pro regulaci statické polohy skupiny objektů uložených na pneumatických pružinách, opatřené automatickými polohovými regulátory, je řešeno tak, že ke každému automatickému polohovému regulátoru jsou připojeny stejnoolehle pneumatické pružiny skupiny objektů.



OBR 1

Vynález se týká zařízení pro regulaci statické polohy skupiny objektů uložených na pneumatických pružinách, opatřeného automatickými polohovými regulátory.

Dosud se regulace statické polohy skupiny objektů uložených na pneumatických pružinách provádí tak, že každý objekt má pro regulaci statické polohy vlastní automatické polohové regulátory. Upevňují se mezi objekt a podloží a reagují na změny jejich vzájemné polohy tak, že střídavě doplňují do pneumatických pružin stlačený vzduch ze zdroje nebo jej z pneumatických pružin vypouštějí do atmosférického okolí. Nevýhodou tohoto řešení je potřeba mnohdy značného počtu automatických polohových regulátorů, což zvyšuje pořizovací náklady.

Podstata zařízení pro regulaci statické polohy skupiny objektů uložených na pneumatických pružinách, opatřeného automatickými polohovými regulátory podle vynálezu spočívá v tom, že ke každému automatickému polohovému regulátoru jsou připojeny stejnoolehle pneumatické pružiny skupiny objektů.

Výhoda řešení spočívá v tom, že se snižuje spotřeba automatických polohových regulátorů a uplatní se především u skupiny objektů alespoň přibližně stejného provedení a hmotností.

Na výkresech jsou schematicky znázorněny příklady provedení podle vynálezu. Na obr. 1 je příklad provedení zařízení pro regulaci statické polohy skupiny tří objektů, z nichž každý je uložen na dvou pryžových a jedné pneumatické pružině, na obr. 2 je příklad provedení zařízení pro statické polohy skupiny dvou objektů, z nichž každý je uložen na čtyřech pneumatických pružinách, a na obr. 3 skupiny tří objektů.

Na obr. 1 je z boku znázorněna skupina tří objektů 1, které značí tkací stroje 2. Každý z nich je pod neznázorněným osnovním a zbožovým váleem uložen na dvou pryžových pružinách 3 na podloží 4. Na straně přírazu je tkací stroj 2 uprostřed uložen na podloží 4 na pneumatické pružině 5. Na tkacím stroji 2 je upevněn automatický polohový regulátor 6, jehož kyvná ovládací páka 7 je táhlem 8 spojena s podložím 4. Příívodem 9 je připojen ke zdroji 10 stlačeného vzduchu. Vývodem 11 je připojen k pneumatickým pružinám 5 skupiny tkacích strojů 2. Všechny tři tkací stroje 2 jsou stejné a jsou uloženy na stejných pneumatických pružinách 5, v nichž automatický polohový regulátor 6 udržuje stejný přetlak vzduchu. Proto je statická poloha skupiny všech tří tkacích strojů stejná.

Na obr. 2 je schematicky v pohledu shora znázorněna skupina dvou objektů 1. Každý z nich je na podloží 4 uložen na čtyřech stejných pneumatických pružinách 5. Na jednom z nich jsou tři automatické polohové regulátory 6 s příívodem 9 spojeným se zdrojem 10 stlačeného vzduchu. Jejich vývody 11 jsou spojeny se stejnoolehlymi pneumatickými pružinami 5 obou objektů 1 stejného provedení a stejné hmotností. Ve stejnoolehlych pneumatických pružinách 5 připojených ke společnému automatickému polohovému regulátoru 6 je stejný přetlak vzduchu a proto je také stejná jejich statická poloha.

Na obr. 3 je schematicky z pohledu shora znázorněna skupina tří objektů 1 téhož provedení a stejných hmotností. Jsou uloženy na čtveřicích stejných pneumatických pružin 5. Na každém objektu 1 je jeden automatický polohový regulátor 6, jehož vývod 11 je spojen se stejnoolehlymi pneumatickými pružinami 5 všech tří objektů 1. Příívody 9 mají automatické polohové regulátory 6 spojeny se zdrojem 10 stlačeného vzduchu. Ve stejnoolehlych pneumatických pružinách 5 udržují automatické polohové regulátory 6 stejný přetlak vzduchu, a proto je statická poloha všech tří objektů 1 stejná.

Ve všech případech provedení došlo k úspoře automatických polohových regulátorů.

P Ř E D M Ě T V Y N Á L E Z U

Zařízení pro regulaci statické polohy skupiny objektů uložených na pneumatických pružinách, opatřené automatickými polohovými regulátory, vyznačující se tím, že ke každému automatickému polohovému regulátoru /6/ jsou připojeny stejnoohlé pneumatické pružiny /5/ skupiny objektů /1/.

3 výkresy

