

2

POLSKA
RZECZPOSPOLITA
LUDOWA



URZĄD
PATENTOWY
PRL

OPIS PATENTOWY

54040

Patent dodatkowy
do patentu _____

Zgłoszono: 12.V.1966 (P 114 531)

Pierwszeństwo: _____

Opublikowano: 10.XI.1967

Kl.

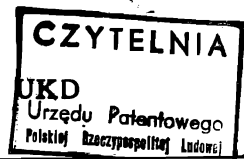
35d, 9/22

~~35-b, 3/19~~

MKP

B 66

f, 9/22



Twórca wynalazku: mgr inż. Witold Gilowski

Właściciel patentu: Centralne Biuro Konstrukcyjne Urządzeń Budowlanych Przedsiębiorstwo Państwowe Wyodrębnione, Warszawa (Polska)

Dźwigniowy mechanizm obrotu

1

Przedmiotem wynalazku jest dźwigniowy mechanizm obrotu części obrotowej lekkich maszyn roboczych, takich jak ładowarki, wózki kołowe, oraz sprzętu roboczego wózków podnośnikowych, umożliwiający wykonanie obrotu w granicach 180°.

Znane i stosowane dotychczas rodzaje mechanizmów obrotu części obrotowych maszyn roboczych, napędzane cylindrami hydraulicznymi, w których występują dodatkowo łańcuchy, liny, koła zębate, zębaki, wycinki kół zębatach posiadają szereg wad takich jak: znaczna długość cylindrów, stosowanie zawodnych w eksploatacji elementów w postaci lin lub łańcuchów, niekorzystny układ przestrzenny i duży koszt wykonania.

Opisanych niedogodności nie ma dźwigniowy mechanizm obrotu według wynalazku, który odznacza się prostą i zwartą budową, umożliwiającą dogodne jego umieszczenie w maszynie, wyeliminowanie zawodnych i drogich elementów takich jak liny, łańcuchy, koła zębate, oraz prostotą wykonania i montażu.

Rozwiązanie według wynalazku polega na połączeniu części obrotowej danej maszyny roboczej lub osprzętu z hydraulicznym cylindrem napędowym za pomocą układu dźwigni.

Dźwigniowy mechanizm obrotu części obrotowych lekkich maszyn roboczych według wynalazku jest uwidoczniony schematycznie na rysunku w widoku z góry.

2

Z częścią obrotową danej maszyny lub osprzętu połączona jest przegubowo w punkcie **D** dźwignia 4. Drugim swoim końcem dźwignia 4 połączona jest przegubowo w punkcie **C** z dźwignią 3. Dźwignia 3 umocowana jest przegubowo w punkcie **B** do części stałej maszyny i połączona jest również przegubowo z końcówką tłoczyska 2 cylindra hydraulicznego 1. Cylinder hydrauliczny 1 połączony jest z częścią stałą maszyny w punkcie **A**.

Uruchomienie cylindra hydraulicznego 1 odbywa się za pomocą dowolnego, znanego układu hydraulicznego. Podczas wykonywania ruchów tłoka cylindra hydraulicznego 1 następuje obrót dźwigni 3, która wprawia w ruch dźwignię 4, połączoną z częścią obrotową maszyny.

Ruch dźwigni 4 powoduje obrót części obrotowej maszyny dookoła punktu **O**.

Zastrzeżenie patentowe

Dźwigniowy mechanizm obrotu części obrotowej lekkich maszyn roboczych złożonych z cylindra hydraulicznego i układu dźwigni, **znamienny tym**, że dźwignia (3) jest połączona obrotowo z częścią nieruchomą maszyny, przy czym jest ona wprowadzana w ruch obrotowy za pomocą tłoczyska (2) cylindra hydraulicznego (1), natomiast obrót ruchomej części maszyny powodowany jest przez dźwignię (4), połączoną przegubowo z dźwignią (3) w punkcie (C).

