



Patent dodatkowy

do patentu nr _____

Zgłoszono: 18.04.73 (P. 162 000)

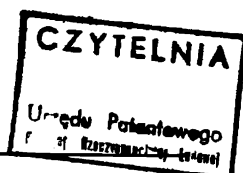
Pierwszeństwo: _____

Zgłoszenie ogłoszono: 02.05.74

Opis patentowy opublikowano: 15.11.1976

MKP G06k 15/02

Int. Cl.²
G06K 15/02



Twórcy wynalazku: Tadeusz Zemła, Grzegorz Taczanowski, Bronisław Maciejewski

Uprawniony z patentu: Zakłady Mechaniczno-Precyzyjne „Mera-Błonie”,
Błonie (Polska)

Mechanizm zamykający ze wspomaganiem zwłaszcza do drukarek wierszowych przeznaczonych do elektronicznych maszyn cyfrowych

1

Przedmiotem wynalazku jest mechanizm zamykający ze wspomaganiem zwłaszcza do drukarek wierszowych przeznaczonych do elektronicznych maszyn cyfrowych.

Znany jest mechanizm zamykający, który ma uchwyt ustalony w położeniu zamkniętym przy pomocy zatrzasku. Uchwyt ten współpracuje przegubowo z dźwigniami hakowymi ząbującymi się z odpowiednimi dźwigniami w części stałej urządzenia, które są napinane za pomocą sprężyn. W położeniu otwartym uchwyt może obracać się w stosunku do części otwieranej drukarki lub innego urządzenia.

Dlatego otwieranie i zamykanie mechanizmu musi odbywać się przy pomocy obydwu rąk: jedną ręką należy docisnąć część otwieraną drukarki lub innego urządzenia do części stałej, zaś drugą ręką przekręcić uchwyt do położenia zamkniętego. Przy otwieraniu mechanizmu niezbędne jest zwolnienie jedną ręką zatrzasku i następnie, za pomocą drugiej ręki, przekręcenie uchwyty w drugie położenie umożliwiające otwarcie mechanizmu.

Według wynalazku mechanizm zamykający ma uchwyt połączony przegubowo z dźwignią prowadzoną w prowadnicy. Dźwignia ta swoim końcem współpracuje z łącznikiem napinanym sprężyną spiralną i ma występ, który współpracuje z zapadką dociskaną sprężyną. Zapadka ma dwa ramiona: jedno ramie do blokowania dźwigni i tym

2

samym uchwyty w położeniu otwartym mechanizmu i drugie ramie do współpracy z czopem służącym do wyzębienia zapadki z występu dźwigni przy położeniu zamkniętym mechanizmu.

Wynalazek został przedstawiony w przykładzie wykonania na rysunku, w którym fig. 1 przedstawia mechanizm zamykający w położeniu otwartym, a fig. 2 ten sam mechanizm w położeniu zamkniętym.

Jak pokazano na rysunku fig. 1 i 2 mechanizm zamykający według wynalazku ma uchwyt 1 połączony przegubowo z dźwignią 3 prowadzoną w prowadnicy 10. Dźwignia 3 ma występ 12, który współpracuje z zapadką 2 dociskaną sprężyną 9. Z zapadką 2 współpracuje również czop 4 współpracujący ze zderzakiem 5 płaskim. Dźwignia 3 jest połączona przegubowo z łącznikiem 6 napinanym sprężyną spiralną 8. Ruch łącznika 6 w kierunku działania sprężyny 8 spiralnej ogranicza zderzak 7. Poza tym mechanizm ma wał 11 skrętny, do którego umocowana jest część otwierana drukarki.

W położeniu otwartym mechanizmu zamykającego przedstawionym na rysunku fig. 1 uchwyt 1 jest zablokowany w stosunku do części otwieranej drukarki za pomocą zapadki 2 dociskanej sprężyną 9, co uzyskano dzięki temu, że zapadka 2 przytrzymuje dźwignię 3 za występ 12 w lewym skrajnym położeniu. W momencie zamykania czop 4 opiera się jednym końcem o zderzak 5 płaski i

drugim końcem wyżebia zapadkę 2 z występu 12 dźwigni 3 odblokowując ją. Dźwignia 3 przesuwają się zahaczając końcem o łącznik 6 i następnie napina sprężynę 8 spiralną zwalniając łącznik 6 ze zderzaka 7.

Dzięki opisanej konstrukcji mechanizmu zamykającego uzyskano, że uchwyt w położeniu otwartym jest stabilny w stosunku do części otwieranej drukarki lub innego urządzenia, co umożliwia otwieranie i zamykanie mechanizmu jedną ręką. Otwieranie mechanizmu następuje przy sile skierowanej przez cały czas w jednym kierunku. Poza tym zostały wyeliminowane części mechanizmu blokujące uchwyt w położeniu zamkniętym.

Posługiwać się uchwytem można niezależnie od kierunku obracania częścią otwieraną drukarki lub innego urządzenia.

Zastrzeżenie patentowe

Mechanizm zamykający ze wspomaganie, zwłaszcza do drukarek wierszowych przeznaczonych do elektronicznych maszyn cyfrowych, posiadający uchwyt połączony z dźwignią współpracującą z łącznikiem napinanym sprężyną spiralną, **znamienny tym**, że ma zapadkę (2) o dwóch ramionach, z których jedno współpracuje z czopem (4), zaś drugie z występem (12) dźwigni (3).

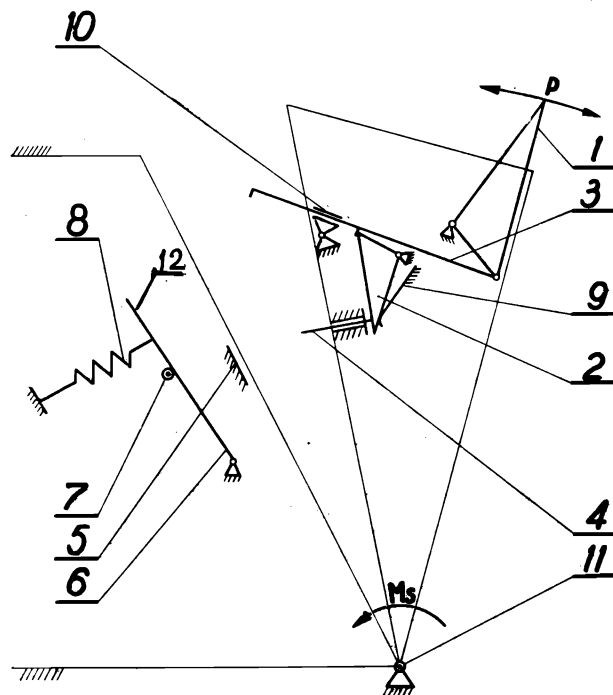


Fig. 1

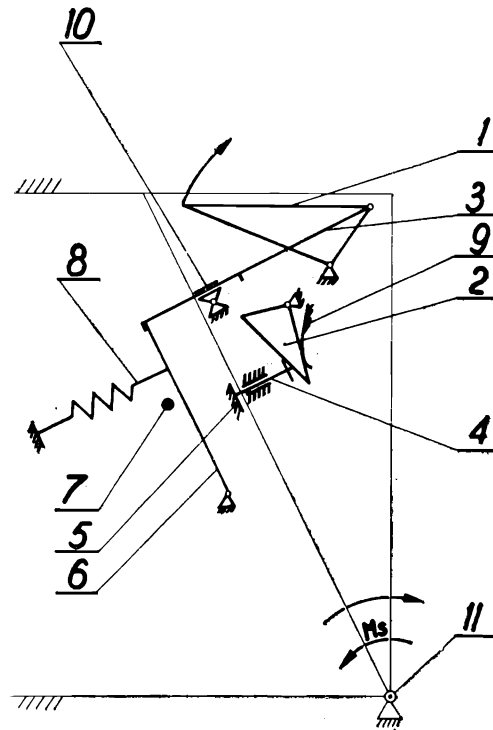


Fig.2