



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

Zgłoszono: 22.05.75 (P. 180599)

Pierwszeństwo: \_\_\_\_\_

Zgłoszenie ogłoszono: 18.12.76

Opis patentowy opublikowano: 30.12.1978

MKP F16h 27/02  
F16h 29/20

Int. Cl.<sup>2</sup>  
F16H 27/02  
F16H 29/20

CZYTELNIA

Urzędu Patentowego  
Polskiej Rzeczypospolitej Ludowej

Twórcy wynalazku: Dionizy Biało, Józef Caban, Andrzej Doroszuk,  
Ireneusz Kręzałek, Stefan Sulikowski, Janusz Ziętek

Uprawniony z patentu: Politechnika Warszawska, Warszawa (Polska)

### Mechanizm do napędu i ustalania położenia urządzeń wykonujących ruch skokowy

1

Przedmiotem wynalazku jest mechanizm do napędu i ustalania położenia urządzeń wykonujących ruch skokowy prostoliniowy lub obrotowy.

Znane mechanizmy do napędu i ustalania położenia urządzeń wykonujących ruch skokowy posiadają najczęściej dwa oddzielne człony: do realizacji przemieszczania o zadany skok liniowy czy kątowy i do ustalania położenia, przy czym każdy z tych członów jest uruchamiany oddzielnie. Stosowane są również mechanizmy z członem do ustalania położenia nie uruchamianym oddzielnie, lecz zbudowanym w formie zatrzasku kulowego ze sprężyną. Wadą tego rozwiązania jest wywieranie znacznego obciążenia na elementy prowadzące i łożyskujące, co ogranicza ich stosowanie w mechanizmach precyzyjnych i dokładnych.

Celem wynalazku jest skonstruowanie mechanizmu do napędu i ustalania położenia wykonujących ruch skokowy, uruchamianego przy pomocy tylko jednego zespołu sterującego, przy czym mechanizm ten powinien umożliwiać dokładne pozycjonowanie napędzanych urządzeń dając niewielkie reakcje na prowadnice i łożyska.

Cel ten został osiągnięty dzięki mechanizmowi, który uruchamiany przez zespół sterujący posiada zespół dźwigni do przesuwania zapadki i rygla pozycjonującego, przy czym dźwignie te oddziałują na siebie z pewnym opóźnieniem przy ruchu roboczym (i powrotnym, gwarantującym wy-

2

maganą kolejność przemieszczeń) zapadki i rygla pozycjonującego.

Przedmiot wynalazku przedstawiony jest w przykładowym wykonaniu na rysunku, na którym fig. 1 przedstawia widok ogólny mechanizmu, a fig. 2 przekrój podłużny mechanizmu.

Mechanizm napędza urządzenie 1 posiadające kształt listwy łożyskowej tocznie lub ślizgowo zaopatrzonej w zębatkę 2, która może mieć także kształt pierścieniowy, w przypadku napędzania urządzenia o kształcie obracającej się tarczy. Mechanizm posiada dźwignię dwuramienną 3 obracającą się na wspólnej osi 4 wraz z dźwignią 5. Dźwignia 3 wprowadzana jest w ruch przy pomocy zespołu sterującego 6 oddziałującego na popychacz 7 z którym jest związana. Inne ramię dźwigni 3 związane jest z rygłem 9, który znajduje się pod napięciem sprężyny powrotnej 10. Dźwignia 5 związana jest z suwakiem 11, w którym na osi obraca się zapadka 12 dociskana do listwy zębatej 2 sprężyną 13. Dźwignia 3 posiada dwa regulowane popychacze 14, które służą do ustalania szczelin „a” i „b” pomiędzy ich końcami a poprzeczką dźwigni 5. Podczas ruchu popychacza 7 pod wpływem zespołu sterującego 6, dźwignia 3 wycofuje rygiel 9 z zębatego 2. Dopiero po całkowitym wysunięciu rygla 9 z wrębu międzyzębnego zapadki szczelina „a” ulega zlikwidowaniu i dalej dźwignie 3 i 5 obracają się wspólnie na osi 4. Zapadka przesuwa urządzenie 1 w prawo na u-

■

**5**

10

15

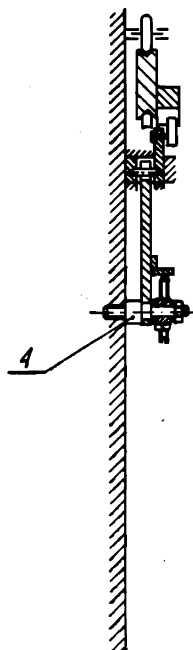


fig. 2