

POLSKA
RZECZPOSPOLITA
LUDOWA



URZĄD
PATENTOWY
PRL

OPIS PATENTOWY

115685

Patent dodatkowy

do patentu nr _____

Zgłoszono: 27.05.78 (P. 207 144)

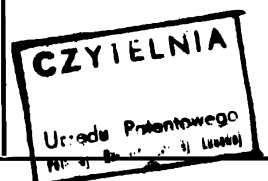
Pierwszeństwo: _____

Zgłoszenie ogłoszono: 14.01.80

Opis patentowy opublikowano: 15.12.1982

Int. Cl.²

B66C 23/36



Twórca wynalazku: Edward Sosna

Uprawniony z patentu: Kombinat Urządzeń Mechanicznych „bumar-Łabędy” Zakład Doświadczalny Dźwigów Samochodowych i Samojezdnych Ośrodka Badawczo-Rozwojowego Urządzeń Mechanicznych, Bielsko-Biała (Polska)

Układ przemieszczania wysięgnika

1

Wynalazek dotyczy układu przemieszczania wysięgnika zwłaszcza żurawia jezdniowego z wysięgnikiem osadzonym na ruchomym względem platformy dźwigarze, dla umożliwienia jego usytuowania w dogodnym położeniu zarówno dla transportu żurawia jak i warunków roboczych.

Znane jest rozwiązanie, w którym wysięgnik osadzony jest na ruchomym dźwigarze uruchamianym siłownikiem hydraulicznym w celu przemieszczania go z położenia transportowego w położenie robocze przez co uzyskuje się dużą zwartość i dogodny rozkład mas żurawia w położeniu transportowym, oraz korzystne usytuowanie wysięgnika żurawia w położeniu roboczym. Wadą takiego rozwiązania jest znaczna utrata skoku siłownika zmiany wysięgu towarzysząca przestawieniu układu z położenia transportowego do roboczego z poziomą usytuowanym wysięgnikiem oraz mała wydajność przemieszczania stopy wysięgnika.

W celu uniknięcia wyżej wymienionych niedogodności wysięgnik osadzono na ruchomym dźwigarze o konstrukcji rozsuwanej. Cel ten zrealizowano w ten sposób, że ruchomy dźwigar posiada człon podstawowy obrotowo związany z platformą oraz uruchamiany siłownikiem hydraulicznym człon wysuwny z obrotowo osadzonym wysięgnikiem podpartym siłownikiem hydraulicznym zmiany wysięgu na członie podstawowym. Zaletami takiego rozwiązania są: zmniejszony skok siłownika

2

zmiany wysięgu, znaczne przemieszczanie w pionie stopy wysięgnika oraz zwartość układu w położeniu transportowym.

Przedmiot wynalazku jest przedstawiony w przykładzie wykonania na rysunku gdzie fig. 1 przedstawia układ przemieszczania wysięgnika w położeniu transportowym, fig. 2 — układ z rozsuniętym dźwigarem, fig. 3 — układ z wysięgnikiem przemieszczonym w dolne położenie robocze, fig. 4 — układ w położeniu roboczym z podniesionym wysięgnikiem.

Jak przedstawiono na fig. 1, 2, 3, 4, ruchomy dźwigar 1 posiada człon podstawowy 2 obrotowo związany z platformą 3 i podparty siłownikiem hydraulicznym 4 oraz człon wysuwny 5 uruchamiany siłownikiem hydraulicznym 6, z obrotowo osadzonym wysięgnikiem 7, podpartym siłownikiem hydraulicznym zmiany wysięgu 8 na członie podstawowym 2, dźwigara 1. Rozsuniecie i zsuniecie elementów dźwigara 1 ograniczone jest zderzakami oporowymi 9.

Położenie z transportowego do roboczego uzyskuje się uruchamiając siłownik 6 i rozsuwając do oporu dźwigar 1, wskutek czego następuje obrót i podniesienie wysięgnika 7. Następnie obracamy dźwigar 1 do zsunęcia się siłownika 4 z równoczesnym przemieszczeniem wysięgnika 7 w dolne poziome położenie robocze. Położenie transportowe uzyskujemy w kolejności odwrotnej.

Zastrzeżenia patentowe

1. Układ przemieszczania wysięgnika osadzonym na ruchomym względem platformy dźwigarze, **znamienny tym**, że ruchomy dźwigar (1) posiada człon podstawowy (2) obrotowo związany z platformą (3) oraz uruchamiany siłownikiem (6) człon wy-

suwny (5) z obrotowo osadzonym wysięgnikiem (7) podpartym siłownikiem zmiany wysięgu (8) na członie podstawowym (2).

2. Układ przemieszczania wysięgnika według zastrz. 1, **znamienny tym**, że człon podstawowy i człon wysuwany posiadają zderzaki oporowe (9).

Fig. 1

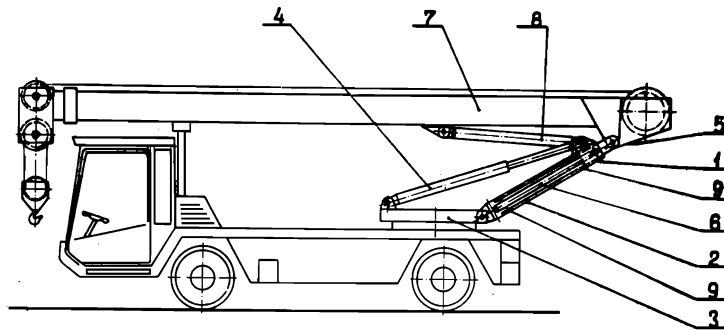


Fig. 2

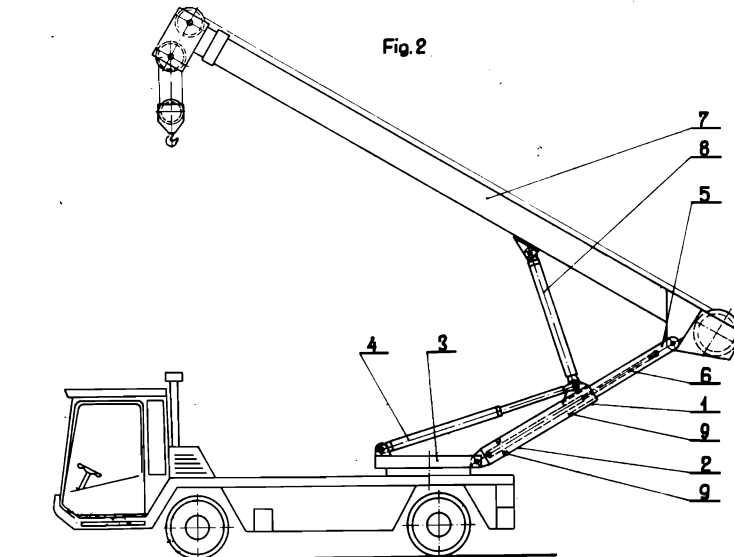


Fig. 3

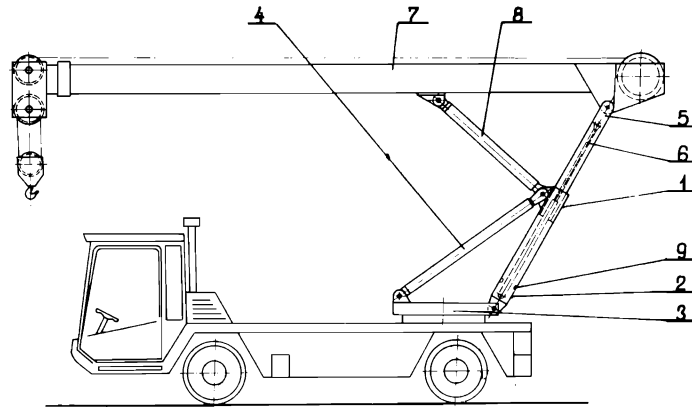


Fig. 4

