



**URZĄD
PATENTOWY
PRL**

**Patent tymczasowy dodatkowy
do patentu nr**

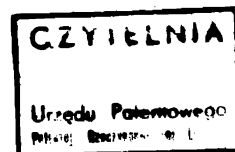
Int. Cl.² B62D 55/10
B66C 23/36

Zgłoszono: 10.02.79 (P. 213385)

Pierwszeństwo:

Zgłoszenie ogłoszono: 10.03.80

Opis patentowy opublikowano: 01.07.1982



Twórcy wynalazku: Ryszard Mrugała, Michał Pasiut, Ireneusz Struzik

Uprawniony z patentu tymczasowego: Wyższa Szkoła Inżynierska, Opole (Polska)

Układ ram dla maszyn przejezdnych

Przedmiotem wynalazku jest układ ram dla maszyn przejezdnych ciężkich wymagających poziomowania w czasie pracy, zwłaszcza agregatów wiertniczych i dźwigów.

Znane ramy maszyn przejezdnych stanowią jedną sztywną konstrukcję, na której osadzone są zespoły robocze oraz zespoły jezdne maszyny. Wypoziomowanie maszyny w nierównym terenie wymaga podnoszenia w górę wszystkich zespołów roboczych i jezdnych umieszczonych na jednej sztywnej ramie. Pociąga to za sobą konieczność używania dużych energii do podnoszenia oraz stosowania mocnych i ciężkich konstrukcji ramy i siłowników.

Celem wynalazku jest wyeliminowanie konieczności podnoszenia zespołów jezdnych maszyny w czasie jej poziomowania. Układ według wynalazku składa się z ramy nośnej sztywno połączonej z zespołami jezdnych maszyny, ramy ruchomej z osadzonymi na niej zespołami roboczymi maszyny, oraz prowadnic, siłowników i elementów centrujących wzajemne położenie ram. Rama nośna posiada prowadnice pionowe oraz stożek centrujący lub pierścień ślizgowy. Rama ruchoma leżąca na ramie nośnej posiada pierścień ślizgowy lub stożek centrujący oraz siłowniki podpierające. Stożek centrujący i pierścień ślizgowy mają wspólną oś symetrii w centralnym punkcie ram.

Przedmiot wynalazku jest uwidoczniony w przykładzie wykonania na rysunku, na którym fig. 1 — przedstawia układ ram w pozycji jezdnej maszyny, fig. 2 — układ ram

w pozycji roboczej maszyny a fig. 3 — elementy centrujące i wzajemne położenie ram.

Układ zbudowany jest z ramy nośnej 3 sztywno połączona z zespołami jezdnyimi 1 oraz z ramy ruchomej 4 z umieszczonymi na niej zespołami roboczymi 2. Rama 3 posiada prowadnice pionowe 5 i stożek centrujący 7. Rama ruchoma łącząca na ramie nośnej posiada pierścień ślizgowy 8 oraz siłowniki podpierające 6.

W czasie poziomowania na miernym terenie siłowniki 6 unoszą w górę ramę ruchomą 4 wraz z umieszczonymi na niej zespołami roboczymi 2. Rama nośna 3 wraz z zespołami jezdnyymi 1 nie zmienia w tym czasie swego położenia. Po zakończonej pracy siłowniki 6 opuszczają w dół ramę ruchomą 4 wraz z umieszczonymi na niej zespołami roboczymi 2. Pierścień ślizgowy 8 przesuując się po powierzchni stożka centrującego 7, naprowadza ramę ruchomą 4 w położenie centryczne względem ramy nośnej 3. Prowadnice pionowe 5 ustalają ramę ruchomą 4 względem ramy nośnej 3 w ich osi podłużnej. Po osadzeniu ramy ruchomej 4 na ramie nośnej 3 i całkowitym wsunięciu się tłoczysk siłowników 6, maszyna gotowa jest do przejazdu na nowe miejsce pracy.

Zastrzeżenie patentowe

Układ ram dla maszyn przejezdnych posiadający ramę nośną i siłowniki podpierające, znamienny tym, że na ramie nośnej (3) sztywno połączonej z zespołami jezdnyymi (1) wyposażonej w prowadnice (5) i stożek centru-

jący (7) usytuowana jest rama ruchoma (4) wyposażona w pierścień ślizgowy (8) i siłowniki podpierające (6), przy

czym stożek centrujący i pierścień ślizgowy mają wspólną oś symetrii w centralnym punkcie ram.

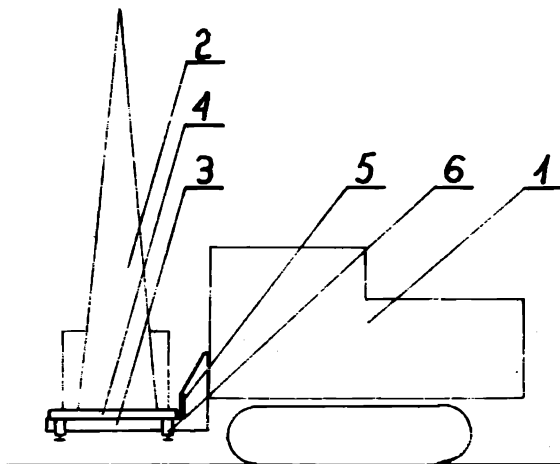


Fig. 1

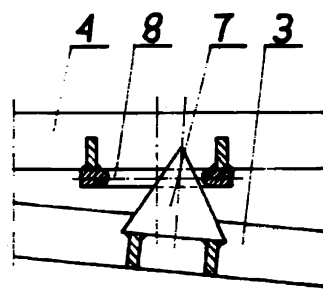


Fig. 3

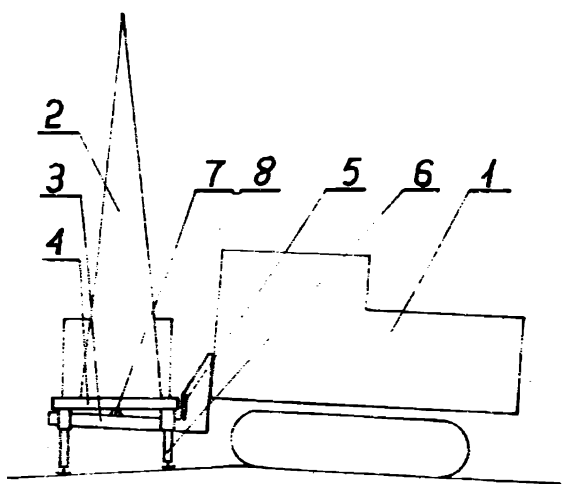


Fig. 2