



Patent dodatkowy
do patentu nr _____

Zgłoszono: 12.01.77 (P. 195 284)

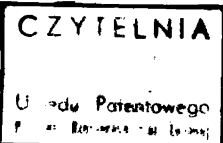
Pierwszeństwo: _____

Zgłoszenie ogłoszono: 07.11.77

Opis patentowy opublikowano: 30.10.1981

Int. Cl.²

B66C 23/06



Twórcy wynalazku: Edward Sosna, Zbigniew Buczek
Uprawniony z patentu: Kombinat Urządzeń Mechanicznych „Bumar-Łabędy” Zakład Doświadczalny Dźwigów Samochodowych i Samojedźnych Ośrodka Badawczo-Rozwojowego Urządzeń Mechanicznych, Bielsko-Biała (Polska)

Układ zawieszenia wysięgnika

1

Przedmiotem wynalazku jest układ zawieszenia wysięgnika na obrotowej platformie żurawia jezdniowego.

W znanych rozwiązaniach żurawi jezdniowych układ zawieszenia wysięgnika na platformie stanowi obrotowe połączenie wysięgnika z platformą, podpartego siłownikiem hydraulicznym zmiany wysięgu. W innym rozwiązaniu, celem zwiększenia uzysku eksploatacyjnego, wysięgnik osadzony jest obrotowo na platformie poprzez obrotowy dźwigar przemieszczany z położenia transportowego do roboczego poprzez dodatkowe elementy łączące dźwigar z platformą, takie jak: siłowniki hydrauliczne, łączniki itp.

Wymienione rozwiązania posiadają niedogodności; w pierwszym przypadku: w postaci rozbudowanej i trudnej technologicznie platformy bez możliwości zmiany położenia osi obrotu wysięgnika dla transportu i warunków roboczych, zaś w drugim przypadku mechanizm przemieszczania stopy wysięgnika poprzez obrotowy dźwigar związany z platformą wymaga stosowania dodatkowych siłowników hydraulicznych.

Celem wynalazku jest wyeliminowanie wyżej wymienionych niedogodności a więc skomplikowanej platformy bądź też konieczności stosowania dodatkowych siłowników hydraulicznych, co uzyskano dzięki zawieszeniu wysięgnika na platformie poprzez obrotowy dźwigar w ten sposób, że z jednej strony podparty on jest siłownikiem hydra-

2

ulicznym zmiany wysięgu osadzonym obrotowo w dźwigarze zaś z drugiej strony poprzez łącznik obrotowo połączony z platformą.

Zaletami takiego rozwiązania są: prostej konstrukcji platforma, uniknięcie konieczności stosowania dodatkowego siłownika hydraulicznego, możliwości przemieszczania stopy wysięgnika w trakcie zmiany wysięgu dla uzyskania wymaganego położenia wysięgnika w czasie transportu, dla odciążenia przedniej osi pojazdu oraz przy podnoszonym wysięgniku dla zmniejszenia obciążeń gnących na niego działających.

Przedmiot wynalazku jest przedstawiony w przykładzie wykonania na rysunku, gdzie fig. 1 przedstawia układ zawieszenia wysięgnika na obrotowej platformie żurawia jezdniowego w położeniu transportowym, fig. 2 przedstawia układ zawieszenia z wysięgnikiem podniesionym.

Jak przedstawiono na fig. 1, 2 układ zawieszenia wysięgnika 1 na obrotowej platformie 3 żurawia jezdniowego 6 poprzez obrotowy dźwigar 2 stanowi podparcie wysięgnika z obu stron dźwigara a mianowicie siłownikiem hydraulicznym zmiany wysięgu 4 osadzonym obrotowo na dźwigarze 2 z jednej strony, oraz łącznikiem 5 osadzonym obrotowo w platformie 3 z drugiej strony dźwigara 2. Uruchamiając siłownik hydrauliczny 4 następuje obrót dźwigara 2 z równoczesnym podniesieniem lub opuszczaniem wysięgnika 1 wskutek połączenia go łącznikiem 5 z platformą 3 żurawia 6.

Zastrzeżenie patentowe

Układ zawieszenia wysięgnika na platformie poprzez obrotowy dźwigar, **znamienny tym**, że wysięgnik (1) podparty jest z obu stron dźwigara (2)

poprzez siłownik hydrauliczny (4) osadzony obrotowo w dźwigarze (2) z jednej strony, oraz łącznik (5) obrotowo połączony z platformą (3) z drugiej strony dźwigara (2).

Fig 1

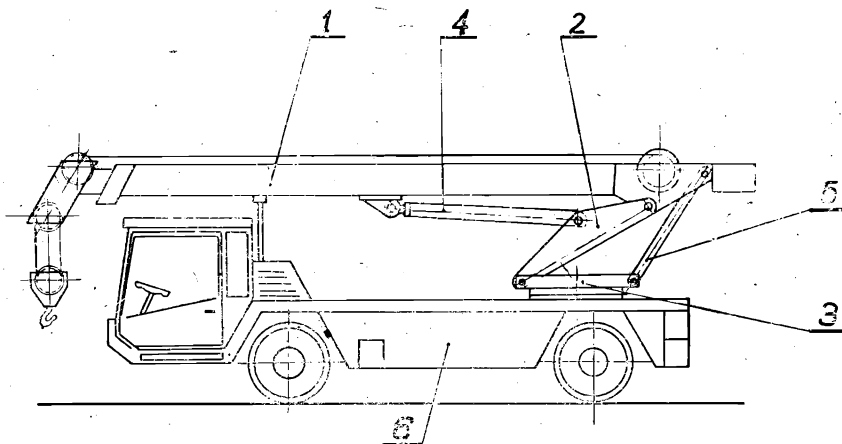


Fig 2

