

URZĄD PATENTOWY



BIBLIOTEKA

Urząd
Patentowy

D03d, 45/34

RZECZYPOSPOLITEJ POLSKIEJ

OPIS PATENTOWY

No 1301.

Kl. 86 c 23.

Arthur Köberling Gesellschaft mit beschränkter Haftung, D03d 45/
Berlin (Niemcy).

Mechanizm podsuwający czółenka do wymiany u krosien tkackich.

Zgłoszono: 31 marca 1921 r.

Udzielono: 31 grudnia 1924 r.

Pierwszeństwo: 21 kwietnia 1920 r. (Niemcy).

Niniejszy wynalazek dotyczy mechanizmu do wymieniania czółenek u krosien tkackich.

Znane już są pewne mechanizmy do wymieniania czółenek tkackich, jednak pomimo najdokładniejszego nastawienia pracują one niepewnie. Przy odmówieniu posłuszeństwa muszą być krosna unieruchomione na dłuższy czas, ażeby usunąć przeszkodę. Oprócz strat czasu przybywa jeszcze strata materiału. Wydajność pracy krosien tkackich zmniejsza się przeto pomimo samoczynnego wymieniania czółenek, co oddziaływa na koszty zakupu. Usterki w wymienianiu czółenek są następstwem niedziałających na czas mechanizmów podsuwających, które zaczynają działać albo zawcześnie albo zapóźno. Przy bardzo szybko biegających krosnach z trwale wahającymi

tam i zpowrotem mechanizmami podsuwającymi zmuszają mechanizmy podsuwające do wymiany czółenka skokowo z jego toru. Wskutek jakiegoś małego wpływu np. wstrząśnienia lub zmiany wahanja nie chwyta stojąca pod działaniem sprężyny podwójna dźwignia podawacza w nadzwyczaj krótkim czasie lub chwyta go nie w przepisowej pozycji.

Wynalazek usuwa wspomniane niedogodności. Nowy mechanizm podsuwający do wymieniania nowego czółenka ułożony jest na podawaczu czółenka i pozostaje z tym trwale aż do wymiany nowego czółenka w pozycji spoczynku. Przez to pracują krosna tkackie spokojniej i wystawione są na mniejsze zużycie niż dotychczas. Czynności podsuwania przede wszystkim nie są ogra-

niczono na krótką chwilę. Umocowana przegubowo u podawacza dźwignia podsuwająca zostaje w sam czas zwolniona, następnie zostaje uchwycona trzpieniem zabierającym, umocowanym mimośrodowo na stale obracającej się tarczy prowadniczej i porusza się z nim przez pewien czas. Przytem zostaje porwany podawacz, który wprowadza pełne członko do skrzyni członkowej. Podawacz zostaje następnie unieruchomiony, przyczem dźwignia podsuwająca zostaje zwolniona przez trzpień zabierający i znowu unieruchomiona.

Na rysunku przedstawiono przykład wykonania mechanizmu podsuwającego do wymieniań członków tkackich, gdzie

fig. 1 jest widokiem bocznym,

fig. 2 widokiem z góry, a

fig. 3 widokiem z przodu.

Na ścianie krosien 2 umocowany jest stół 3, który posiada magazyn 4 na pomieszczenie pełnych członków 5. Późne członko 8 (fig. 3) wchodzi przy swoim biegu powrotnym pod przednią, podniesioną część dna skrzyni członkowej 9, oznaczonej na rysunku linjami kropkowanymi, a przez to zostaje odprowadzone ku dołowi. Podniesienie przedniej części dna skrzyni członkowej odbywa się w znany sposób przez to, że zapomocą dowolnego przyrządu zostaje podniesiony przytyk c w pozycję, przedstawioną linią kropkowaną na fig. 1 tak, że przy biegu ładowania uderza ramię przylgowe d dźwigni zapadkowej e o przytyk c . Przez to obraca się dźwignia zapadkowa e , wyskakując z progu znajdującego się u suwaka 10 i zwalnia tenże, który sprężyną f zostaje pociągnięty w górę i umieszcza dno skrzyni członkowej w pozycję, oznaczoną na rysunku liczbą 9. Poruszany sprężyną f suwak 10 obraca zapomocą krążka napędowego k i dźwigni i wał g i zarówno w znany sposób umocowaną na wale g przylgę

m ku dołowi. Na będącym pod działaniem sprężyny h^1 podawacz h urządzone jest ramie łożyskowe r , na którego wolnym końcu ułożony jest obracalnie dwuramienny zbieracz 1, który pozostaje pod napięciem sprężyny 11. Poniżej ramienia łożyskowego r ułożona jest u podawacza h dźwignia podsuwająca n z wydrążeniem łożyskowym n^1 i brodawką q , pod którą wchodzi próg zbieracza 1. Na wale c ułożone są tarcze wodzące o^1 , w których ułożony jest do nastawiania w znany sposób trzpień zabieracza p . Przy magazynie 4 umocowana jest obracalnie kłapa 6, która do wprowadzenia nowego członka zostaje podniesiona, a która ze swej strony podnosi przednią ścianę skrzyni członkowej 7.

Sposób roboty jest następujący.

Skoro mające być wymienione członko osiągnie przeciwną podawaczowi skrzynię członkową, zostaje podniesiony w znany sposób przytyk c w celu uderzenia przy biegu ładowania o dźwignię d z dźwignią zapadkową e . Zwolnione przez sprężynę f otwarte dno skrzyni członkowej sprowadza członko na bieg wsteczny. Zarówno przy dalszym biegu wstecznym spychadła obraca dźwignia i , osadzoną na tymże wale przylgę m , którą zabiera zbieracz 1 i zwalnia dźwignię zapadkową n . Dźwignia zapadkowa n spada pod własnym ciężarem i pod działaniem sprężyny 12 na wał o , i zostaje uchwycona nadchodzącym trzpieniem zabieracza p , który wchodzi w wydrążenie n^1 , i w celu pociągnięcia podawacza h i wprowadzenia nowego członka porusza się o pewien kawałek. Przyciśkany trwale sprężyną 11 do brodawki q zbieracz 1 wchodzi przy biegu wstecznym sprowadzonego sprężyną h^1 do pozycji spoczynku podawacza h swoim progiem pod brodawkę q , podnosi dźwignię zapadkową n

wysoko i zwalnia w ten sposób trzpień zabieracza p aż do nowej wymiany członka.

Zastrzeżenia patentowe.

1. Mechanizm podsuwający członka do wymiany u krosien tkackich, tem znamienny, że u podawacza (h) umocowana jest przegubowo dźwignia zapadkowa (n), która posiada brodawkę (q) i wydrążenie sprzęgłowe (n^1) i która przytrzymywana jest wchodzącym pod brodawkę (q) i umocowanym przegubowo u ramienia (r) dwuramiennym zbie-

raczem (l), którego jedno ramię pozostaje pod działaniem sprężyny (ll), podczas gdy jego drugie ramię przylega do brodawki.

2. Mechanizm podsuwający według zastrz. 1, tem znamienny, że dwuramienny zbieracz (l) jest tak urządzony, że zostaje on przyciskany ku dołowi przylgą (m) przy biegu ładowania i zwalniania dźwigni zapadkową (n), której wydrążenie (n^1) przeznaczone jest na umieszczenie obracającego się trzpienia zabieracza (p).

Arthur Köberling G. m. b. H.

Zastępca: M. Kryzan,
rzecznik patentowy.

Fig. 1.

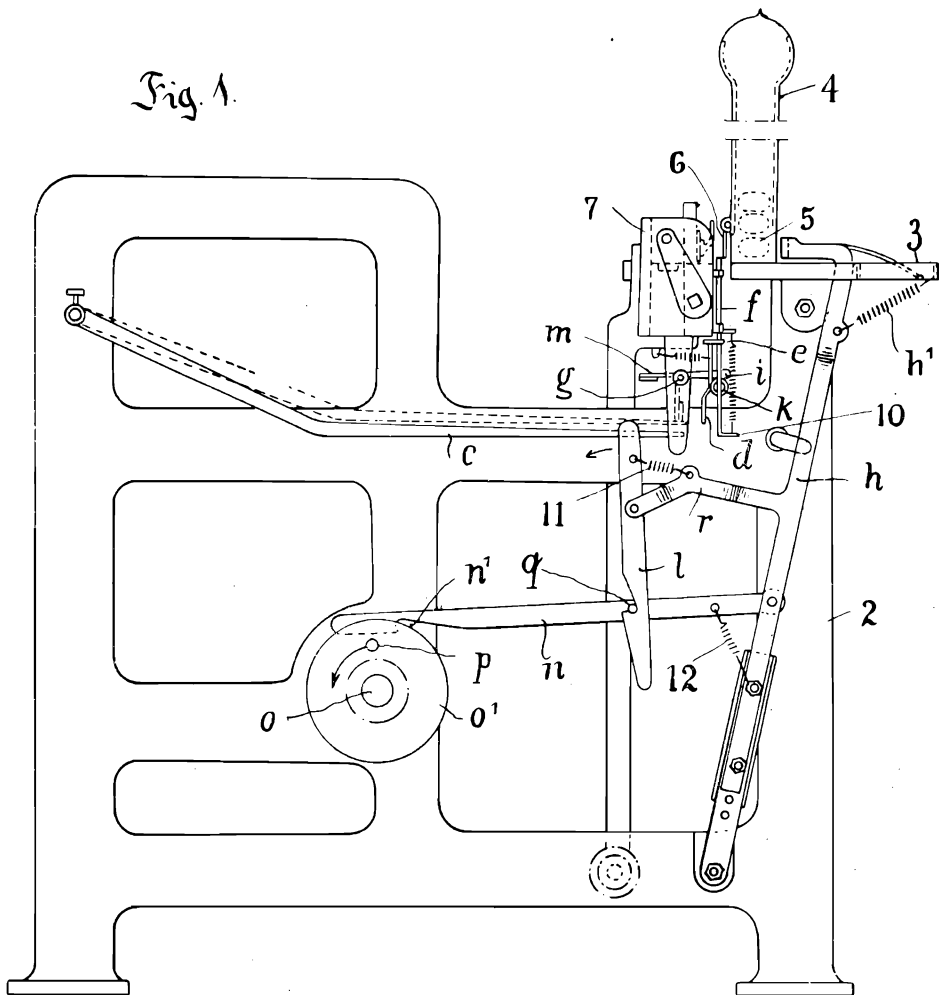


Fig. 2.

