



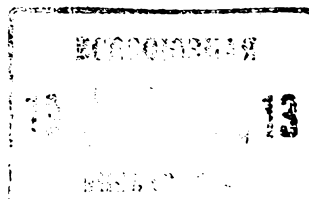
СОЮЗ СОВЕТСКИХ
СОЦИАЛИСТИЧЕСКИХ
РЕСПУБЛИК

(19) SU (11) 1175810 A

(51) 4 В 65 G 1/06, 61/00

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ СССР
ПО ДЕЛАМ ИЗОБРЕТЕНИЙ И ОТКРЫТИЙ

ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ К АВТОРСКОМУ СВИДЕТЕЛЬСТВУ



(21) 3741542/27-11

(22) 06.04.84

(46) 30.08.85. Бюл. № 32

(72) А.И.Шмерлинг, В.Р.Лесов

и Ю.Н.Горюнов

(71) Всесоюзный проектно-конструктор-
ский институт технологии электротех-
нического производства

(53) 629.861 (088.8)

(56) Авторское свидетельство СССР
№ 300400, кл. В 65 G 57/02, 1968.

Авторское свидетельство СССР
№ 918919, кл. В 65 G 61/00, 1979.

(54)(57) 1. УСТРОЙСТВО ДЛЯ ОРИЕНТАЦИИ
ГРУЗОПОДЪЕМНОЙ ПЛОЩАДКИ КРАНА-ШТАБЕ-
ЛЕРА, снабженной грузозахватными
элементами, взаимодействующими с тор-
цовыми частями поддонов, содержащее
датчики останова площадки, включен-
ные в цепь управления приводом ее
вертикального перемещения, и элемент
для управления датчиками, о т л и -
ч а ю щ е е с я тем, что, с целью

расширения технологических возмож-
ностей путем обеспечения останова пло-
щадки в разных по высоте положениях
относительно полки стеллажа, оно
снабжено упором, жестко связанным с
указанным элементом управления, кото-
рый смонтирован на площадке с возмож-
ностью совместного с упором переме-
щения в вертикальной плоскости, при
этом упор выполнен с наклонными по-
верхностями для взаимодействия с
нижними частями поддонов.

2. Устройство по п.1, о т л и -
ч а ю щ е е с я тем, что элемент
для управления датчиками останова
смонтирован на конце одного плеча
двуплечего рычага, установленного
на площадке и поворотного в верти-
кальной плоскости, на другом плече
которого смонтирован противовес, а
упор представляет собой изогнутую
в форме конуса пластину, прикреплен-
ную основанием конуса к первому пле-
чу рычага.

(19) SU (11) 1175810 A

Изобретение относится к оборудованию стеллажных складов, в частности к устройствам для ориентации грузоподъемной площадки крана-штабелера, снабженной захватом толкающего или тянущего типа для взаимодействия с поддоном.

Цель изобретения - расширение технологических возможностей путем обеспечения останова площадки в разных по высоте положениях относительно полки стеллажа.

На чертеже схематически изображена грузоподъемная площадка с устройством для ее ориентации, общий вид.

Грузоподъемная площадка содержит плиту 1 и смонтирована на направляющих 2 крана-штабелера. На приводном валу 3 установлены приводные звездочки 4, запасованные бесконечными вертикально-замкнутыми цепями 5. Цепи соединены штангой 6, выполняющей функцию грузозахватных элементов. Над площадкой поворотной на осях 7 закреплены рычаги 8, взаимодействующие с концевыми выключателями 9 и 10. Вал 3 приводится в движение электродвигателем (на чертеже не показан). Поддоны 11 снабжены крюками 12 и размещены в стеллаже на полках 13. Грузоподъемная площадка связана с устройством ее ориентации по высоте относительно полки стеллажа, которое содержит опору 14 с осью 15, рычаг 16, установленный на оси 15 с возможностью поворота, на одном конце которого закреплен элемент 17, управляющий датчиком 18 останова грузоподъемной площадки, входящим в состав устройства для ориентации площадки и выполненным в виде, например, бесконтактного выключателя типа КВД.

В плите 1 выполнен паз 19, в который входит верхняя часть упора 20, размещенного на рычаге 16 и выпол-

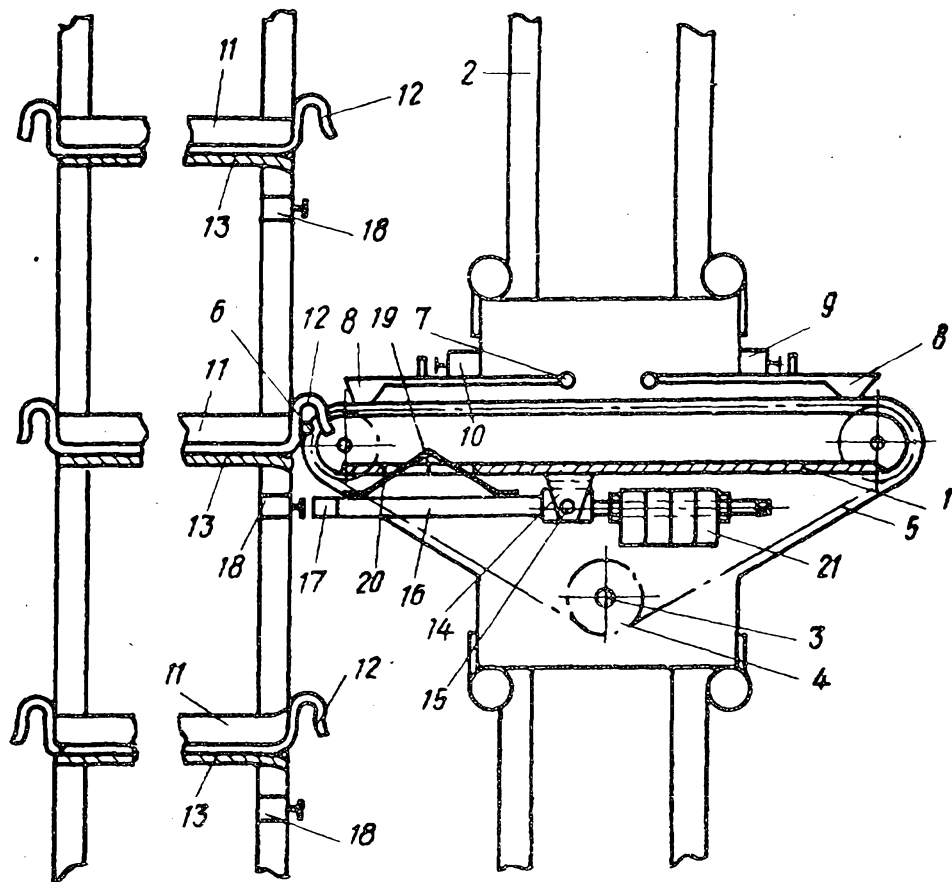
ненного в виде изогнутой в форме конуса пластины (рычаги). На противоположном конце рычага 16 закреплен противовес 21. Упор 20 прикреплен к рычагу 16 большим основанием.

Устройство работает следующим образом.

При остановке грузоподъемной площадки против заданной полки включается электродвигатель, приводящий в движение цепи 5 со штангой 6, которая снизу входит в зацепление с крюком 12 поддона 11 и извлекает его из стеллажа. При этом поддон через рычаг 8 взаимодействует с концевыми выключателями 9 или 10. Затем включается привод перемещения и площадка опускается. При наличии на плите поддона последний, воздействуя на упор 20, удерживает взаимодействующий с датчиками 18 элемент 17 в нижнем положении. Таким образом, груженная площадка с поддоном всегда останавливается так, что уровень плиты 1 оказывается выше уровня полки 13.

При отсутствии поддона на плите 1 противовес 21 удерживает элемент 17 в верхнем положении (при этом упор 20 упирается в паз 19 плиты 1). Это обеспечивает остановку порожней площадки ниже уровня полки 13. Величина перемещения элемента управления датчиками выбирается большей величины максимальной погрешности останова площадки.

При использовании описанного устройства не требуется точной остановки площадки у полки стеллажа, можно повысить грузоподъемность площадки и увеличить скорость ее подъема, что приведет к увеличению производительности. Устройство имеет более широкие технологические возможности путем осуществления останова площадки в разных ее положениях по высоте относительно полки стеллажа.



Редактор С.Тимохина

Составитель Г.Сарычева
Техред М.Надь

Корректор В.Синицкая

Заказ 5279/22

Тираж 871

Подписное

ВНИИПИ Государственного комитета СССР
по делам изобретений и открытий
113035, Москва, Ж-35, Раушская наб., д.4/5

Филиал ИПИ "Патент", г.Ужгород, ул.Проектная, 4