

(19) DANMARK



(12) FREMLÆGGELSESSKRIFT (11) 144909 B

DIREKTORATET FOR
PATENT- OG VAREMÆRKEVÆSENEN

-
- (21) Ansøgning nr. 4733/79 (51) Int.Cl.³ B 65 G 63/06
(22) Indleveringsdag 8. nov. 1979 B 66 F 9/00
(24) Løbedag 26. maj 1976
(41) Alm. tilgængelig 8. nov. 1979
(44) Fremlagt 5. jul. 1982
(86) International ansøgning nr. -
(86) International indleveringsdag -
(85) Videreførelsesdag -
(62) Stamansøgning nr. 2325/76
(30) Prioritet 27. maj 1975, 23098/75, GB 7. nov. 1975, 46181/75, GB
12. feb. 1976, 5589/76, GB
(71) Ansøger MODULAR DISTRIBUTION SYSTEMS LIMITED, Kettering, GB.

(72) Opfinder David Allen, GB: Robert John Rowley, GB.

(74) Fuldmægtig Firmaet Chas. Hude.
-
- (54) Håndteringsstativ til varetrans=
portcontainere.

UK 144909 B

Opfindelsen angår et håndteringsstativ til containertransportanlæg, hvilket stativ har stolper og tværstivere, som forbinder stolperne, og øvre og nedre låseorganer på stativet, og som er indrettet til at indgribe med øvre og nedre ISO-
5 støbedele eller lignende dele på en container, så at stativet fastgøres hertil, og hvilket stativ har drivkraftstyrede, i retning op og ned bevægelige ben i tilknytning til stolperne til hævnning og sænkning af containeren.

Containere, med hvilke håndteringsstativet skal anvendes,
10 har en sådan betydelig højde, at en operatør, hvis de øvre og nedre låseorganer er drejelige låseorganer, bliver nødt til at klatre op på toppen af containeren for at sikre, at låseorganerne er gået på rette måde i indgreb og for at låse organerne op eller i under fastgørelsen eller løsgørelsen af
15 håndteringsstativet.

Den foreliggende opfindelse undgår sådanne farlige operationer ved at sikre, at operatøren kan styre indgrebet og fastlåsningen og frakoblingen af låseorganerne fra jorden.

Dette opnås ved, at håndteringsstativet ifølge opfindelsen er
20 ejendommeligt ved, at de øvre låseorganer er drejelige låseorganer og er koblet sammen ved hjælp af mekaniske organer på en sådan måde, at låseorganerne kan drejes manuelt op og i samtidigt ved hjælp af et aktiveringsorgan, der kan betjenes fra terrænhøjde.

De mekaniske organer omfatter hensigtsmæssigt en ledforbindelse ved toppen af stativet, og som forbinder de drejelige
25 låseorganer på en sådan måde, at disse kan drejes sammen, samt en drejelig stang, som er indrettet til at aktivere ledforbindelsen, og strækker sig nedad fra ledforbindelsen ned til et aktiveringshåndtag nær ved den nedre ende af stativet.
30

Opfindelsen forklares nedenfor under henvisning til tegningen, hvor

fig. 1 viser stativet ifølge opfindelsen, set i perspektiv,

fig. 2 et snit igennem en stolpe, og

fig. 3 en ledforbindelse til aktivering af et drejeligt låseorgan vist mere detaljeret.

5 Den i fig. 1 viste udførelsesform for et håndteringsstativ omfatter hule stolper 40, som er forbundet ved hjælp af tværstivere 41, 42, 43. Stolperne indeholder forlængelige ben 18 og donkrafte til drivning af disse, således som vist i fig. 2.

10 Hver stolpe 40 har f.eks. et firkantet tværsnit, og hvert ben 18 har et lignende tværsnit, som kan glide inden i stolpen 40. Benet har en fod 19 til indgriben med jorden, og dets drivende donkraft 20 er også tilpasset inden i stolpen 40 med benet. Den øvre ende af donkraften, f.eks. af cylinderen 20a i det tilfælde, hvor det drejer sig om en hydraulisk donkraft, er forbundet ved hjælp af en drejetap 21 med den 15 øvre ende af stolpen 40, og den nedre ende af donkraften, såsom den nedre ende af donkraftens stempelstang 20b er i det tilfælde, hvor det drejer sig om en hydraulisk donkraft, 20 forbundet med foden 19 og den nedre ende af benet 18 ved hjælp af en tap 22. Drejetappens 21 akse strækker sig i en retning, der er vinkelret på tappens 22's akse, så at donkraften frigøres for sidebelastninger.

Den øverste tværstiver 41 har forlængelser 41a ud over en 25 af stativets sider og til at ligge ind over toppen af en container. Disse forlængelser bærer de øvre drejelåseorganer 44, som ved nedadgående bevægelse er indrettet til at gå i indgreb med de opadvendende huller i øvre ISO-støbedele. I nærheden af stativets nedre ende er der anbragt nedre 30 drejelåseorganer 15. Tværstiveren 41 er også forsynet med frontale hulheder 41b og sidehulheder 41c til gaffelløfteindretninger.

Den nedre tværstiver 43 bærer hylstre 45, som rummer en energifordelingsenhed og en styreenhed til drivning af donkrafte-
ne ved udskydning og tilbagetrækning af benene 18.

5 Den halvvejs oppe beliggende tværstiver 42 er ved dens ender forsynet med sidehulheder 42a for gaffelløfteindretninger og bærer frontale hulheder 46, som rager ud i en retning modsat forlængelserne 41a og er afstivet ved hjælp af stativdele 47, som strækker sig opad til den øvre tværstiver 41.

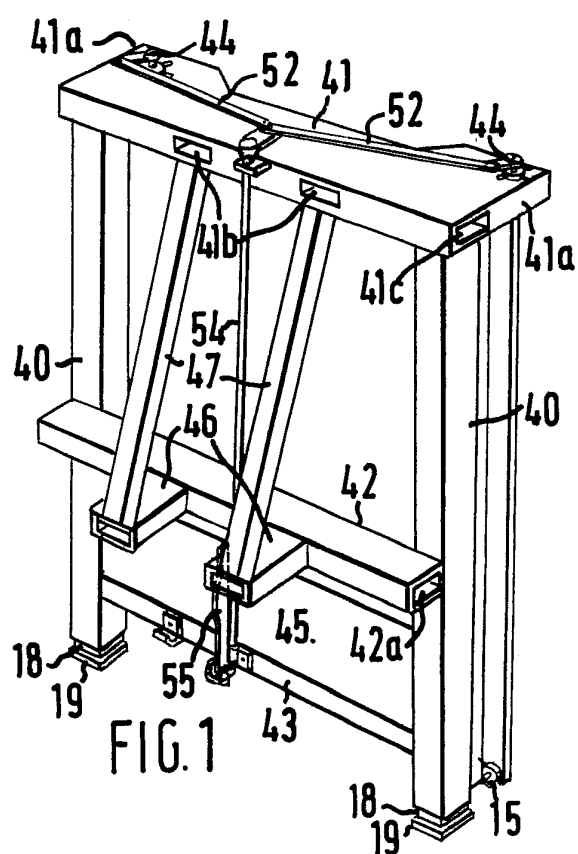
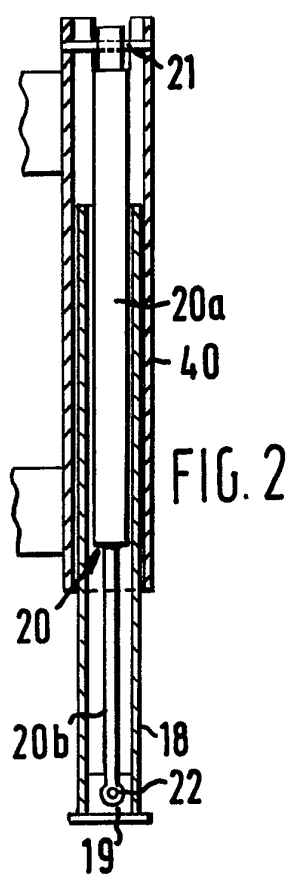
10 For at undgå, at det er nødvendigt for operatøren at klatre op på containerens top for at føre de øvre drejelåseorganer, såsom 44, i indgreb, er der passende tilvejebragt foranstaltninger til aktivering af disse samtidigt af en operatør, som står på jorden.

Fig. 3 viser den manuelt drevne konstruktion til dette
15 formål. På hver låsedel 50a's drejelige spindel 50 er der fastgjort en radial arm 51, som via et led 52 er forbundet med en radial arm 53 på en centralt placeret, nedadgående stang 54, og som er således indrettet, at en drejning af stangen 54 på 90° drejer spindlerne 50 i tilsvarende grad.
20 Et aktiveringshåndtag 55 er drejeligt fastgjort ved 54a på den nederste del af stangen 54 og kan fastlåses enten i en langs med stangen 54 liggende stilling (som vist) ved hjælp af fjederbelastet fastholdelsesorgan 56 med et hoved med vippetap (toggle-headed retainer), og som passerer igennem
25 et hul i håndtaget, eller i en vandret stilling, efter at stangen er drejet 90° ved hjælp af et drejeligt spæreorgan 57, som indespærrer håndtaget i et U-formet konsolorgan 58.

P a t e n t k r a v.

1. Håndteringsstativ til containertransportanlæg, hvilket stativ har stolper (40) og tværstivere (41, 42, 43), som forbinder stolperne, og øvre og nedre låseorganer (44 henholdsvis 15) på stativet, og som er indrettet til at indgribe med
- 5 øvre og nedre ISO-støbedele eller lignende dele på en container, så at stativet fastgøres hertil, og hvilket stativ har drivkraftstyrede, i retning op og ned bevægelige ben (18) i tilknytning til stolperne (10; 40; 60) til hævnning og sænkning af containeren, k e n d e t e g n e t ved, at de øvre
- 10 låseorganer (44) er drejelige låseorganer og er koblet sammen ved hjælp af mekaniske organer (51-55) på en sådan måde, at låseorganerne kan drejes manuelt op og i samtidigt ved hjælp af et aktiveringsorgan, der kan betjenes fra terrænhøjde.
2. Stativ ifølge krav 1, k e n d e t e g n e t ved, at de
- 15 mekaniske organer omfatter en ledforbindelse (51, 52) ved toppen af stativet, og som forbinder de drejelige låseorganer (44, 50a) på en sådan måde, at disse kan drejes sammen, samt en drejelig stang (54), som er indrettet til at aktivere ledforbindelsen og strækker sig nedad fra ledforbindelsen
- 20 til et aktiveringshåndtag (55) nær ved den nedre ende af stativet.

Frømdragne publikationer:



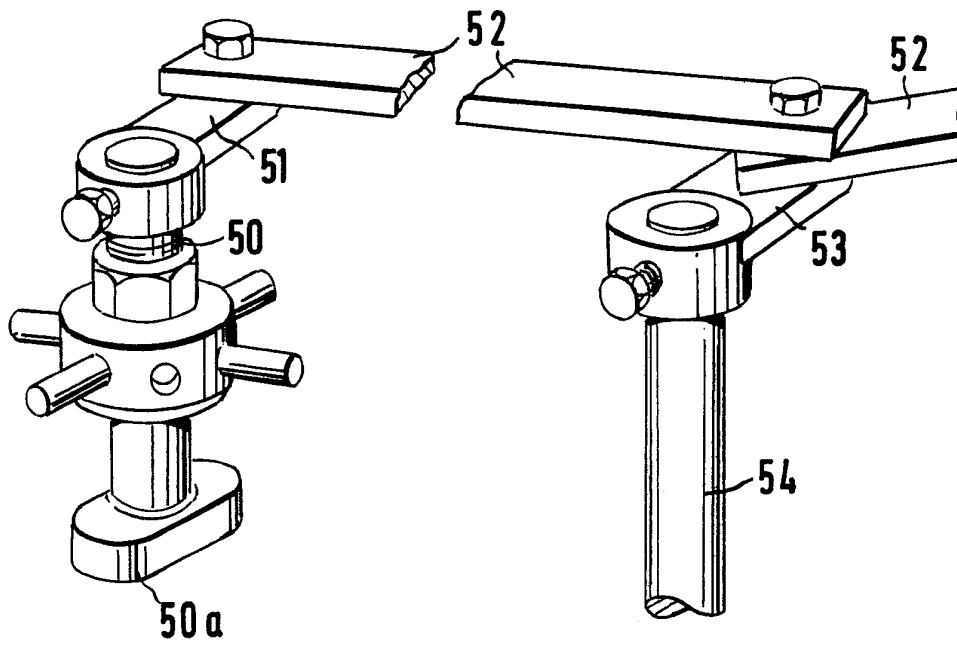


FIG. 3

