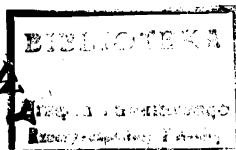


B66b 7/12



POLSKIEJ RZECZYPOSPOLITEJ LUDOWEJ

OPIS PATENTOWY

Nr 36223

Kl. 35 a, ~~22/01~~ 7/12

Przedsiębiorstwo Montażowe Urządzeń Górniczych *)

(Stalinogród, Polska)

Aparat do kontroli poślizgu lin

Udzielono patentu z mocą od dnia 14 sierpnia 1952 r.

Wynalazek dotyczy aparatu do kontroli poślizgu lin, który ma zastosowanie przy wyciągach systemu Koepe'go. Przy najmniejszym poślizgu liny aparat natychmiast sygnalizuje o grożącym klatkom wyciągowym niebezpieczeństwie i samoczynnie uruchamia hamulec z równoczesnym wskazaniem głębokości.

Aparat do kontroli poślizgu lin usuwa istniejące trudności w urządzeniach obecnie stosowanych przez wyeliminowanie możliwości poślizgu liny bez kontroli oraz usunięcia trudności jej zatrzymania.

Regulacja koła pędnego w wyciągach systemu Koepe'go jest natychmiast uzgadniana ze wskaźnikiem głębokościowym. Obecna kontrola poślizgu liny wymaga dużej uwagi mechanika nad śledzeniem znaków głębokościowych na kole pędnym i linie, które nie zawsze są uchwytne w momentach poślizgu liny.

Aparat do kontroli poślizgu liny według wynalazku eliminuje całkowicie brak kontroli przy najmniejszym poślizgu liny oraz natychmiast samoczynnie hamuje koło pędne liny, co przy obecnym systemie spełnia mechanik obserwując wskaźniki głębokościowe, porobione na linie wyciągowej. Wskaźnik głębokościowy w razie poślizgu liny natychmiast sygnalizuje i wskazuje niebezpieczeństwo.

Załączony rysunek przedstawia schematycznie aparat według wynalazku do kontroli poślizgu lin w odniesieniu do koła pędnego maszyny wyciągowej oraz liny wyciągowej klatek.

Lina *J*, która jest przewieszona przez koła linowe *A* i *B* i na której zawieszone są klatki *C*, w czasie pracy maszyny parowej zostaje za pomocą koła napędowego *G* przesuwana, wskutek czego koło *F* zostaje obracane koło swej osi. Koło *F* za pomocą przekładni trybowej obraca tarczę *F1*. Równocześnie koło napędowe *G* przez przekładnię trybową obraca tarczę *G1*. Tarcze *F1* i *G1* w czasie normalnej pracy liny *J* i koła napędowego *G* pracują ze sobą synchronicznie.

*) Właściciel patentu oświadczył, że twórcą wynalazku jest Henryk Partyka.

W momencie poślizgu liny *J*, tarcza *F1* zostaje raptownie wytrącona ze swej synchronizacji z tarczą *G1*. W tym momencie zostaje uruchomiony elektrycznie lub mechanicznie sygnał alarmowy *D*, kompresor *E* i hamulce *I*, które przez docisk liny *J* do koła napędowego *G* zatrzymują klatki *C*. Wskaźnik głębokościowy *H* podaje różnicę poślizgu liny *J* i wskazuje na grożące niebezpieczeństwo. Po dokonaniu korekty wskaźników *H* i tarcz *F1* i *G1* ponownie można uruchomić linę *J* i klatki *C*.

Zastrzeżenie patentowe

Aparat do kontroli poślizgu lin, znamienny tym, że posiada koło (*F*) obracane za pomocą

liny wyciągowej (*J*), poruszające tarczę (*F1*) obracającą się synchronicznie z tarczą (*G1*) poruszaną za pomocą koła napędowego (*G*), przy czym w razie raptownej zmiany synchronizacji tarcz (*F1*, *G1*) uruchomiany jest sygnał alarmowy (*D*) puszczający jednocześnie w ruch kompresor (*E*) działający na hamulec (*J*) unieruchamiający koło napędowe (*G*), a tarcze są sprzęgnięte ze wskaźnikiem głębokościowym (*H*), wykazującym wielkość poślizgu liny (*J*) i alarmującym grożące niebezpieczeństwo.

Przedsiębiorstwo Montażowe

Urządzeń Górniczych

