



POLSKIEJ RZECZYPOSPOLITEJ LUDOWEJ

OPIS PATENTOWY

Nr 45209

Kl. 35 b, 6/19

VEB Schwermaschinenbau „Heinrich Rau“ Wildau*)

Wildau, Niemiecka Republika Demokratyczna

Mechanizm jezdny wiszącego manipulatora kowalskiego

Patent trwa od dnia 7 lutego 1961 r.

Pierwszeństwo: 25 lutego 1960 r. (Niemiecka Republika Demokratyczna).

Przedmiotem wynalazku jest mechanizm jezdny manipulatora kowalskiego w małych kuźniach, który zawieszony na wózku można przesuwac po szynie jezdnej żurawia. Tego rodzaju manipulatory są stosowane w kuźniach o ograniczonych warunkach przestrzeni oraz dla mniejszych odkuwanych przedmiotów i są sterowane ze stanowiska dyspozytora albo ręcznie albo w całości elektrohydraulicznie.

Podczas trzymania ciężkiego materiału przeznaczanego do kucia, zawieszony manipulator podlega przeciążeniu od przodu, które dochodzi do granicy dopuszczalnej nierównowagi, i która może doprowadzić do wywrócenia się do agregatu na wózku, jeżeli w czasie kucia nastąpią dodatkowe uderzenia lub siły skrę-

cające. Próbowano dotychczas usunąć tę nierównowagę przez zakładanie przesuwne go ciężaru wyrównywującego, ale tym samym zwiększono równocześnie znacznie ogólny ciężar agregatu.

Według wynalazku zostało zbudowane urządzenie, które zapobiega skutkom występującej nierównowagi, bez kosztownych instalacji dodatkowych i bez niepotrzebnego obciążenia manipulatora.

Według wynalazku przy wózku manipulatora zostały założone chwytaki w postaci kół, toczących się razem z wózkiem pod jego szyną, które podczas przesuwu wózka swobodnie toczą się wraz z nim, a przy ruchu przechylnym agregatu niezwłocznie działają jako chwytaki.

Na rysunku jest pokazany przykład wykonania wynalazku.

Fig. 1 uwidocznia widok boczny, w kierunku

*) Właściciel patentu oświadczył, że współtwórcami wynalazku są Adolf Kort i inż. Wolfgang Schürer.

ku strzałki jednej połowy wózka, a fig. 2 — widok z przodu.

Silnik elektryczny 1 jest sprzęgnięty z przekładnią 2, na której walcu napędowym 3 osadzone są koła zębate 4 i 5. Te koła zębate za-
zębują się z kołami zębatymi przedniej pary kół napędzających 6 i 7, których ruch obrotowy przenosi się na tylną parę kół napędzających 9 za pomocą kół pośrednich 8. Dla zapobieżenia ruchowi przechylnemu agregatu z powodu podniesienia się kół z bieżni szyny żurawia, umieszczone są pod szyną żurawia cztery toczące się swobodnie kółka chwytakowe, 10 i 11 mieszczące się naprzeciw czterech kół wózka, (fig. 2). Kółka 10, 11 są uwidocznione także na fig. 1, w miejscach osadzenia A i B.

Zastrzeżenie patentowe

Mechanizm jezdny wiszącego manipulatora kowalskiego, który pracuje jako wózek suw-

nicowy o napędzie elektrycznym i przenoszony za pomocą kół zębatach na wszystkie cztery koła toczące się po wewnętrznej stronie szyny profilowej żurawia, na którym zamocowana jest obudowa zawieszona pionowo do zawieszenia narzędzi kowalskich, znamieny tym, że jest zaopatrzony w cztery chwytaki w postaci swobodnie wraz z wózkiem toczących się kółek (10, 11) osadzonych pod szyną jezdnią żurawia, przy czym kółka te zapobiegają wychylaniu się agregatu kuziennego w miejscu osadzenia kół.

VEB — Schermaschinenbau
„Heinrich Rau” Wildau

Zastępca: mgr Józef Kamiński
rzecznik patentowy

