



Patent dodatkowy
do patentu nr _____

Zgłoszono: 05.03.1974 (P. 169477)

Pierwszeństwo: _____

Zgłoszenie ogłoszono: 01.12.1975

Opis patentowy opublikowano: 30.07.1977

MKP B65g 37/00

Int. Cl.² B65G 37/00

CZYTELNIA

Urząd Patentowy
Polskiej Rzeczypospolitej Ludowej

Twórcy wynalazku: Leonard Hempel, Wiesław Pawlak

Uprawniony z patentu: Politechnika Gdańska, Gdańsk-Wrzeszcz (Polska)

**Urządzenie do samoczynnego załadunku ram z rybami do wózków
wędzarniczych**

1

Przedmiotem wynalazku jest urządzenie do samoczynnego załadunku ram z rybami do wózków wędzarniczych.

W znanym procesie wędzenia, ryby nawlekane są na druty ram wędzarniczych za pomocą agregatu, natomiast załadunek tych ram do wózków wędzarniczych odbywa się ręcznie.

Celem wynalazku jest skonstruowanie urządzenia współpracującego z agregatem nawlekającym, w którym puste ramy ułożone na wózku podawane są samoczynnie do agregatu nawlekającego, a następnie przekazane do pionowego podnośnika unoszącego je cyklicznie do góry.

Cel ten został osiągnięty przez zastosowanie układu hydraulicznego, który posiada siłownik podający na polecenie ramy do górnego urządzenia wybierającego, stanowiącego wychylne prowadnice i zatrzaski, oraz siłownik przesuwający wybraną ramę załadowaną prętami z rybą do zasobnika, o ruchu okresowym, złożonego z dwóch pionowych transporterów.

Na wale agregatu nawlekającego umieszczono mimośród sterujący zaworem połączonym z siłownikiem przesuwającym ramy, a na tłoczysku tego siłownika zamocowano zderzak chwytający ramy i otwierający zawór pomocniczy powodujący ruch tłoka do góry, który trwa do chwili przełączenia przez górną ramę zaworu zmieniającego kierunek ruchu tego tłoka.

Przedmiot wynalazku jest przedstawiony w przy-

2

kładzie wykonania na rysunku, na którym fig. 1 przedstawia schemat układu sterowania, fig. 2 — schemat urządzenia w widoku z boku, fig. 3 — schemat urządzenia w widoku z góry, a fig. 4 — schemat mechanizmu wybierającego.

Siłownik 1 unoszący ramy 2 połączony jest z zaworem 3 zmieniającym kierunek ruchu tłoka 4, a na wale 5 agregatu nawlekającego osadzony jest mimośród 6 sterujący zaworem 7 połączonym z siłownikiem 8 przesuwającym ramy 2 do zasobnika 9.

Na tłoczysku 10 siłownika 8 umocowany jest zderzak 11 chwytający ramy 2 i otwierający zawór 12 pomocniczy, powodujący ruch tłoka 4 do góry. Pod agregatem nawlekającym znajduje się wózek 13 z paletą 14. Mechanizm wybierający ramy 2 z palety 14 złożony jest z prowadnic 15 i zatrzasków 16 blokujących.

Agregat nawleka ryby na pręt 17, który dźwignia 18 przekazuje do zasobnika 19 prętów pełnych, a ramy 2 ułożone na palecie 14 wózka 13 znajdującego się pod tym agregatem podawane są do góry i chwytane przez mechanizm wybierający.

Na sygnał z agregatu nawlekającego pręty 17 z rybami układane są w ramy 2, a następnie rama ta jest przesuwana na pionowy podnośnik 9 za pomocą tłoczyska 10, przy czym podnośnik 9 stanowią dwa transportery 20 poruszające się okresowo do góry. Po zapełnieniu zasobnika 9 ramy 2 wybiera się okresowo wózkiem 21 wędrującym.

5

my (2) do zasobnika (9), zaś siłownik (1) unoszący ramy (2) połączony jest z zaworem (3) zmieniającym kierunek ruchu tłoka (4) po zetknięciu się końcówki tego zaworu z ramą (2), przy czym na tłoczysku (10) siłownika (8) przesuwającego ramy (2) umocowany jest zdzierzak (11) chwytający te ramy i otwierający zawór (12) pomocniczy, powodując ruch tłoka (4) do góry.



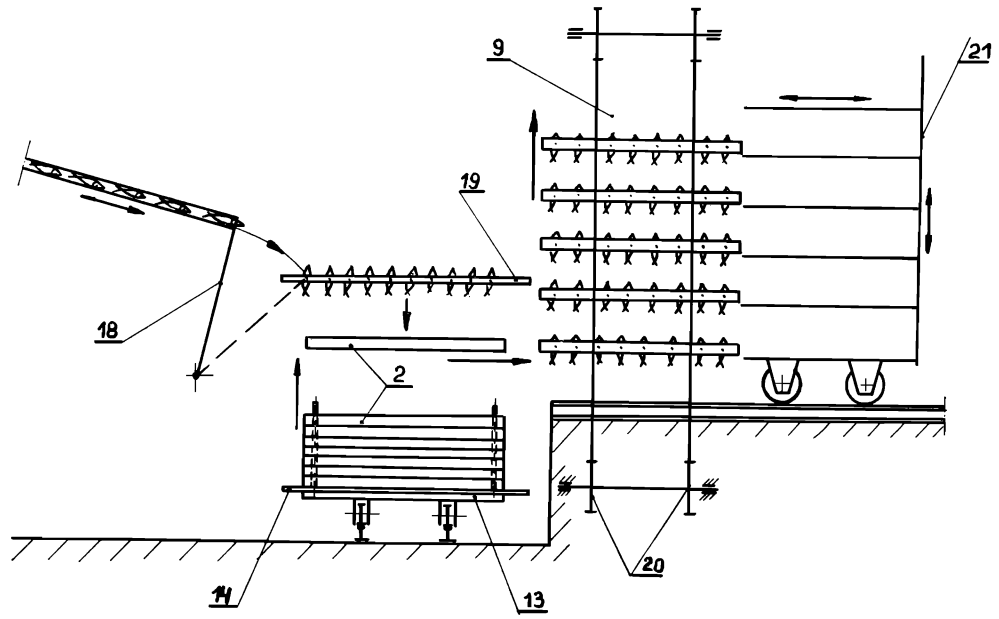


Fig. 2

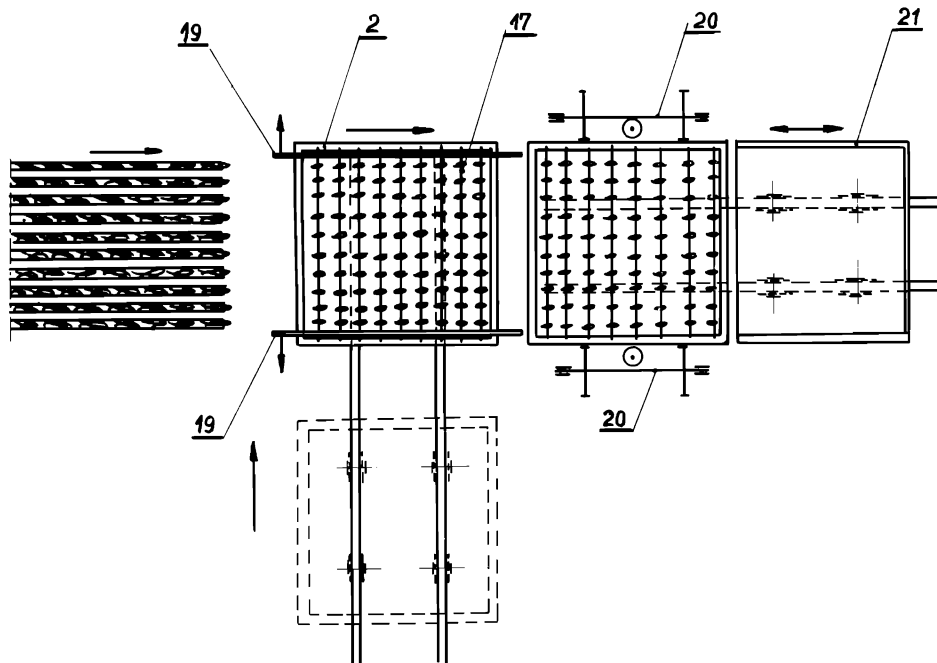


Fig. 3.

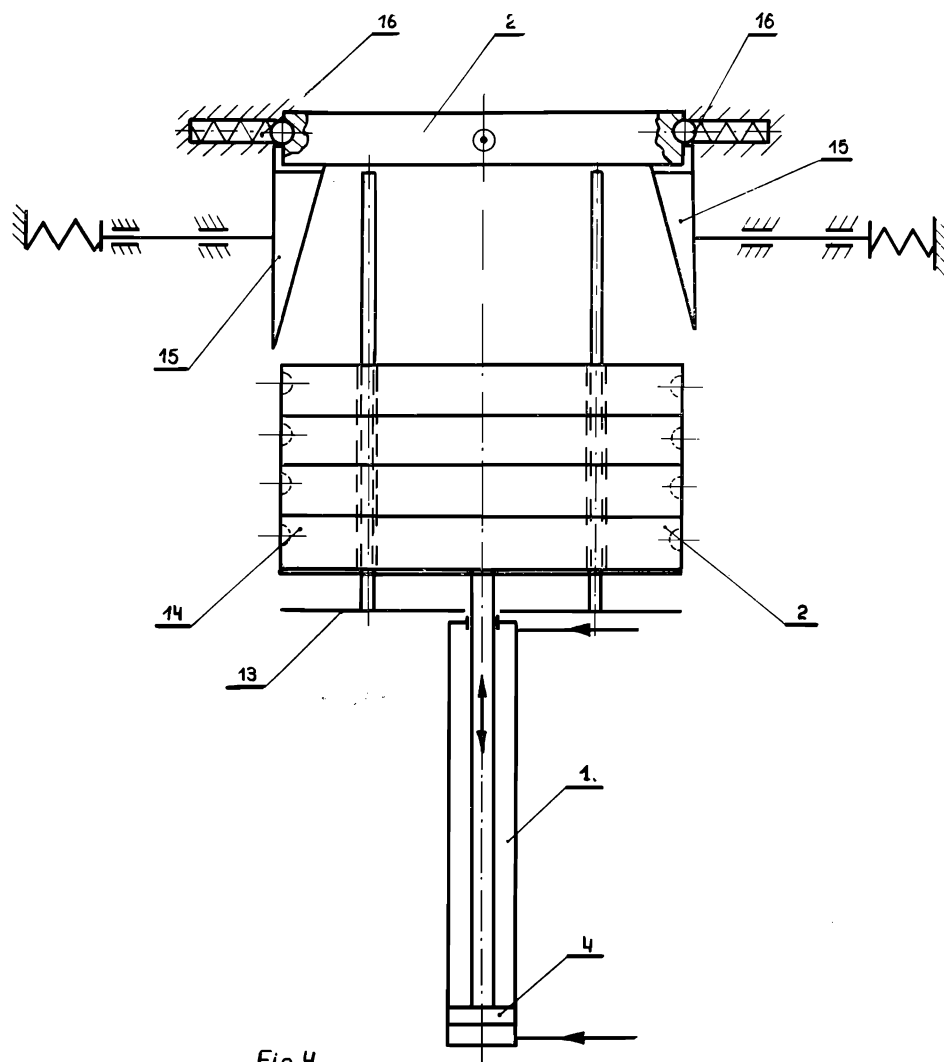


Fig. 4