



ÚŘAD PRO VYNÁLEZY
A OBJEVY

POPIS VYNÁLEZU K AUTORSKÉMU OSVĚDČENÍ

209723

(11)

(B1)

(51) Int. Cl.³
H 05 K 3/32

/22/ Přihlášeno 27 12 79
/21/ /PV 9449-79/

(40) Zveřejněno 31 03 81

(45) Vydáno 15 07 82

(75)

Autor vynálezu

DVORSKÝ VLADIMÍR a NOVOTNÝ JAROSLAV ing., PRAHA

(54) Posuvný držák ovíjecího nástroje

1

Vynález se týká posuvného držáku ovíjecího nástroje v poloautomatickém zapojovacím zařízení.

Ve známých poloautomatických zapojovacích zařízeních jsou pevné držáky ovíjecích nástrojů připevněny přímo na pohybový mechanismus pro svislý a vodorovný směr. Držáky jsou přestavitelné podle rozměrů zapojovaného rámu. U zapojovaných rámu, kde jsou vývody ovíjených špiček usazeny v nižší poloze než okraj rámu, je nutné odsadit pevný držák nástroje, aby při případném chybném posuvu nástroj nenajel do okraje rámu. V některých případech se pak může stát, že po odsazení držáku ovíjecí nástroj již nedosáhne na ovíjené špičky. Potom je třeba nastavit držák dovnitř zapojovaného rámu a opět vznikne nebezpečí poškození okraje rámu při chybném posuvu.

Účelem vynálezu je odstranění uvedených nevýhod. Podle podstaty vynálezu se toho dosáhne tím, že na ramenu pohybového mechanismu jsou upevněny dvě rovnoběžné vodorovné desky. Mezi nimi je vložen svislý sloupek, na kterém je volně nasunuto kuličkové pouzdro s nosným ramenem ovíjecího nástroje. Mezi kuličkovým pouzdrem a horní deskou je na sloupek navlečena spirálová pružina. Držák podle vynálezu je v okamžiku přejíždění bezpečně vzdálen od ovíjených špiček i od zapojovaného rámu.

Držák ovíjecího nástroje podle vynálezu je dále popsán příkladem pomocí přiloženého

2

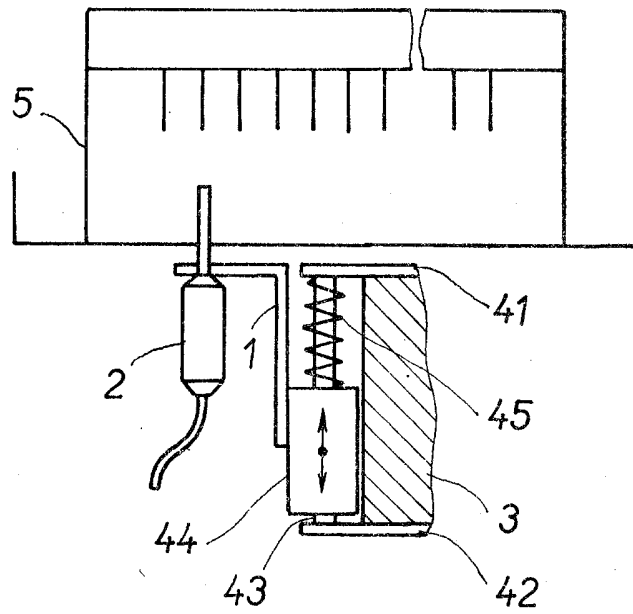
výkresu. Na obr. 1 je držák s nástrojem v dolní klidové poloze, na obr. 2 je držák s nástrojem v horní pracovní poloze. Na ramenu 3 pohybového mechanismu řízeného řídicím systémem zapojovacího zařízení jsou upevněny dvě rovnoběžné vodorovné desky 41, 42, mezi nimiž je svislý sloupek 43. Na sloupku 43 je nasunuto pohyblivé kuličkové pouzdro 44, na kterém je připevněno nosné rameno 1 ovíjecího nástroje 2. Mezi horní deskou 41 a kuličkovým pouzdrem 44 je na sloupku 43 nasunuta spirálová pružina 45. V klidovém stavu podle obr. 1, kdy se podle zapojovacího programu provádí automaticky přestavení držáku na další zapojovanou špičku, je ovíjecí nástroj 2 vyjmut z nosného rámu 1. Obsluha v té době zasunuje do nástroje 2 zapojovací drát. Nosné rameno 1 je zcela mimo prostor ohraničený rámem 5. Působením pružiny 45 je kuličkové pouzdro 44 v dolní poloze tj. u dolní desky 42. Po nasazení nástroje 2 do nosného ramene 1 obsluha překoná odpor pružiny 45 a zapojovací nástroj najede na další špičku podle obr. 2. Hrot ovíjecího nástroje 2 se nasune na ovíjenou špičku. Po skončení ovíjení se držák vrátí do dolní polohy podle obr. 1 a celý pracovní cyklus se opakuje. Pro posuv držáku ovíjecího nástroje je použito kuličkové pouzdro, které zaručuje vysokou přesnost najíždění na zapojovanou špičku a lehký chod.

PŘEDMĚT VYNÁLEZU

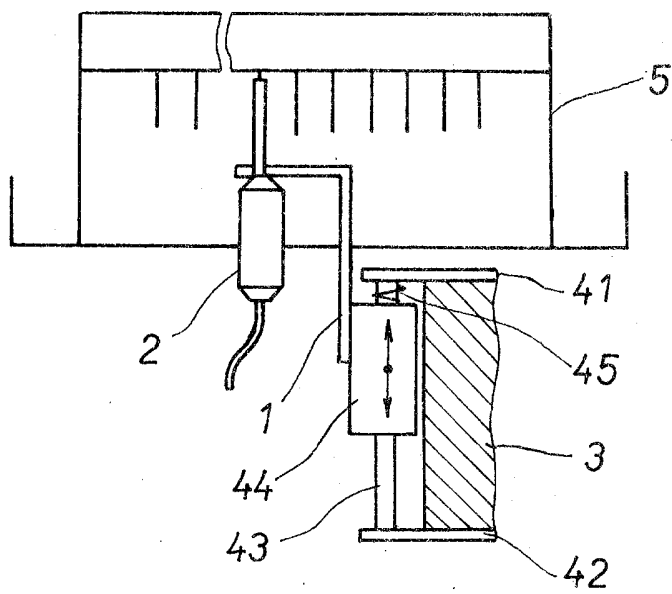
Posuvný držák ovíjecího nástroje v poloautomatickém zapojovacím zařízení pro připevnění ovíjecího nástroje na rameno pohybového mechanismu jsou upevněny dvě rovnoběžné vodorovné desky /41, 42/, mezi nimiž je vložen svislý sloupek /43/, na kte-

rém je volně nasunuto kuličkové pouzdro /44/ s nosným ramenem /1/ ovíjecího nástroje /2/ a mezi kuličkovým pouzdem /44/ a horní deskou /41/ je na sloupek /43/ navlečena spirálová pružina /45/.

2 výkresy



Obr. 1



Obr. 2