

POLSKA
RZECZPOSPOLITA
LUDOWA



URZĄD
PATENTOWY
PRL

OPIS PATENTOWY

94 487

Patent dodatkowy
do patentu nr 84054

Zgłoszono: 03.09.74 (P. 173848)

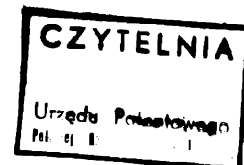
Pierwszeństwo: _____

Zgłoszenie ogłoszono: 24.04.76

Opis patentowy opublikowano: 31.12.1977

MKP B66c 23/36

Int. Cl.² B66C 23/36



Twórcy wynalazku: Edward Sosna, Andrzej Pająk, Stanisław Skoczylas

Uprawniony z patentu: Zakład Doświadczalny Dźwigów Samochodowych i Samojezdnych
przy Ośrodku Badawczo-Rozwojowym Maszyn Budowlanych,
Bielsko-Biała (Polska)

Mechanizm zmiany wysięgu

Wynalazek dotyczy udoskonalenia mechanizmu zmiany wysięgu zwłaszcza żurawia z wychylnym wysięgnikiem według patentu nr 84054.

Zgodnie z wynalazkiem opatentowanym za nr 84054 wychylny wysięgnik osadzono obrotowo pomiędzy ruchomym dźwigarem obrotowo zamocowanym na platformie a odciałem połączonym ze stojakiem, którego jedno ramie połączono obrotowo z ruchomym dźwigarem zaś drugie ramie połączono obrotowo z platformą. Układ ten posiada następujące wady: dla pełnej zmiany wysięgu wysięgnika, stopa wysięgnika musiała przebyć znaczną drogę wraz z ruchomym dźwigarem pod działaniem siłownika hydraulicznego o znacznym skoku, w położeniu transportowym stojak znacznie wystaje ponad wysięgnik niekorzystnie zwiększając gabaryt wysokości żurawia.

W celu uniknięcia w/w niedogodności udoskonalono konstrukcję mechanizmu zmiany wysięgu. Cel ten zrealizowano w ten sposób, że jedno z ramion stojaka nie połączono bezpośrednio z platformą lecz poprzez dodatkowe ramie osadzone obrotowo w platformie z liną łączącą to dodatkowe ramie z ruchomym dźwigarem poprzez krążek linowy obrotowo osadzony w platformie. Zaletami takiego rozwiązania są: zwiększenie zakresu zmiany wysięgu wysięgnika przy mniejszym przemieszczeniu stopy wysięgnika i skoku siłownika hydraulicznego zmiany wysięgu, w położeniu transportowym stojaka składa się w sposób zwarty do wysięgnika dzięki połączeniu jednego z jego ramion z dodatkowym ramieniem platformy.

Przedmiot wynalazku jest przedstawiony w przykładzie wykonania na rysunku, gdzie fig. 1 przedstawia położenie transportowe, fig. 2 — położenie pośrednie, fig. 3 — położenie robocze.

Jak przedstawiono na fig. 1, 2, 3 żuraw z wychylnym wysięgnikiem składa się z wysięgnika 1 połączonego obrotowo z dźwigarem ruchomym 2 poprzez sworzeń 8. Z kolei dźwigar 2 jest obrotowo zawieszony na platformie obrotowej 3 poprzez sworzeń 10. Wysięgnik połączony jest odciałem 5 ze stojakiem poprzez sworzeń

11, którego pręt 6 osadzony jest na sworzniu 8 a pręt 7 połączony jest z dodatkowym ramieniem 13 obrotowo osadzonym w platformie 3 poprzez sworznię 16. Lina 14 zamocowana sworzniem 12 do ramienia dodatkowego 13 łączy poprzez krążek 17 sworzniem 9 ruchomy dźwigar 2 poprzez sworznię 15.

Zmiana wysięgu jest realizowana poprzez siłownik hydrauliczny 4, którego cylinder osadzony jest na platformie a drąg połączony jest z ruchomym dźwigarem. Uruchamiając siłownik 4 powodujemy, że dzięki połączeniu liną 14 sworzni 12 i 15 poprzez krążek linowy 17 zmiana wysięgu jest progresywna.

Zastrzeżenie patentowe

Mechanizm zmiany wysięgu żurawia z wychylnym wysięgnikiem według patentu nr 84054, z n a m i e n n y t y m , że ramię stojaka (7) połączone jest dodatkowym ramieniem (13) obrotowo z platformą (3) oraz liną (14) poprzez krążek linowy (17) osadzony obrotowo na platformie (3) z dźwigarem (2).

Fig. 1

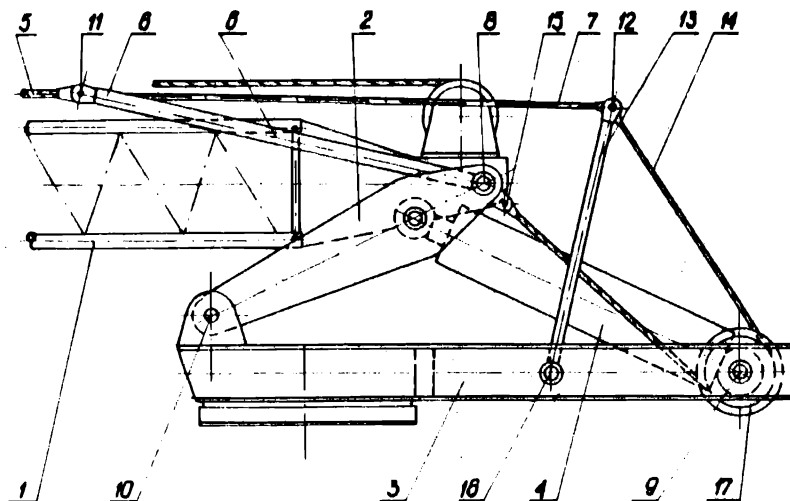


Fig 2

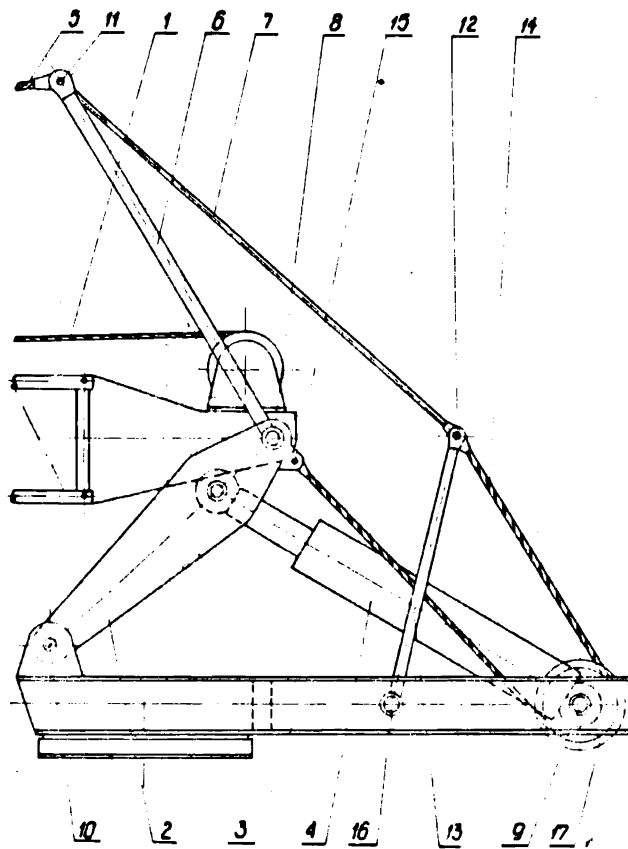


Fig. 3

