

UŽITNÝ VZOR

(19)
ČESKÁ
REPUBLIKA



ÚŘAD
PRŮMYSLVÉHO
VLASTNICTVÍ

(21) Číslo přihlášky: **2007 - 19524**

(22) Přihlášeno: **20.12.2007**

(47) Zapsáno: **25.02.2008**

(11) Číslo dokumentu:

18324

(13) Druh dokumentu: **U1**

(51) Int. Cl.:

A61G 7/018 (2006.01)

A61G 7/08 (2006.01)

A61G 3/00 (2006.01)

A61G 5/10 (2006.01)

(73) Majitel:

Daniševský Boris Ing., Polička, CZ
Haladová Petra Ing., Horní Bludovice, CZ
ROBOTSYSTEM, s. r. o., Ostrava, CZ
SLEZSKÝ VÝZKUM, s. r. o., Ostrava, CZ

(72) Původce:

Daniševský Boris Ing., Polička, CZ
Halada Pavel, Havířov, CZ
Vida Julius, Havířov, CZ

(54) Název užitého vzoru:

Systém náklonu a zvedání plošiny na transportním zařízení

CZ 18324 U1

Systém náklonu a zvedání plošiny na transportním zařízení

Oblast techniky

Technické řešení se týká systému náklonu a zvedání přepravní plošiny transportního zařízení pro využití v oblasti konstrukce říditelných vozíků v různých odvětvích, především však při přepravě pacienta, kdy je nutno zajistit jeho stabilizaci v určité poloze.

Dosavadní stav techniky

V současné době neexistuje řešení víceúčelového výsuvného a naklápěcího jediného sloupu u přepravních prostředků pro transport pacientů. Běžná je konfigurace dvou sloupů, která však má svá omezení v zastavěném prostoru a snižuje tak přepravní kapacitu pro nezbytně důležité přístroje k zajištění životních funkcí pacienta.

Podstata technického řešení

Výše uvedené nevýhody odstraňuje systém náklonu a zvedání plošiny podvozku transportního zařízení, v jehož základním rámu jsou poháněné a odpružené závěsy s extrémním natáčením kol, brzděné a odpružené závěsy s extrémním natáčením kol, pružící jednotka a systém řízení a ovládání kol, kde uprostřed základního rámu je pevně připojen blok vertikálního posuvu, přičemž na horní části bloku vertikálního posuvu je uloženo kloubové ústrojí ovládání náklonu, přičemž na opačné straně kloubového ústrojí je pevně spojená základna náklonu, k jejíž prodloužené části je prostřednictvím otočného čepu připojena horní část teleskopické tyče, přičemž její dolní část je suvně uložena v pohonu teleskopické tyče, přičemž pohon teleskopické tyče je pomocí druhého čepu uchycen v držáku pohonu teleskopické tyče, pevně uchyceného na plášti bloku vertikálního posuvu.

Přehled obrázků na výkrese

Na přiloženém výkrese je znázorněn obrázek 1, na kterém se nachází zařízení v axonometrickém pohledu.

Příklad provedení technického řešení

Systém náklonu a zvedání plošiny podvozku transportního zařízení, v jehož základním rámu 1 jsou poháněné a odpružené závěsy 2 s extrémním natáčením kol, brzděné a odpružené závěsy 3 s extrémním natáčením kol, pružící jednotka 4 a systém 5 řízení a ovládání kol, kde uprostřed základního rámu 1 je pevně připojen blok 6 vertikálního posuvu, přičemž na horní části bloku 6 vertikálního posuvu je uloženo kloubové ústrojí 7 ovládání náklonu, přičemž na opačné straně kloubového ústrojí 7 je pevně spojená základna 8 náklonu, k jejíž prodloužené části je prostřednictvím otočného čepu 10 připojena horní část teleskopické tyče 11, přičemž její dolní část je suvně uložena v pohonu 12 teleskopické tyče 11, přičemž pohon 12 teleskopické tyče 11 je pomocí druhého čepu 13 uchycen v držáku 9 pohonu 12 teleskopické tyče 11, pevně uchyceného na plášti bloku 6 vertikálního posuvu.

Funkce

Na základním rámu 1, ve kterém jsou umístěny poháněné a odpružené závěsy 2 s extrémním natáčením kol, brzděné a odpružené závěsy 3 s extrémním natáčením kol, pružící jednotka 4 a systém 5 řízení a ovládání kol, se uprostřed nachází pevně spojený blok 6 vertikálního posuvu, který slouží k vertikálnímu nastavování výšky a naklápění. Blok 6 vertikálního posuvu má v horní části uloženo kloubové ústrojí 7, které umožňuje náklon základny 8 náklonu. Pohyb základny 8 náklonu je umožněn pomocí pohybu teleskopické tyče 11, jejíž pohyb je vyvozován pohonem 12 teleskopické tyče 11. Pohon 12 teleskopické tyče 11 je svojí spodní částí uchycen v

držáku 9 pohonu pomocí druhého čepu 13 a základna 8 náklonu je propojena s horním koncem teleskopické tyče 11 pomocí otočného čepu 10.

Průmyslová využitelnost

- 5 Systém náklonu a zvedání plošiny na transportním zařízení se uplatní převážně tam, kde je z hlediska pohybu prostředku žádoucí umožnit pohyb přepravní plošiny ve vertikálním směru a tam, kde je požadavek náklonu této plošiny.

N Á R O K Y N A O C H R A N U

1. Systém náklonu a zvedání plošiny podvozku transportního zařízení, v jehož základním rámu (1) jsou poháněné a odpružené závěsy (2) s extrémním natáčením kol, brzděné a odpružené 10 závěsy (3) s extrémním natáčením kol, pružící jednotka (4) a systém (5) řízení a ovládání kol, kde uprostřed základního rámu je pevně připojen blok (6) vertikálního posuvu, **v y z n a ě u - j í c í s e t í m**, že na horní části bloku (6) vertikálního posuvu je uloženo kloubové ústrojí (7) ovládání náklonu, přičemž na opačné straně kloubového ústrojí (7) je pevně spojená základna (8) náklonu, k jejíž prodloužené části je prostřednictvím otočného čepu (10) připojena horní část 15 teleskopické tyče (11), přičemž její dolní část je suvně uložena v pohonu (12) teleskopické tyče (11), přičemž pohon (12) teleskopické tyče (11) je pomocí druhého čepu (13) uchycen v držáku (9) pohonu (12) teleskopické tyče (11), pevně uchyceného na plášti bloku (6) vertikálního posuvu.

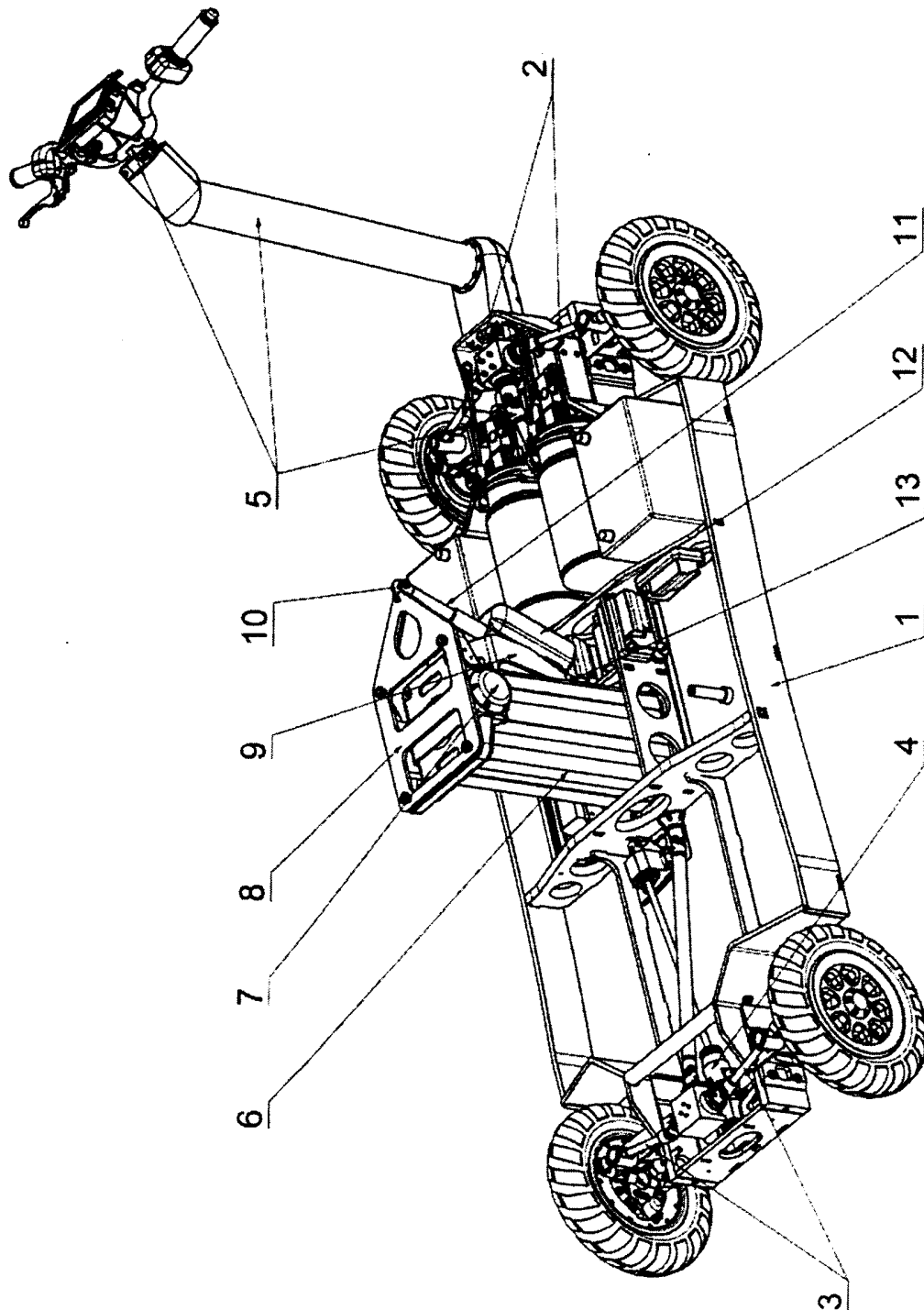
20

1 výkres

Seznam vztahových značek:

1. základní rám
2. poháněné a odpružené závěsy s extrémním natáčením kol
3. brzděné a odpružené závěsy s extrémním natáčením kol
- 25 4. pružící jednotka
5. systém řízení a ovládání kol
6. blok vertikálního posuvu
7. kloubové ústrojí
8. základna náklonu
- 30 9. držák pohonu
10. otočný čep
11. teleskopická tyč
12. pohon teleskopické tyče
13. druhý čep.

35



Obrázek 1

Konec dokumentu