



(19) **RU** ⁽¹¹⁾ **2 013 348** ⁽¹³⁾ **C1**

(51) МПК⁵ **B 66 C 1/44**

РОССИЙСКОЕ АГЕНТСТВО
ПО ПАТЕНТАМ И ТОВАРНЫМ ЗНАКАМ

(12) ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ К ПАТЕНТУ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

(21), (22) Заявка: 4908670/11, 06.12.1990

(46) Дата публикации: 30.05.1994

(71) Заявитель:

Енисеев Геннадий Александрович

(72) Изобретатель: Енисеев Геннадий
Александрович

(73) Патентообладатель:

Енисеев Геннадий Александрович

(54) ЗАХВАТ ДЛЯ ПАКЕТОВ ШТУЧНЫХ ГРУЗОВ И КИРПИЧА

(57) Реферат:

Использование: в контейнерных перевозках. Захват для пакетов штучных грузов и кирпича содержит стойки, на которых смонтированы связанные между собой подвижной осью челюсти, перемиčku с гнездами для настройки захвата на груз с разными габаритными размерами. Перемиčka шарнирно связана своими гнездами с челюстями. На верхнем конце выдвижного штока установлена траверса для грузоподъемного механизма. Нижний конец

выдвижного штока связан канатами, пропущенными через подвижные и неподвижные блоки полиспаста, с подвижной осью челюстей. Захват снабжен прижимной горизонтальной плитой, закрепленной на стойках. Неподвижные блоки установлены на плите, а подвижные блоки связаны с подвижной осью челюстей. Стойки выполнены гибкими. Перемиčka выполнена телескопической из двух частей, связанных между собой пружиной. Захват снабжен гибким сетчатым ограждением. 1 ил.

RU 2 0 1 3 3 4 8 C 1

RU 2 0 1 3 3 4 8 C 1



(19) **RU** ⁽¹¹⁾ **2 013 348** ⁽¹³⁾ **C1**
(51) Int. Cl.⁵ **B 66 C 1/44**

RUSSIAN AGENCY
FOR PATENTS AND TRADEMARKS

(12) **ABSTRACT OF INVENTION**

(21), (22) Application: 4908670/11, 06.12.1990

(46) Date of publication: 30.05.1994

(71) Applicant:
ENISEEV GENNADIJ ALEKSANDROVICH

(72) Inventor: ENISEEV GENNADIJ
ALEKSANDROVICH

(73) Proprietor:
ENISEEV GENNADIJ ALEKSANDROVICH

(54) GRIP FOR STACKS OF PIECE LOADS AND BRICKS

(57) Abstract:

FIELD: container transport. SUBSTANCE: grip has posts carrying jaws connected by movable shaft, and bridge with sockets to adjust the grip for loads of different dimensions. The bridge is pivotally connected by its sockets with the jaws. Upper end of extensible rod carries crosspiece of hoisting mechanism. Lower end of the extensible rod is connected by cables passed through movable and fixed pulleys of

block with movable shaft of the jaws. The grip is provided with horizontal pressure plate affixed to the posts. Fixed pulleys are mounted on plate, whereas movable pulleys are connected to the movable shaft of the jaws. The posts are flexible. The bridge is telescoping, made up of two parts linked by a spring. The grip has flexible meshed fencing. EFFECT: enhanced efficiency in operation. 1 dwg

RU 2 0 1 3 3 4 8 C 1

RU 2 0 1 3 3 4 8 C 1

Изобретение относится к контейнерным перевозкам, а более конкретно к средствам контейнеризации штучных изделий в том числе и пакетов кирпича.

Известны зажимные контейнера, предназначенные для транспортировки пакетов кирпича из линии обжига и на строительном объекте Б-8, Б-9 Ф-1 конструкции Суркова Д. Н., и выбранный как прототип захват для пакетов штучных грузов и кирпича.

Захват содержит стойки, на которых смонтированы, связанные между собой подвижной осью челюсти, переемычку с гнездами для настройки захвата на груз с разными габаритами, шарнирно связанную своими гнездами, выдвигной шток, на верхнем конце которого установлена траверса для соединения с грузоподъемным механизмом, а нижний конец связан канатами, пропущенными через подвижные блоки полиспаста, с подвижной осью челюстей.

Прототип имеет ряд технических несовершенств: под воздействием тряски во время транспортировки верхние ряды пакета занимают форму и размеры жесткого кожуха захвата и при снятии захвата разрушаются; повторному захвату пакета препятствуют выдвинувшиеся от тряски кирпичи; наличие жесткого футляра увеличивает вес захвата, что требует значительных усилий монтажника при установке захвата на пакет и увеличивает металлоемкость захвата.

Цель изобретения - создание универсального захвата, не допускающего развала пакета без жесткого футляра.

Сущностью изобретения и его отличительными признаками являются наличие прижимной горизонтальной плиты, закрепленной на гибких или телескопических стойках с закрепленными на ней неподвижными блоками полиспаста, подвижные блоки которой закреплены на подвижной оси челюстей. Захват отличается наличием в прижимной системе амортизирующей пружины, установленной на переемычке, выполненной телескопически из двух частей. Захват отличается наличием защитного гибкого сетчатого ограждения вместо жесткого футляра в аналогах.

На чертеже изображен предлагаемый захват, вид с торца.

Здесь: 1 - челюсти захвата (расположены парами по торцам), 2 - подвижная ось челюстей (шарнирно соединена с концами (верхними) рычагов челюстей), 3 - неподвижная ось челюстей, 4 - неподвижная ось челюсти в виде стопорного болта фиксирующей неподвижную ось челюсти на переемычке, 5 - прижимные балки (завершают нижние концы челюстей на обоих торцах захвата), 6 - пакет штучных материалов, 7 - телескопическая переемычка (расположена на двух неподвижных осях челюстей), 8 - подвижные блоки полиспаста, 9 - корпус подвижного блока полиспаста (расположен на подвижной оси челюстей и несет на себе подвижные блоки полиспаста), 10 - прижимная горизонтальная плита (в рабочем состоянии находится на верхнем ряду пакета кирпичей), 11 - неподвижный блок полиспаста (закреплена на прижимной горизонтальной плите), 12 - траверса для соединения с грузовым механизмом, 13 - выдвигной шток (прикрепляется к траверсам), 14 - канат

полиспаста, 15 - клиновое тормозное устройство, 16 - неподвижная траверса, 17 - гибкая стойка (расположена между прижимными балками и прижимной горизонтальной плитой), 18 - защитное гибкое сетчатое ограждение (прикрепляется к гибким стойкам), 9 - амортизационная пружина (расположена в телескопической переемычке).

Челюсти 1 под воздействием движения подвижной оси 2, поворачиваясь вокруг неподвижных осей 3 и 4, прижимными балками 5 зажимают нижний ряд пакета кирпичей 6 в горизонтальном направлении. Неподвижная ось челюстей 4 стопорным болтом соединяя челюсти 1 с телескопической переемычкой 7, меняя свое положение на ней настраивает захват на габариты пакета. Подвижная ось 2, связанная с подвижными блоками полиспаста 8, расположенными на корпусе подвижного блока полиспаста 9, передает на прижимную горизонтальную плиту 10 часть усилия зажима челюстей через неподвижные блоки полиспаста 11 от грузоподъемного механизма через траверсу 12 и выдвигной шток 13 посредством передачи усилий по канатам полиспаста 14. По завершении хода челюстей 1 и прижимной горизонтальной плиты, выдвигной шток 13 при помощи клинового тормозного устройства 15, закрепленного к подвижной траверсе 16. Гибкие стойки 17 несут на себе нагрузку от веса прижимной горизонтальной плиты в нерабочем состоянии и служат для крепления защитного гибкого сетчатого ограждения 9. Амортизационная пружина 19 восполняет напряжение в системе зажима при утряске пакета 6 от транспортировки. Съем захвата с пакета осуществляется посредством расслабления клинового тормозного устройства 18 и перестановки грузового крюка с подвижной траверсы 12 на неподвижную траверсу 16.

Экономический эффект от применения захвата ожидается за счет устранения перекладки разрушающихся верхних рядов пакета и экономии машинного времени грузоподъемных механизмов затрачиваемых при повторном загрузке.

Формула изобретения:

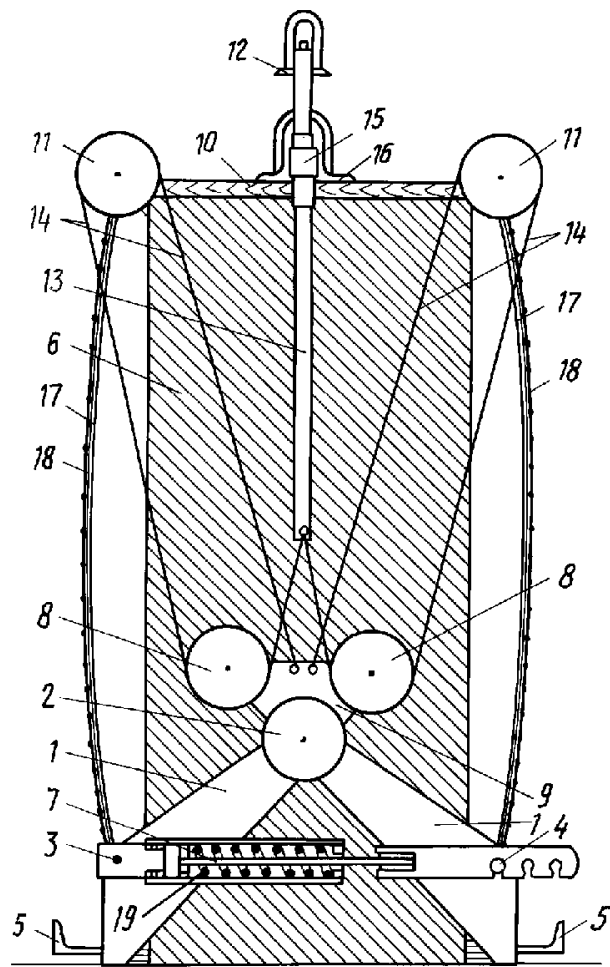
1. ЗАХВАТ ДЛЯ ПАКЕТОВ ШТУЧНЫХ ГРУЗОВ И КИРПИЧА, содержащий стойки, на которых смонтированы связанные подвижной осью челюсти, переемычку с гнездами для настройки захвата на груз с разными габаритными размерами, шарнирно связанную гнездами с челюстями, выдвигной шток, на верхнем конце которого установлена траверса для соединения с грузоподъемным механизмом, а нижний конец связан канатами, пропущенными через подвижные и неподвижные блоки полиспаста, с подвижной осью челюстей, отличающийся тем, что захват снабжен прижимной горизонтальной плитой, закрепленной на стойках, при этом неподвижные блоки установлены на плите, а подвижные связаны с подвижной осью челюстей.

2. Захват по п. 1, отличающийся тем, что стойки выполнены гибкими.

3. Захват по п. 1, отличающийся тем, что переемычка выполнена телескопической из двух частей, связанных между собой пружиной.

4. Захват по п. 1, отличающийся тем, что он снабжен гибким сетчатым ограждением.

RU 2013348 C1



RU 2013348 C1