ÖZET

SOSİSLERİN KONUMLANDIRILMASI İÇİN TERTİBAT VE USUL

Buluş sosislerin konumlandırılması için, üzerine ayrı kıvrılmış sosislerin (1) yerleştirilebildiği ve taşıma yönünde (25) bir hareket hareket hattı boyunca taşınabildiği, hareket ettirilebilir, özellikle dönen bir taşıma elemanına (18) sahip en az bir taşıma aracı (16) içeren bir tertibata (12) ve bir usule ilişkindir. Buluşun özelliği taşıma yönünün (25) enlemesine birbirine mesafeli olan ve hareket edebilir taşıma elemanının (18) üst tarafında düzenlenen ve sosislerin yanal olarak yönlendirilmesi için en az bir kılavuz (34, 36) içeren iki konumlandırma aracı (30, 32) içermesidir.

İSTEMLER

1. Kıvrılmış sosislerin (1) konumlandırılması için, üzerine ayrı kıvrılmış sosislerin (1) yerleştirilebildiği ve taşıma yönünde (25) bir hareket hattı boyunca taşınabildiği, hareket ettirilebilir, dönen bir taşıma elemanına (18) sahip en az bir taşıma aracı (16) içeren tertibat (12) olup,

burada taşıma yönünün (25) enlemesine birbirine mesafeli olan ve hareket edebilir taşıma elemanının (18) üst tarafında düzenlenen ve sosislerin yanal olarak yönlendirilmesi için en az bir kılavuz (34, 36) içeren iki konumlandırma aracı (30, 32) düzenlenmiştir ve burada konumlandırma aracının (30, 32) kılavuzlarının (34, 36) mesafesi, kıvrılmış sosisin (1) birbirine mesafeli yan kılavuzlar (34, 36) vasıtasıyla esnek olarak şekil değiştireceği ve bu arada en azından biraz düzeltileceği veya düz bükületeceği şekilde ayarlanmıştır, tertibatın özelliği hareket hattı boyunca taşınmaya devam edilmesi sırasında sosisin (1) ön ucunun mesafeli konumlandırma aracının (30, 32) kılavuzlarından (34, 36) kurtulması, bu sırada sosisin bir arka bölümünün hala kılavuzların (34, 36) arasında kalması, sosisin (1) serbest kalmasından sonra esnekliği nedeniyle en azından kısmen yeniden önceki daha çok kıvrılmış formunu alması ve sosisin (1) ön bölümünün taşıma yönünün (25) enlemesine bir yönde ve bu suretle en azından biraz sosisin (1) hareket hattının enlemesine hareket etmesidir.

2. İstem 1'deki gibi tertibat olup, özelliği her konumlandırma aracının (30, 32) sosisler için taşıma yönünde (25) uzanan uzun bir kılavuz (34, 36) içermesidir, burada kılavuzlar (34, 36) taşıma yönünün enlemesine mesafeli olarak karşılıklı bulunur.

3. İstem 1'deki gibi tertibat olup, özelliği iki konumlandırma aracının (30, 32) kılavuzlarının (34, 36) mesafesinin bir ayarlama aracı (62) vasıtasıyla ayarlanabilir olmasıdır.

4. İstem 2 veya 3'teki gibi tertibat olup, özelliği kılavuzun (34, 36) uzunluğunun ve karşılıklı bulunan kılavuzların (34, 36) birbirine mesafesinin değiştirilebilir ve sosislerin (1) uzunluğuna uyarlanabilir olmasıdır

5. İstem 2 ila 5'in birindeki gibi tertibat olup, özelliği kılavuzun (34, 36) uzunluğunun yaklaşık olarak bir sosisin (1) uzunluğuna ve mesafesinin bir sosisin (1) çapına karşılık gelmesidir.

6. İstem 2 ila 5'in birindeki gibi tertibat olup, özelliği kılavuzun (34, 36) esas itibariyle rijit bir ray (41, 43) veya dönen esas itibariyle taşıma yönünde uzanan bant (38, 40) veya silindirli konveyör (140) olarak oluşturulmasıdır.

7. Önceki istemlerden en az birindeki gibi tertibat olup, özelliği daha önce konumlandırılan sosislerin (1) ayrılması için, taşıma yönüne (25) ilişkin olarak konumlandırma araçlarının (30, 32) aşağı yönünde düzenlenen, bir taşıma aracının (16) taşıma elemanının (18) üst tarafında düzenlenen hareket hattının içine uzanan bir ayırma elemanına (84) sahip bir ayırma aracı (82) içermesidir.

8. Önceki istemlerden en az birindeki gibi tertibat olup, özelliği sıvı bir kayganlaştırıcı maddenin taşıma elemanının (18) ve/veya sosislerin (1) üstüne uygulanması için, sıvı kayganlaştırıcı maddenin taşıma elemanının (18) ve/veya sosislerin (1) üstüne boşaltılması için bir boşaltma nozülü (106) ve kayganlaştırıcı maddenin nozüle (106) beslenmesi için bir pompaya bağlanabilen bir besleme hattına sahip bir araç (104) içermesidir.

9. Önceki istemlerden en az birindeki gibi tertibat (120) olup, özelliği hareket edebilir taşıma elemanına (18) bitişik olarak düzenlenen, hareket hattı üstündeki bir veya daha fazla sosisin (1) geçici olarak durdurulması için sosislerin (1) hareket hattının içine ve hareket hattından dışarıya hareket edebilen bir durdurucuya (124) sahip bir durdurma aracı (122) içermesidir, burada durdurucu (124) sosisi (1) taşıma yönünün enlemesine konumlandıran karşılıklı bulunan iki kılavuzla (34, 36) işbirliği yapar.

10. Kıvrılmış sosislerin (1) konumlandırılması için, ayrı kıvrılmış sosislerin (1) bir taşıma aracının (16) hareket edebilen, tercihen dönen bir taşıma elemanının (18) üstüne yerleştirildiği, sosislerin (1) bir hareket hattı boyunca taşıma elemanının (18) üstünde taşındığı, sosislerin (1) bir konumlandırma tertibatının (12, 12.1, 12.2, 120) içinde birer kılavuz (34, 36) içeren birbirine mesafeli iki konumlandırma aracının (30, 32, 30.1, 32.1) arasına yerleştirildiği, usul olup, burada konumlandırma araçlarının (30, 32, 30.1, 32.) mesafesi kıvrılmış sosislerin (1) birbirine mesafeli yan kılavuzlar (34) vasıtasıyla esnek bir şekilde deforme edileceği ve en azından biraz düzleştirileceği veya düz kıvrılacağı şekilde seçilmiştir, usulün özelliği hareket hattı boyunca taşınmaya devam edilmesi sırasında sosisin (1) ön ucunun mesafeli konumlandırma aracının (30, 32, 30.1, 32.1)

kılavuzlarından (34, 36) kurtulması, bu sırada sosisin bir arka bölümünün hala kılavuzların (34, 36) arasında kalması, sosisin (1) serbest kalmasından sonra esnekliği nedeniyle en azından kısmen yeniden önceki daha çok kıvrılmış formunu alması ve sosisin (1) ön bölümünün taşıma yönünün (25) enlemesine bir yönde ve bu suretle en azından biraz sosisin (1) hareket hattının enlemesine hareket etmesidir.

11. İstem 10'daki gibi usul olup, özelliği bir kılavuzun (34, 36) uzunluğunun yaklaşık olarak bir sosisin (1) uzunluğune ve mesafesinin yaklaşık olarak bir sosisin (1) çapına karşılık gelmesi ve bir sosisin (1) esas itibariyle iki kılavuzun (34, 36) arasında taşınması ve burada esnek olarak şekil değiştirmesidir.

12. İstem 11'deki gibi usul olup, özeliği taşıma yönünde (25) konumlandırılan sosislerin (1) bir ayırma aracına (82) beslenemesi ve bu suretle sosislerin (1) aynı şekilde konumlandırılan kıvrımlar içeren sosis (1) grubu olarak tasnif edilmesidir.

13. Önceki istemler 10 ila 12'nin birindeki gibi usul olup, burada sosisler (1), üstünde bir veya daha fazla sosisin (1) hareket hattının üstünde geçici olarak durdurulduğu, bir dudurucuya (124) beslenir ve daha sonra bir veya daha fazla sosis (1) gruplandırılarak taşınmaya devam edilir ve isteğe bağlı olarak paketlenebilir.

14. Önceki istemler 10 ila 13'ün en az birindeki gibi usul olup, burada sosisler (1) ilk önce bir dolum makinesi (4) vasıtasıyla bir bağırsağın içine doldurulur, daha sonra bir döndürme aracı (8) vasıtasıyla döndürülür, daha sonra bir ayırma aracı (10) vasıtasıyla ayrılır ve daha sonra bir konumlandırma tertibatına (12), tercihen önceki istemlerden en az birindeki gibi bir konumlandırma tertibatına (12) beslenir.

TARİFNAME

SOSİSLERİN KONUMLANDIRILMASI İÇİN TERTİBAT VE USUL

Buluş sosislerin konumlandırılması için üzerine ayrı sosislerin yerleştirilebildiği ve taşıma yönünde bir hareket hattı boyunca taşınabildiği, hareket ettirilebilir, özellikle dönen bir taşıma elemanına sahip en az bir taşıma aracı içeren bir tertibata ilişkindir. Buluş ayrıca sosislerin konumlandırılması için bir sisteme ilişkindir.

Buluş ayrıca sosislerin konumlandırılması için, ayrı sosislerin bir taşıma aracının hareket ettirilebilir, tercihen dönen bir taşıma elemanının üstüne yerleştirildiği ve sosislerin bir hareket hattı boyunca taşıma elemanının üstünde taşındığı, bir usule ilişkindir.

Sosis gibi macun kıvamındaki gıda maddesi kütlesinden porsiyonların endüstriyel olarak üretilmesi sırasında çok sayıda makinenin sosis hatları birbirine uyarlanan bir sistem olarak kombine edilir. Farklı kalitede, uzunlukta veya çapta sosisler ayrı ve birbirine uyarlanan makineler vasıtasıyla bir üretim hattı içinde üretilebilir. Örneğin sosisler doğal, yapay veya kolajen bağırsaktan üretilebilir. Bir dolum makinesi ve buna bağlanan adaptörler vasıtasıyla macun kıvamında gıda maddesi kütlesi, bağırsağın içine doldurulabilir. Bir döndürme aracı vasıtasıyla ayrı porsiyonlar üretilebilir. Porsiyonlar bir ayırma aracı vasıtasıyla ayrı sosisler olarak ayrılabilir. Bu suretle bir sosis hattı içinde dakikada 1.000'den fazla sosis üretilebilir. Sosisler farklı şekillerde ileri işleme tabi tutulabilir ve ambalaj makineleri vasıtasıyla ambalajlanabilir. Örneğin üretim sırasında patlayan sosisler gibi ayrı porsiyonlar ambalajlamadan önce ayrılır, yani sürecin dışına çıkarılır.

Ambalaj makineleriyle ambalajlama göz önünde bulundurulduğunda çoğunlukla sosislerin (veya benzer ayrı porsiyonların) konumlandırılması veya tasnif edilmesi gereklidir. Uzunluğa göre bir tasnifin yanında bir porsiyonun kıvrımına göre de bir tasnif istenebilir veya gerekli olabilir. Bu suretle örneğin çok sayıda ayrı kıvrılmış sosisin yanyana ve ayrıca isteğe bağlı olarak üst üste bir ambalaj, örneğin bir çanağın içine yerleştirilmesi istenebilir. Burada kıvrımlı sosislerin aynı yönde yerleştirilmeleri istenebilir. Burada üretimden sonra, özellikle ayrı porsiyonların ayırma aracı vasıtasıyla ayrılmasından sonra üretilen sosislerin rastgele ve farklı yönlerde kıvrılması ve hiç bir zaman aynı ve homojen bir kıvrımın bulunmamasına ilişkin zorluk ortaya çıkar. Bunun yerine sosisler farklı belirginliğe sahip

kıvrımla ve farklı yönde kıvrımla ortaya çıkar. Bu aynı zamanda ayrı sosislerin özellikle dönen bir taşıma elemanı, örneğin bir taşıma bandı içeren bir taşıma aracının üstüne yerleştirilmesi sırasındaki durumdur. Sosisler kıvrımlarına bağlı olarak farklı yönlere bakar, yani sosislerin taşıma bandı üstünde bulunması sırasında kıvrım bir sağa doğru bir sola doğru bakar.

Kıvrılmış sosislerin kabul edilebilir bir işlem hızıyla güvenli bir şekilde konumlandırılması ve/veya tasnif edilmesi sosis hatlarında bu güne kadar bir sorun oluşturmaktaydı. Düz porsiyonların, örneğin düz sosislerin gruplandırılması mümkünken, kıvrılmış sosislerin kabul edilebilir bir hızla güvenli bir şekilde konumlandırılmasının veya tasnif edilmesinin gerçekleştirilmesi teknik sistemlerde bulunmamaktadır.

DE 4 007 803 A1 sosislerin nakledilmesi için bir araç ve buna ilişkin bir usul açıklamaktadır. Sosisler bu anlamda ilk önce sosislerin uzunlamasına eksenlerinin taşıma yönüne paralel uzandığı bir konum içerir. Bu şekilde konumlandırılan sosisler bir yön değiştirme tertibatının içine sokulur ve bunun tarafından esas itibariyle 90° döndürülür, bu suretle sosislerin uzunlamasına ekseni artık taşıma yönünün enlemesine konumlandırılmıştır. Ancak bu tertibat kıvrılmış sosislerin kıvrımlarına göre tasnif edilmesi için uygun değildir.

US 2002/0115401 A1 sosisler için, üstüne sosislerin yöneltilmesi için kılavuzların yerleştirildiği bir titreşimli bant prensibiyle çalıştırılan, bir taşıma ve tasnif tertibatı açıklamaktadır. Bantın titreşimi ve eğimi vasıtasıyla sosisler bu kılavuzların içine gelir ve taşıma yönünde taşınır.

WO2012/144890 istem 1 ila 10'un giriş kısmındaki gibi bir tertibat açıklamaktadır.

Ancak kıvrılmış sosislerin bu tür kılavuzların arasında bir tasnifini başarabilen bir tertibat açıklanmamıştır. Kıvrılmış sosislerin kıvrım yönlerine ve daha sonraki gruplandırlmasına göre bir tasnif açıklanmamıştır.

Bu buluşun amacı ayrı porsiyonların, özellikle kıvrılmış sosislerin konumlandırılması ve/veya tasnif edilmesi için bir tertibat temin etmektir. Buluşun amacı ayrıca sosislerin konumlandırılması ve/veya tasnif edilmesi için bir usul ve bir sistem temin etmektir.

İstem 1'de tanımlanan buluş bu amaca bir birinci açıdan girişte sözü edilen türde bir tertibatta sosislerin yanal olarak yönlendirilmesi için en az bir kılavuz içeren, taşıma yönünün enlemesine birbirine mesafeli olan hareket ettirilebilir taşıma elemanının üstünde

düzenlenen iki konumlandırma aracı vasıtasıyla ulaşmaktadır, burada konumlandırma aracının kılavuzlarının mesafesi, kıvrılmış sosislerin birbirine mesafeli yan kılavuzlar vasıtasıyla esnek bir şekilde şekil değiştireceği ve en azından biraz düzleştirileceği veya düz kıvrılacağı şekilde ayarlanmıştır ve hareket hattı boyunca taşımanın devam etmesi sırasında sosisin ön ucu birbirine mesafeli konumlandırma aracının kılavuzlarından kurtulurken, sosisin bir arka bölümü hala kılavuzların arasında kalır, sosis serbest kaldıktan sonra esnekliği nedeniyle en azından kısmen daha önce çok fazla kıvrılmış olduğu formu alır ve sosisin ön bölümü taşıma yönünün enlemesine ve bu suretle sosisin hareket hattının en azından biraz enlemesine bir yönde hareket eder.

Buluşa uygun olarak birbirine mesafeli olan ve bir taşıma elemanının, örneğin dönen bir taşıma bandının, üst tarafında düzenlenen, birer kılavuz içeren iki konumlandırma aracı vasıtasıyla ayrı sosisler endüstriyel bir işlem çerçevesi içinde basit ve güvenli bir şekilde ve yüksek bir hızla konumlandırılabilir. Kıvrılmış tek bir sosis taşıma elemanı vasıtasıyla hareket hattı boyunca birbirine mesafeli konumlandırma araçlarının iki kılavuzunun arasına gelir. Kıvrılmış, düz, taşıma elemanının üstünde bulunan sosis kılavuz elemanlar arasında merkezlenir ve sevk edilir.

Konumlandırma tertibatının kılavuzlarının mesafesi özellikle, kıvrılmış sosis birbirine mesafeli yan kılavuzlar vasıtasıyla esnek olarak şekil değiştireceği ve bu sırada biraz düzleştirileceği veya düz kıvrılacağı şekilde seçilebilir ve ayarlanabilir. Sosis bu esnek olarak şekil değiştirdiği, en azından biraz düzeltildiği pozisyonda taşıma elemanı vasıtasıyla ilk önce hareket hattı boyunca hareket ettirilir. Özellikle sosisin iki uç bölümünün bir -yan- konumlandırma aracının kılavuzunun üstüne dayanacağı, bu sırada sosisin karşı tarafta bulunan bir orta (en azından kısmen konveks) bir bölgesinin ikinci konumlandırma aracının karşı taraftaki mesafeli kılavuzunun üstüne dayanacağı bir pozisyon seçilebilir. Hareket hattı boyunca taşımanın devamında sosisin ön ucu bir zaman noktasında mesafeli konumlandırma aracının kılavuzlarından kurtulur, bu sırada sosisin bir arka bölümü hala kılavuzların arasında kalır, örneğin bir orta bölüm hala kılavuzlardan birisinin üstüne ve arka uç bölüm hala karşı taraftaki kılavuzun üstüne bitişik olarak kalır. Esneklik, düzleştirme ve esnek şekil değiştirme nedeniyle sosisin içinde biriken enerji nedeniyle sosis daha sonra serbest kalmasından sonra en azından kısmen daha önce çok fazla kıvrıldığı formunu alır. Sosisin ön bölümü burada taşıma yönünün enlemesine ve bu suretle sosisin hareket hattının en azından biraz enlemesine hareket ettirilir. Bir tarafa, örrneğin sağa doğru kıvrılmış sosisler konumlandırma aracının kılavuzlarından

kurtulduktan sonra özellikle ön bölümleriyle, bu sırada diğer tarafa doğru, örneğin sola doğru kıvrılmış daha çok sola doğru bakan sosisler özellikle ön bölümleriyle daha çok kılavuzun bir tarafı üstünde bulunur. Bu suretle birbirini takip eden sosisler her iki konumlandırma aracının içinden geçtikten sonra ya taşıma elemanının üstünde biraz daha fazla sola doğru konumlandırılır veya solda bulunur veya sağa doğru konumlandırılır veya taşıma elemanının üstünde biraz daha fazla solda bulunur. Bu suretle sosisler daha sonra bu tür bir konumlandırmanın ardından kıvrımlarına göre tasnif edilebilir. Burada iki kılavuzun birbirine mesafesi önemlidir. Mesafe ilgili çapa ve/veya porsiyonların uzunluğuna göre uyarlanmalı ve ayarlanmalıdır. Porsiyonlar veya sosisler buluşun bir düzenlemesinde kılavuz vasıtasıyla en azından geçici olarak biraz düzleştirilir veya düz kıvrılır ve esneklikleri nedeniyle daha sonra en azından kısmen yeniden kıvrılmış formlarına geri dönebilir. Kılavuzlar boyunca taşıma aracı vasıtasıyla taşıma sırasında porsiyonlar, yani sosisler, yavaşlatılmamalı veya önemli ölçüde yavaşlatılmamalıdır. Bu suretle sosisler buluşa uygun olarak farklı kıvrımlarına ilişkin olarak konumlandırılabilir.

Alternatif olarak konumlandırma araçlarının kılavuzlarının mesafesinin örneğin porsiyonlanmış sosislerin veya başka gıda maddelerinden oluşan porsiyonların uzunluğuna uyarlanması durumunda, sosisler bu suretle buluşa uygun konumlandırma tertibatı vasıtasıyla taşınma sırasında iki kılavuzun etki alanının içine girebilir, alternatif olarak kılavuzların arasından geçtikten sonra esas itibariyle taşıma yönünün enlemesine yönlendirilecekleri şeklilde konumlandırılabilirler.

Buluşun geliştirilmiş bir durumuna göre her konumlandırma aracının sosisler için taşıma yönünde uzanan uzunlamasına birer kılavuz içermesi önerilmektedir, burada kılavuzlar taşıma yönünün enlemesine birbirine mesafeli olarak karşılıklı bulunur. Taşıma yönünde bir hat boyunca uzanan kılavuzlar vasıtasıyla sosisler yapısal olarak basit araçlarla güvenli bir şekilde konumlandırılabilir.

Tercih edilen bir düzenlemeye göre, iki konumlandırma aracının kılavuzlarının mesafesinin bir ayarlama aracı vasıtasıyla ayarlanabilir olması temin edilmiştir. Mesafenin sosislerin çapına ve/veya uzunluğuna uyarlanması gerektiği için, mesafe çalışma sırasında nispeten basit ve rahat bir şekilde ayarlanabildiği için, bu tür bir ayarlama aracı önerilmektedir.

Geliştirilmiş bir duruma göre, kılavuzun uzunluğunun ve karşılıklı bulunan kılavuzların mesafesinin değiştirilebilir ve sosislerin uzunluklarına uyarlanabilir olması önerilmektedir.

Amaca uygun olarak bir kılavuzun uzunluğunun yaklaşık olarak bir sosisin uzunluğuna ve mesafesinin yaklaşık olarak bir sosisin çapına karşılık gelmesi veya en azından uzunluğun bir sosise ve mesafenin en azından bir sosisin çapına karşılık gelmesi önerilmektedir.

Tercih edilen alternatif bir düzenlemeye göre, kılavuzun esas itibariyle rijit bir ray olarak veya esas itibariyle taşıma yönünde uzanan dönen bir bant olarak veya silindirli konveyör olarak oluşturulması temin edilmiştir. Rijit bir ray buluşa uygun konumlandırmayı sağlayabilecek olan nispeten basit bir yapısal elemandır. Rayın malzemesi tercihen, bir sosisle ray arasındaki sürtünmenin az olacağı şekilde seçilmelidir. Alternatif olarak kılavuz olarak taşıma yönünde uzanan bir bant veya silindirli konveyör önerilmektedir, çünkü bu suretle sürtünme azaltılabilir ve aynı zamanda uzunluğun sosislerin uzunluklarına basit bir şekilde uyarlanması gerçekleştirilebilir ve aynı zamanda avantajlı bir şekilde kılavuzun formu değiştirilebilir.

Başka bir alternatif düzenlemeye göre, karşılıklı bulunan kılavuzların -bir birinci bölge içinde-, karşılıklı bulunan kılavuzların mesafesinin taşıma yönünde azaldığı, bir besleme bölgesi oluşturması ve besleme bölgesine bağlanan, karşılıklı kılavuz elemanların mesafesinin esas itibariyle aynı kaldığı, bir konumlandırma bölgesi oluşturması önerilmektedir. Kılavuzların bir besleme bölgesi oluşturmasıyla ayrı sosisler avantajlı bir şekilde kılavuzların arasında merkezlenebilir ve konumlandırma tertibatı güvenli bir şekilde beslenebilir. Burada mesafenin azaltılmasıyla bir tür giriş hunisi oluşturulmuştur, bu suretle sosisler taşıma elemanın üstünde taşınması sırasında güvenli bir şekilde beslenebilir. Besleme bölgesiyle bağlantılı olarak, karşılıklı bulunan kılavuz elemanların mesafesinin esas itibariyle aynı kalmasıyla, doğrudan veya belirli bir mesafeyle konumlandırma bölgesi oluşturulabilir, bu suretle aynı zamanda düzenli ve güvenli bir konumlandırma sağlanabilir. Sosislerin yukarıda açıklandığı gibi, kıvrımlarına ilişkin olarak iki gruba, yani taşıma elemanının üstünde sola doğru veya sağa doğru ayrılması ve bu suretle tasnif edilmesinin gerekmesi durumunda, konumlandırma bölgesi içindeki mesafenin konumlandırılacak sosislerin çapına eşit veya bundan biraz daha büyük olması özellikle avantajlıdır. Yukarıda açıklandığı gibi, sosislerin esas itibariyle taşıma yönünün enlemesine konumlandırılacağı, bir konumlandırmanın veya tasnifin yapılması gerektiği durumda kılavuzların konumlandırma bölgesi içindeki mesafesinin esas itibariyle konumlandırılacak sosislerin uzunluğundan biraz daha büyük olması avantajlıdır.

Kılavuzla sosis arasındaki sürtünmenin azaltılması için alternatif bir düzenlemeye göre, kılavuz elemanın tercihen motorla tahrik edilebilir bir dönen sonsuz bant olması temin edilmiştir. Alternatif bir düzenlemenin özelliği kılavuzun esas itibariyle dikey bir dönme ekseni içeren çok sayıda kılavuz silindir vasıtasıyla oluşturulmasıdır, burada çok sayıda silindir veya bütün silindirler tercihen motorla tahrik edilebilir. Tercihen motorla tahrik edilen çok sayıda silindir vasıtasıyla az sürtünmeli ve bu suretle yüksek hızdaki bir endüstriyel üretim için özellikle uygun bir kılavuz gerçekleştirilebilir.

Alternatif başka bir düzenlemede birbirine meesafeli iki konumlandırma aracının kılavuzları arasında oluşan açının en azından bölümsel olarak birbirine göre değişebilir olması temin edilmiştir. Örneğin birbirine mesafeli kılavuzlar arasında az veya çok belirgin bir dar açının ayarlanması durumunda, münferit durumda, sosislerin kıvrım derecesine bağlı olarak, taşıma elemanının üstünde özellikle avantajlı bir konumlandırma sağlanabilir, burada konumlandırma ya bant üzerinde sola veya sağa doğru kıvrım yönünde veya alternatif olarak bant üzerinde esas itibariyle taşıma yönünün enlemesine gerçekleştirilebilir.

Özellikle tercih edilen bir düzenlemeye göre, daha önce konumlandırılan sosislerin ayrılması için, taşıma yönüne ilişkin olarak konumlandırma araçlarının aşağı yönünde düzenlenen, bir taşıma aracının taşıma elemanının üst tarafında düzenlenen hareket hattının içine uzanan bir ayırma elemanı içeren bir ayırma aracının temin edilmesi önerilmektedir. Bu tür bir ayırma aracı vasıtasıyla daha önce konumlandırılan sosisler iki ayrı grup olarak tasnif edilebilir, burada kıvrımları sağa doğru bakan sosisler sağa doğru ve kıvrımları sola doğru bakan sosisler daha sola doğru getirilir. Ayırma elemanı konumlandırma araçlarının iki kılavuzuna ilişkin olarak ortada düzenlenen bir ayırma elemanı, tercihen bir ayırma plakası veya plastik malzemeden bir ayırma elemanı olabilir. Ayırma elemanının bir kürek gibi kama formunda genişleyen bir ön eleman içermesi durumunda ayırma işlemi özellikle özenli bir şekilde uygulanır.

Başka bir düzenlemeye göre, konumlandırma araçlarının kılavuzlarının mesafelerinin tercihen elle veya motorla çalıştırılabilen en az bir dişli mil vasıtasıyla ayarlanabilir olması önerilmektedir. Bir dişli mil veya benzer bir araç vasıtasıyla kılavuzlar nispeten basit bir şekilde değiştirilebilir. Bir dişli milin sürtünmesi nedeniyle isteğe bağlı olarak ayrı bir sabitleme aracı gerekli değildir (otomatik kilitlenme).

Tercih edilen alternatif bir düzenlemeye göre sıvı bir kayganlaştırıcı maddenin taşıma elemanının ve/veya sosislerin üstüne uygulanması için, sıvı kayganlaştırıcı maddenin taşıma elemanının ve/veya sosislerin üstüne boşaltılması için en az bir boşaltma nozülü ve kayganlaştırıcı maddenin nozüle beslenmesi için bir pompaya bağlanabilen bir besleme hattı içeren bir araç temin edilmiştir. Bu tür bir kayganlaştırıcı madde, özellikle su bir taraftan kılavuzla sosis arasındaki ve diğer taraftan tercihen sonsuz olarak dönen taşıma elemanıyla sosis arasındaki sürtünmenin azaltılmasını sağlar, bu suretle ayrı sosisler kolayca taşıma elemanının üstünde kayabilir, böylece kılavuzlar vasıtasıyla konumlandırma düşük kuvvetlerle ve hassas bir şekilde uygulanabilir. Burada basit bir nozül veya ince kayganlaştırıcı madde damlacıklarının püskürtülmesi için bir püskürtme nozülü de temin edilebilir. Amaca uygun olarak çok sayıda sıvı boşaltma nozülünün bir besleme hattı vasıtasıyla kayganlaştırıcı maddeyle beslenmesi ve hareket edebilir taşıma elemanının üst tarafında bir tutma tertibatının üstünde düzenlenmesi temin edilebilir.

Buluş amacına başka bir açıdan ayrıca hareket edebilir taşıma elemanına bitişik olarak düzenlenen, hareket hattı üstündeki bir veya daha fazla sosisin geçici olarak durdurulması için sosislerin hareket hattının içine ve hareket hattından dışarıya hareket edebilen bir durdurucu içeren bir durdurma tertibatı vasıtasıyla ulaşmaktadır, burada durdurucu sosisi taşıma yönünün enlemesine konumlandıran karşılıklı bulunan iki kılavuzla işbirliği yapar. Taşıma yönü boyunca en azından kısmen sosislerin hareket hattının içine uzanan bu tür bir buluşa uygun durdurucu vasıtasıyla çok sayıda sosis durdurucunun üstüne dayanır ve tercihen taşıma elemanının harekete devam etmesi sırasında hareket hattı üstünde durdurulur. Bu suretle durdurucu vasıtasıyla bu aktif durdurma sırasında konumlandırılmış çok sayıda sosis durdurucunun üstünde gruplandırılır. Bir sıra sosisin, örneğin beş sosisin yanyana durdurucuda durdurulması ve bu şekilde gruplandırılması durumunda durdurucu hareket hattından dışarıya pasif bir konuma getirilebilir. Gruplandırılan sosisler birlikte taşınmaya devam edilir ve daha sonra örneğin bir ambalaj makinesi vasıtasıyla bir kase veya bir kabın içine yerleştirilir. Durdurucu vasıtasıyla bu gruplandırma işlemi istenen sıklıkta ve istenen sayıda grupla tekrarlanabilir. Konumlandırma tertibatının durdurucuyla birlikte, yukarıda açıklandığı gibi, kılavuzlar içeren birbirine mesafeli iki konumlandırma aracı içeren bir konumlandırma tertibatından sonra düzenlenmesi ve iki konumlandırma aracının birbiriyle işbirliği yapması özellikle tercih edilir, çünkü bu suretle sosisler ilk önce kıvrımlarına ilişkin olarak konumlandırılabilir ve daha sonra durdurucu vasıtasıyla gruplandırılabilir.

Geliştirilmiş bir duruma göre durdurucunun esas itibariyle taşıma yönünün enlemesine uzanan, bir kılavuz ve bir tahrik aracı vasıtasıyla esas itibariyle dikey yönde hareket hattının içine veya hareket hattından dışarıya hareket edebilen, bir ray olarak oluşturulması önerilmektedir. Bu suretle durdurucu basit bir şekilde oluşturulabilir ve pasif bir konumdan aktif bir konuma hareket ettirilebilir.

Tercih edilen geliştirilmiş bir duruma göre, durdurma aracının esas itibariyle hareket yönünün enlemesine uzanan, dönmek suretiyle sosislerin hareket hattının içine ve hareket hattından dışarıya dönebilen, durdurucuları oluşturan çok sayıda çıkıntı içeren bir silindir olarak oluşturulması önerilmektedir, burada çıkıntılar içeren silindir tercihen motorla çalıştırılabilir. Çıkıntı yapan çok sayıda durdurucu içeren bu tür bir silindir vasıtasıyla az sürtünmeyle ve çok hızlı bir gruplandırma gerçekleştirilebilir. Silindir taşıma aracının taşıma elemanının üst tarafında veya buna bitişik olarak, örneğin aşağı yönde düzenlenebilir.

Başka bir açıdan buluşa uygun olarak sosislerin konumlandırılması için, konumlandırma için kılavuzlar içeren (en azından istem 1 ila 9'un birindeki gibi) birbirine mesafeli iki konumlandırma aracının konumlandırılması için bir tertibat ve bir veya daha fazla sosisin geçici olarak durdurulması için bir durdurucuya sahip bir tertibat içeren bir sistem önerilmektedir.

Tercih edilen geliştirilmiş bir duruma göre sosislerin ayrı ambalajların içine yerleştirilmesi ve doldurulan paketlerin taşınması için taşıma yönünde bağlanan bir ambalaj tesisi temin edilmiştir.

Ayrı sosislerin üretilmesi için yukarı yönde düzenlenen sisteme ait bir dolum makinesi ve birbirine bağlı sosislerin ayrılması ve buluşa uygun bir konumlandırma aracına iletilmesi için bir ayırma aracı yine özellikle tercih edilir.

Buluş amacına ayrıca başka bir açıdan, ayrı sosislerin bir taşıma aracının hareket edebilen, tercihen dönen bir taşıma elemanının üstüne yerleştirildiği, sosislerin bir hareket hattı boyunca taşıma elemanının üstünde taşındığı, sosislerin bir konumlandırma tertibatının içinde birbirine mesafeli iki konumlandırma aracının arasına yerleştirildiği, istem 10'un özelliklerine sahip bir usulle ulaşmaktadır, burada konumlandırma araçlarının mesafesi kıvrılmış sosislerin birbirine mesafeli yan kılavuzlar vasıtasıyla esnek olarak şekil değiştireceği ve en azından biraz düzleştirileceği veya düz kıvrılacağı şekilde seçilmiştir ve hareket hattı boyunca taşımanın devam etmesi sırasında sosisin ön ucu birbirine mesafeli

konumlandırma aracının kılavuzlarından kurtulurken, sosisin bir arka bölümü hala kılavuzların arasında kalır, sosis serbest kaldıktan sonra esnekliği nedeniyle en azından kısmen daha önce çok fazla kıvrılmış olduğu formu alır ve sosisin ön bölümü taşıma yönünün enlemesine ve bu suretle sosisin hareket hattının en azından biraz enlemesine bir yönde hareket eder.

Buluşa uygun usulün avantajlarına ilişkin olarak, buluşa uygun usule karşılık gelecek şekilde doğru olan, buluşa uygun konumlandırma tertibatının yukarıdaki açıklaması referans alınacaktır. Buluş vasıtasıyla sosisler kıvrım yönlerine ilişkin olarak etkin ve basit bir şekilde konumlandırılabilir ve tasnif edilebilir.

Usulün geliştirilmiş bir durumuna göre taşıma yönünde konumlandırılan sosislerin bir ayırma aracına belenmesi ve bu suretle sosislerin aynı şekilde konumlandırılan kıvrımlar içeren iki sosis grubu halinde tasnif edilmesi önerilmektedir. Burada tercihen yukarıda açıklanan düzenlemelerden birindeki gibi bir ayırma aracı söz konusu olabilir.

Usul ayrıca sosislerin, en az bir veya daha fazla sosisin hareket hattı üstünde geçici olarak durdurulacağı ve daha sonra bir veya daha fazla sosisin gruplandırılarak taşınmaya devam edileceği ve isteğe bağlı olarak ambalajlanabileceği şekilde geliştirilir.

Usulde sosisler ilk önce bir dolum makinesi vasıtasıyla bağırsakların içine doldurulur, daha sonra bir döndürme aracı vasıtasıyla döndürülür, daha sonra bir ayırma aracı vasıtasıyla ayrılır ve daha sonra bir konumlandırma tertibatına, tercihen yukarıdaki istemlerden en az birindeki gibi bir konumlandırma tertibatına beslenir.

Buluş aşağıda tercih edilen örnek düzenlemeler vasıtasıyla detaylı olarak açıklanacaktır. Şekillerde

Şekil 1 çok sayıda makine ve sosislerin konumlandırılması için buluşa uygun en az bir tertibat içeren bir sistemin bir yandan görünümünü,

Şekil 2 konumlandırma için buluşa uygun bir tertibatın bir yandan görünümünü,

Şekil 3 buluşa uygun konumlandırma tertibatının bir önden görünümünü,

Şekil 4 buluşa uygun konumlandırma tertibatının bir üstten görünümünü,

Şekil 5 şekil 4'teki tertibatın büyütülmüş bir görünümünü,

Şekil 6 şekil 2'deki tertibatın perspektif bir görünümünü,

Şekil 7 şekil 6'dan büyütülmüş bir kesiti,

Şekil 8a) - 8f) konumlandırma için bir usulün çok sayıda evresini,

Şekil 9 usulün büyütülmüş bir görünümünü,

Şekil 10 usulün büyütülmüş bir görünümünü,

Şekil 11 konumlandırma ve tasnif etme için buluşa uygun bir usulü,

Şekil 12 konumlandırma ve tasnif etme için sıvı bir kayganlaştırıcı maddenin uygulanması için gösterilen bir araç içeren buluşa uygun bir usulü,

Şekil 13 sıvı bir kayganlaştırıcı maddenin uygulanması için gösterilen bir araç içeren, dönen bir bant içeren bir kılavuza sahip bir konumlandırma tertibatı içeren konumlandırma ve tasnif etme için buluşa uygun bir usulü,

Şekil 14 sıvı bir kayganlaştırıcı maddenin uygulanması için gösterilen bir araç içeren, kılavuz raya sahip sahip bir konumlandırma tertibatı içeren konumlandırma ve tasnif etme için buluşa uygun bir usulü,

Şekil 15 sosislerin hareket yönünün enlemesine konumlandırılması ve gruplandırılması için bir konumlandırma tertibatının alternatif bir örnek düzenlemesinin perspektif bir görünümünü,

Şekil 16 durdurucular oluşturan çok sayıda çıkıntı içeren, esas itibariyle hareket yönünün enlemesine uzanan bir silindir formunda durdurma aracı içeren buluşa uygun bir konumlandırma tertibatının bir bölümünün bir yandan görünümünü,

Şekil 17 şekil 16'daki tertibatın bir perspektif görünümünü,

Şekil 18 durdurucular oluşturan çok sayıda çıkıntı içeren, esas itibariyle hareket yönünün enlemesine uzanan bir sonsuz bant formunda durdurma aracı içeren buluşa uygun bir konumlandırma tertibatının alternatif bir örnek düzenlemesinin bir perspektif görünümünü,

Şekil 19 bir konumlandırma tertibatının şekil 18'de gösterilen örnek düzenlemesine benzer, ancak düz bir sonsuz bant içeren alternatif bir örnek düzenlemesinin perspektf bir görünümünü,

Şekil 20 bir ayırma aracının ayarlanması için ayarlama aracı içeren bir konumlandırma tertibatının başka bir alternatif örnek düzenlemesini,

Şekil 21 şekil 20'den büyütülmüş bir bölümü,

Şekil 22 sosislerin taşıma yönünün enlemesine konumlandırılması için tahrik edilen bantlar formunda bir yan kılavuza sahip iki konumlandırma aracı içeren buluşa uygun bir konumlandırma tertibatının alternatif bir örnek düzenlemesini,

Şekil 23 sosislerin taşıma yönünün enlemesine konumlandırılması için çok sayıda tahrik edilen silindir içeren bir yan kılavuza sahip iki konumlandırma aracı içeren buluşa uygun bir konumlandırma tertibatının başka bir alternatif örnek düzenlemesini göstermektedir.

Şekil 1'de gösterilen sistem (2) gıda maddeleri porsiyonlarının, özellikle uzun sosislerin (1) üretilmesine ve işlenmesine hizmet eder. Sistem (2) sosis etinin bir bağırsağın, özellikle bir doğal bağırsağın, içine doldurulması için sosis eti gibi macun kıvamındaki bir gıda maddesi kütlesini almak için bir doldurma hunisine (6) sahip bir dolum makinesi (4), ayrıca döndürmek için ve bu suretle ayrı sosisler (2) arasında döndürme noktalarının oluşturulması için bir döndürme tertibatı (8), döndürme noktalarından ayırmak suretiyle ayrı sosislerin üretilmesi için bir ayırma aracı (10) ve sosislerin konumlandırılması ve/veya sosislerin tasnif edilmesi için aşağıda konumlandırma tertibatı (12) olarak adlandırılacak olan en az bir tertibat (12) ve sosislerin ayrı ambalajların içine ayrı olarak yerleştirilmesi için ve/veya doldurulmuş ambalajların boşaltılması için ve/veya konumlandırılmış ve/veya tasnif edilmiş sosislerin boşaltılması için bir ambalaj makinesi (14) içerir. Dolum makinesi (4), döndürme aracı (8), ayırma aracı (10) ve ambalaj makinesi (14) kullanıma, örneğin sosislerin kalitesine, bağlı olarak seçilebilir ve bir araya getirilebilir ve bir veya daha fazla konumlandırma tertibatıyla (12) kombine edilebilir. Ayrı sosisler konumlandırma tertibatına (12) sevk edilir ve konumlandırmadan veya gruplandırmadan veya tasniften sonra ambalaj makinesi (14) vasıtasıyla boşaltılır ve isteğe bağlı olarak ambalajlanır. Ayrı sosisler aşağıdaki şekillerde (1) referans numarasıyla gösterilmiştir.

Konumlandırma tertibatının (12) şekil 2 ila 7'de gösterilen örnek düzenlemesinde bir sonsuz bant formunda hareket edebilen, dönen bir taşıma elemanı (18) içeren bir taşıma aracı (16) çok sayıda tekerleğin (20) üstüne hareket edebilen bir makine şasisinin (22) üstünde düzenlenmiştir. Bir elektrik motoru (gösterilmemiştir) tahrik edilen en az bir tekerlek vasıtasıyla hareket edebilir olan taşıma elemanı (18) üst bölümüyle okla gösterilen taşıma yönünde (25) hareket edebilir. Ayrı sosisler (1), örneğin şekil 8'de gösterildiği gibi

sonsuz bant olarak oluşturulan taşıma elemanının (18) üstüne yerleştirilebilir ve bir hareket hattı boyunca taşıma yönünde (25) taşınabilir. Taşıma elemanının (18) etkin uzunluğu isteğe bağlı olarak değişebilir. Taşıma aracının (16) diğer bileşenler, çok sayıda silindir, bir tahrik motoru, özellikle bir elektrik motoru, buna ait kumanda ve şasi elemanları; bunlar konuyla ilgili uzmanlarca bilinmektedir ve burada detaylı olarak açıklanmayacaktır.

Konumlandırma tertibatı (12) esas itibariyle taşıma yönünün (25) enlemesine birbirine mesafeli olan ve taşıma elemanlarının (18) üst taraflarında düzenlenen, ayrı sosislerin (1) kendilerine ait hareket hattı üstünde taşıma elemanının (18) üstünde yönlendirilmesine ve konumlandırılmasına hizmet eden, taşıma elemanının (18) üst tarafında düzenlenen bir kılavuza (34, 36) sahip iki konumlandırma aracı (30, 32) içerir. Konumlandırma araçları (30, 32), özellikle kılavuzlar (34, 36), bir sosisin (1) kendisine ait hareket hattı boyunca esas itibariyle taşıma elemanının (18) taşıma yönünde (25) taşınması ve hareket ettirilmesi sırasında, ayrı bir sosisin (1) araya gireceği ve yönlendirileceği ve konumlandırılacağı şekilde birbirine mesafelidir. Kılavuzlar (34, 36) karşılıklı birbirine ve taşıma elemanının (18) üst tarafındaki bir ara bölmeye mesafeli olarak düzenlenmiştir. Gösterilen örnek düzenlemede kılavuzlar (34, 36) uzunlamasınadır, yani zorunlu olarak sadece esas itibariyle taşıma yönünde (25) değil ancak tercihen bu yönde de uzanırlar. Örnek düzenlemede kılavuzlar (34, 36) karşılıklı ve aynı uzunlukta oluşturulmuştur; bundan sapmalar da buluşa uygun olarak düşünülebilir, yani taşıma yönünde (25) bakıldığında farklı uzunlukta farklı pozisyonlarda düzenlenen kılavuzlar (34, 36) mümkündür.

Bu örnek düzenlemede her kılavuz (34, 36), esas itibarriyle dikey bir dönme ekseni içeren en az iki silindirin arasına gerilen ve tahrik edilen en az bir silindir vasıtasıyla çaşıştırılan, dönen bir kılavuz bant (38, 40) içerir, bu suretle kılavuz bandın (38, 40) iç bölümü esas itibariyle veya en az bir hareket bileşeniyle en azından kısmen taşıma yönünde (25) hareket ettirilir. Kılavuz bandın (38, 40) hızı (burada gösterilmeyen, konuyla ilgili bir uzman tarafından yeterince bilinen) bir kumanda aygıtı vasıtasıyla ayarlanabilir ve taşıma aracının (16) taşıma elemanının (18) hızına uyarlanabilir. Hızlar çalışma sırasında tercihen aynıdır veya birbirinden çok farklı değildir.

Şekil 5b'de görüldüğü gibi taşıma yönünde (25) bakıldığında arka yön değiştirme silindirleri (42, 44) tahrik edilmemiştir. Taşıma yönünde (25) bakıldığında ön tahrik silindirleri motorla tahrik edilebilir. Bunun için detaylı olarak gösterilmeyen, isteğe bağlı

olarak dişlilerin ara bağlantısıyla mekanik tahrik milleri veya alternatif olarak hidrolik veya elektrikli tahrikler mümkündür.

Germe sislindirleri (43, 45) kılavuz bantların (38, 40) hassas ayarlanması için yarık (54, 56) boyunca tutucu elemanların (50, 52) üstünde yer değiştirebilir ve tespit cıvataları (58, 60) vasıtasıyla tespit edilebilir.

Silindirlerin (43) pozisyonlarının ayarlanmasıyla bantla (38, 40) gerçekleştirilen kılavuz (34, 36) taşıma yönüne (25) ilişkin olarak farklı açılarda ayarlanabilir.

Kılavuzların (34, 36) uzunlukları ve mesafeleri değiştirilebilir ve salamların (1) uzunluklarına ve çaplarına uyarlanabilir. Bu örnek düzenlemede bir kılavuzun uzunluğu esas itibariyle en azından ortalama bir sosisin uzunluğuna karşılık gelir ve mesafe en azından yaklaşık olarak bir sosisin (1) ortalama çapına karşılık gelir. Burada sosisler (1) kılavuzların (34, 36) arasında taşınmaktadır, burada sosislerin (1) uzunlamasına eksenleri esas itibariyle taşıma yönüne (25) paralel konumlandırılır ve bu suretle sosisler (1) kılavuzların (34, 36) arasından taşınır. Alternatif olarak, aşağıda alternatif örnek düzenlemele ve şekil 15 ila 23 vasıtasıyla gösterildiği gibi, konumlandırma araçlarının (30, 32) kılavuzlarının (34, 36) birbirine mesafesi bir sosisin (1) iki kılavuz (34, 36) arasında esas itibariyle taşıma yönünün (24) enlemesine konumlandırılacağı şekilde seçilebilir.

Kılavuz bantların (38, 40) tahrik edilmesi için arka silindirler (42, 44) için motor, özellikle elektrik motoru veya hidrolik motor detaylı olara gösterilmemiştir. Alternatif olarak, taşıma yönünde (25) bakıldığında, en öndeki bölgede bir motor ve bir dişli ve bir tahrik elemanı vasıtasıyla tahrik edilen burada gösterilmeyen üçüncü bir tahrik silindiri temin edilmiştir, burada motor mahfazanın (78) içinde ve tahrik elemanları en azından kısmen mahfazanın (80) içinde düzenlenebilir.

Bir ayarlama aracı (62) (bakınız şekil 6 veya 7) vasıtasıyla arka silindirlerin (42, 44) mesafesi ve bu suretle kılavuzların (34, 26) mesafesi ayarlanabilir. Ayarlama aracı (62) bunun için bir döndürme kolu (64), en azından kısmen bir dış vida dişiyle oluşturulan bir dişli mil (66) ve milin (66) dış vida dişiyle birbirine geçen bir iç vida dişiyle donatılan birer ayar bloğu (68, 70) içerir, burada her bloğun (68,70) üstünde arka silindir (43 veya 44) için giriş araçları tespit edilmiştir. Mil (66) dönebilir şekilde yatak bloklarının (72, 74) üstüne monte edilmiştir. Başka teknik araçlarla da oluşturulabilecek olan ayarlama aracı (62) vasıtasıyla kılavuzların (34, 36) birbirine olan mesafesi basit bir şekilde ayarlanabilir. Burada gösterilmemekle beraber ön silindirler (46, 48) de ayarlama aracı (62) vasıtasıyla

veya kendilerine ait bir ayarlama aracıyla (gösterilmemiştir) ayarlanabilir olarak oluşturulabilir, burada bu ayarlama aracı da manuel, örneğin bir döndürme koluyla veya motorlu olarak da oluşturulabilir.

Şekil 5 ila 7'de gösterildiği gibi esas itibariyle taşıma yönünde (25) taşıma elemanının (18) üstünde taşınacak olan ayrı sosislerin (1) iki gruba ayrılması için bir ayırma aracı (82) temin edilmiştir. Ayırma aracı (82) tercihen birbiriyle işbirliği yapan iki konumlandırma aracıyla (30, 32) birlikte bir konumlandırma tertibatının (12) -taşıma yönüne (25) ilişkin olarak- aşağı yönünde düzenlenmiştir. Daha önce konumlandırılan sosisler (1) bu suretle ayırma aracının (82) etki alanı içine girer. Ayırma aracı (82), taşıma aracının (16) (bir sonsuz bant formundaki) taşıma elemanının (18) üst tarafında düzenlenen ve sosislerin (1) hareket hattının içine uzanan, bir ayırma elemanı (84) içerir. Ayırma elemanı (84) bir plaka, bir plastik eleman, örneğin PTFE'den bir levha formunda düz bir eleman ve/veya bir küreğe benzer şekilde oluşturulabilir. Şekillerde gösterildiği ve tercih edildiği gibi ayırma elemanı (84) konumlandırma araçlarının (30, 32) kılavuzlarına (34, 36) ilişkin olarak ortada oluşturulmuştur. Konumlandırma tertibatı (12) vasıtasıyla konumlandırılan (aşağıda şekil 8 vasıtasıyla da açıklanacaktır) sosisler (1) ayırma elemanının (84) etki alanının içine girer ve bunun tarafından taşıma elemanının (18) üstünde taşıma yönünde (25) bakıldığında biraz sola doğru veya sağa doğru yönlendirilir. Bu suretle taşıma elemanının (18) üstünde ayırma elemanın (84) en azından biraz solunda veya sağında taşınmaya devam edilen iki sosis (1) grubu veya akımı oluşur. Bu şekilde ayrılan sosis (1) akımları (taşıma elemanının (18) üstünde daha çok solda veya daha çok sağda) tasnif edilebilir. Bunlar daha sonra, özellikle aşağıda detaylı olarak açıklanan bir durdurma aracı (122) içeren başka bir konumlandırma tertibatına (12) sevk edilebilir ve burada gruplandırılabilir veya ayrı olarak ileri işleme tabi tutulabilir, örneğin ambalajlanabilir veya gruplandırılabilir. Bunun için özellikle konumlandırma tertibatlarının şekil 11 ila 23'teki örnek düzenlemeleri de kullanılabilir.

Ayırma aracı (82) (bakınız şekil 5-7 veya 20-21) ayırma elemanının (84) taşıma yönünde (25) hareket ettirilmesi ve ayarlanması için bir ayarlama aracı (86) içerir, bakınız özellikle şekil 7. Burada gösterilmeyen şekilde alternatif olarak ayırma elemanının (84) taşıma yönünün (25) enlemesine farklı pozisyonlarda hareket ettirilmesi ve farklı pozisyonlarda tespit edilebilir olması da mümkündür. Ayarlama elemanı (86) ayırma elemanının (84) -taşıma yönüne (25) ilişkin olarak- yanal veya enlemesine ayarlanabileceği şekilde işbirliği yapan bir birinci döndürme kolu (88), bir birinci mil (90) (bakınız şekil 7) ve yatak blokları

(92, 94) içerir. Bunun için uzunlamasına bir çubuk formundaki bir tutucu eleman (96) milin (90) dişlisiyle işbirliği yapar. Ayırma elemanı (84) ayrıca başka iki döndürme kolu (98, 100) (şekil 7, şekil 20) vasıtasıyla tutucu elemana (96) ve bu suretle konumlandırma tertibatına (12) ilişkin olarak -taşıma yönüne (25) göre uzunlamasına veya eksenel olarak- farklı mesafelerde farklı pozisyonlara hareket ettirilebilir ve ayarlanan bir pozisyonda sabitlenebilir. Bu suretle ayırma elemanı (84) taşıma yönü (25) boyunca farklı pozisyonlara hareket ettirilebilir ve bu poziyonlarda sabitlenebilir. Böylece ayırma elemanı (82) optimal bir şekilde sosislerin (1) özelliklerine ilişkin olarak ayarlanabilir. Ayırma elemanı (82) alternatif olarak kama formunda genişleyen bir ön eleman içerebilir veya taşıma yönünde (25) aşağıdan yukarıya doğru uzanan bir ön yüzey (102) içerebilir.

Bir araç (104) (şekil 4 ila 7) özellikle su gibi sıvı bir kayganlaştırıcı maddenin taşıma elemanının (18) ve/veya sosislerin (1) üstüne uygulanmasına hizmet eder ve sıvı kayganlaştırıcı maddenin boşaltılması için en az bir boşaltma nozülü (106), burada üç boşaltma nozülü (106) içerir. Her nozül (106) kayganlaştırıcı maddenin (suyun) boşaltılabilmesi ve tercihen püskürtülebilmesi için bir veya daha fazla açıklık (108) içerir, bu suretle su taşıma elemanının (18) ve/veya sosislerin (1) üstüne gelir. Böylece sosislerle (1) taşıma elemanı (18) ve sosislerle (1) konumlandırma tertibatının (12) diğer elemanları veya ayırma aracı (82) veya diğer bileşenler arasındaki sürtünme azaltılır, bu da sosislerin (1) konumlandırılması ve/veya gruplandırılması ve/veya tasnifi için yararlıdır. Sosisler (1) küçük kuvvetlerle taşıma elemanının (18) üstünde hareket ettirilebilir ve konumlandırılabilir. Nozüller (106) detaylı olarak gösterilmeyen şekilde hortumlar ve/veya boru hatlarıyla, kayganlaştırıcı maddeyi bir kayganlaştırıcı madde kaynağından veya bir kayganlaştırıcı madde kabından nozüllere (108) taşıyabilen, en az bir pompaya bağlanmıştır. Pompaya kumanda aygıtı tarafından aktive edilen bir elektrik motoru vasıtasıyla kumanda edilebilir. Nozüller (106) bir taşıyıcı (110) formundaki bir tutucunun üstünde şasinin (22) üstüne tespit edilmiştir.

Şekil 8a) ila 8f) konumlandırma tertibatını (12), ayırma aracını (82) ve sosislerin (1) bir konumlandırma tertibatı (12) ve bir ayırma aracı (82) vasıtasıyla konumlandırılması ve/veya tasnif edilmesi için bir usulü göstermektedir. Ayrı sosisler (1), üstünde sosislerin (1) bulunduğu, taşıma elemanı (18) vasıtasıyla taşıma yönünde (25) şekillerde sağdan sola doğru taşınır, karşılaştırınız şekil 8a). Ayrı bir sosis (1), şekil 8b)'de gösterildiği gibi, konumlandırma tertibatının (12) etki alanının içine ve ön bölümüyle konumlandırma araçlarının (30, 32) kılavuzlarının (34, 36) arasına gelir. Sosisler (1) taşıma yönünde (25)

yaklaşık olarak uzunlamasına konumlandırılmıştır. Kıvrılmış sosisler (1) kılavuzlar (34, 36) arasındaki seçişlmiş olan mesafe nedeniyle en azından biraz düzleştirilir ve en azından kısmen veya esas itibariyle esnek olarak şekil değiştirir, karşılaştırınız şekil 8c). Taşıma yönüne (25) ilişkin olarak taşıma elemanının (18) üstünde bazı sosisler (1) kıvrımlarıyla sola doğru, bazıları sağa doğru durur. Buna göre sosisler (1) konumlandırma tertibatının (12) içinde farklı şekil değiştirir. Sürecin devamında, bakınız örneğin şekil 8c), 8d), bir sosisin (1) ön bölümü etki bölgesinden ve kılavuzlar (34, 36) arasındaki ara bölmeden dışarıya çıkar ve sosisin (1) esnekliği nedeniyle, taşıma yönüne (25) ilişkin olarak örneğin biraz sola doğru, yeniden eski formuna döner, bakınız şekil 8d). Öndeki sosis (1) esneklik nedeniyle eski formuna gelmesi nedeniyle taşıma elemanının (18) üstünde taşıma yönüne (25) ilişkin olarak en azından biraz sola doğru hareket ettirilir, bakınız şekil 8c). Öndeki sosis (1) ayırma aracının (82) etki alanı içinde belirlenmiş şekilde daha sola doğru taşıma elemanı (18) üstünde bir sol sosis (1) grubunun içine getirilir, bakınız şekil 8e). Bu tür bir sosis (1) ayırma tertibatının (82) yardımıyla sola doğru hareket ettirilir ve tasnif edilir; yani bu tür bir kıvrım içeren sosisler -sol- bir grup içinde tasnif edilir. Kıvrımı diğer yöne bakan bir sosis, örneğin şekil 8f)'de gösterildiği gibi, kılavuzların (34, 36) etki alanından dışarıya hareket etmesi sırasında esneklik nedeniyle taşıma elemanının (18) üstünde biraz sağa doğru hareket eder. Bunun sonucunda bu sosis (1) taşıma yönüne ilişkin (25) olarak daha çok sağa doğru konumlandırılır. Bu daha sonra ayırma aracı (82) vasıtasıyla belirlenmiş şekilde bir sağ sosis grubunun içine konumlandırılır ve tasnif edilir. Bu suretle sosislerin kıvrım yönlerine göre konumlandırılması ve tasnif edilmesi veya gruplandırılması gerçekleştirilir.

Şekil 9 ve 10 bir sosisin (1) kıvrımı veya esnekliği nedeniyle sosisle (1) kılavuz (34, 36) arasındaki -idealize edilmiş- üç kontak noktası yardımıyla tasnifinin büyütülmüş görünümünü göstermektedir. Şekil 9'da sosis (1) üst nokta (3) yukarıya doğru ve iki nokta (3) aşağıya doğru bakacak şekilde -sola doğru- kıvrılmıştır. Noktalar (3), işlem sırasında konumlandırma araçlarının (30, 32) kılavuzlarıyla (34, 36) kontak kurduğu için, kontak noktaları (3) olarak da adlandırılabilir. Taşıma yönüne (25) ilişkin olarak sola doğru kıvrılmış bu sosis kılavuzlar (34, 36) arasındaki ara bölmenin içine gelir ve biraz düzeltilir. Sürecin devamında esneklik nedeniyle ön bölüm biraz daha fazla aşağıya doğru gelir, bu suretle sosis taşıma elemanın (18) üstünde sola doğru hareket eder ve ayırma aracının (82) ayırma elemanı (84) vasıtasıyla belirlenmiş şekilde sola doğru konumlandırılır ve tasnif edilir. Şekil 10'da gösterildiği gibi kıvrımı sağa doğru bakan diğer bir sosis, sosisin

ortasındaki nokta (3) aşağıya doğru bakarkan, sosisin uçlarındaki noktalar (3) yukarıya doğru bakacak şekilde konumlandırma tertibatı (12) tarafından konumlandırılır. Bu sosis de kılavuzlar (34, 36) vasıtasıyla biraz düzeltilir. Sosisin (1) kılavuzlardan (34, 36) kurtulması durumunda esneklikleri nedeniyle ön bölgesleriyle biraz sağa doğru konumlandırılır, bu suretle sosis taşıma elemanı (18) üstünde bütünüyle sağa doğru hareket eder. Bu daha sonra belirlenmiş şekilde ayırma aracının (82) ayırma elemanı (84) tarafından bir sağ sosis grubunun içine yönlendirilir veya tasnif edilir. Bu etkide ilk önce sosisin (1) ön bölümünün kılavuzlardan (34, 36) kurtulması ve esneklik ve yön nedeniyle kıvrımın bir yöne dönmesi, bu sırada arka bölümün hala kılavuzların (34, 36) arasında bulunması ve yönlendirilmesi ve hareket yönünün (25) dışına hareket edememesi de bir rol oynar.

Şekil 11 ve 12 konumlandırma işlemini göstermektedir. Sosisler (1) -açıklandığı gibi- ilgili kıvrımlarına uygun olarak örneğin biraz sola veya sağa doğru (şekillerde yukarıya veya aşağıya doğru) konumlandırılır ve gruplandırılır. Bu durumda sol ve sağ gruplar aynı kıvrıma veya aynı yönde kıvrıma sahip sosislerden (1) oluşur. Bu suretle aynı kıvrıma sahip iki sosis grubu oluşturulmuştur. Ayırma elemanına (84.1) ilave olarak, bakınız şekil 11 ve 12, en sağda veya mesafeli olarak en solda örneğin bir kılavuz çubuk veya bir bir kılavuz sac veya bir kılavuz levha formunda ayırma elemanına (84.1) mesafeli olarak bir başka kılavuz eleman (112, 114) düzenlenmiştir, bu suretle sosisler, daha sonra sadece kıvrımlarına ilişkin olarak değil, ayrıca esas itibariyle taşıma yönünün (25) enlemesine de konumlandırılacakları şekilde ilgili grubun içine sevk edilir ve konumlandırılır. Bir kılavuz eleman (112 veya 114) içeren ayırma elemanı (84.1) vasıtasıyla, konumlandırma tertibatının (12) aşağı yönünde düzenlenen, ayrı başka bir konumlandırma tertibatı (12.1) oluşturulmuştur. Bu suretle sosisler ilk önce sola veya sağa doğru konumlandırılabilir ve daha sonra ilgili grupları içinde konumlandırma tertibatı (12.1) vasıtasıyla homojen kıvrımlarla bir sol veya sağ grup içinde konumlandırılabilir. Konumlandırma tertibatı (12.1) iki kılavuz içeren buluşa uygun bir konumlandırma tertibatının, ayırma elemanı (84.1) ve kılavuz elemandan (112 veya 114) oluşan, alternatif bir örnek düzenlemesini oluşturur.

Şekil 13 buluşa uygun bir konumlandırma tertibatını (12) ve yukarıda açıklandığı gibi bir konumlandırma işlemini göstermektedir ve bütünüyle yukarıdaki açıklama referans alınacaktır. Buluşa uygun ilave bir alternatif konumlandırma tertibatı (12.2) birbirine mesafeli iki konumlandırma aracı (30.2 veya 32.2) içerir. Konumlandırma aracı (30.2) rijit

bir ray (31) formunda bir kılavuz (34.2) içerir. Konumlandırma aracı (32.2) rijit bir ray (33) formunda bir kılavuz (36.2) içerir. Raylar (31, 33) örneğin bir sosisin (31) uzunluğu kadar mesafelendirilmiştir veya bir uzunluktan biraz daha fazla mesafelendirilmiştir. Kılavuzlar (34.2, 36.2), birbirine göre bir dar açıyla düzenlenen iki rijit kılavuz (37, 39) tarafından sınırlandırılan ve taşıma yönünde (25) incelen, bir besleme bölgesi (35) içerir veya oluşturur. Besleme bölgesine (35) bağlanan (bakınız şekil 14), sosislerin (1) yukarıda açıklandığı gibi konumlandırıldığı, bir konumlandırma bölgesi (49) oluşturulmuştur, bu suretle sosisler daha sonra kıvrımlarına uygun olarak ve esas itibariyle taşıma yönünün enlemesine konumlandırılarak yan yana dururlar.

Şekil 14'te gösterilen örnek düzenleme esas itibariyle yukarıda şekil 13 vasıtasıyla açıklanan örnek düzenlemeye karşılık gelmektedir ve bu bakımdan bütünüyle yukarıdaki açıklama referans alınacaktır. Burada gösterilen konumlandırma tertibatının (12.3) yukarıda açıklanan konumlandırma tertibatından (12) farkı esas itibariyle kılavuzların (34,36) kılavuz bantlar (38, 40) yerine, bir konumlandırma aracının (30.3, 32.3) başlıca parçası olan, rijit raylar (41, 43) tarafından oluşturulmasıdır. Sosisler (1) aralarındaki mesafenin yaklaşık olarak sosislerin (1) çapına uyarlandığı rayların (41, 43) arasına gelir ve ara bölme içinde en azından biraz düzeltilir ve rayların (41, 43) içinden geçtikten sonra kıvrımlarına uygun olarak konumlandırılır. Bunlar daha sonra konumlandırma tertibatının (12.2) etki alanı içine gelir ve burada esas itibariyle taşıma yönünün (25) enlemesine konumlandırılır. Kılavuzlar (41,43) ön bölümünde sosislerin (1) daha iyi beslenmesi için bir huniye benzer bir besleme bölgesi (35) oluşturacak şekilde uzanır.

Şekil 15 bir durdurucuya (124) sahip bir durdurma aracı (122) içeren bir konumlandırma tertibatını (120) göstermektedir. Aynı veya benzer parçalar açısından önceki örnek düzenlemelerin yukardaki açıklamaları referans alınacaktır. Üstüne ayrı sosislerin (1) yerleştirilebildiği, özellikle bir sonsuz bant formunda hareket edebilir bir taşıma elemanı (18) içeren bir taşıma aracı (16) ayrı sosislerin (1) taşıma yönünde (25) taşınmasına hizmet eder. Bir durdurucu (124) içeren bir durdurma aracı (122) bir veya daha fazla sosisin hareket hattı üstünde geçici olarak durdurulmasına hizmet eder. Durdurucu (124) sosislerin (1) hareket hattının içine veya hareket hattından dışarıya hareket edebilir. Durdurucu (124) örnek düzenlemede bunun için esas itibariyle dikey olarak yukarıdan aşağıya hareket edebilir şekilde oluşturulmuştur. Durdurucu (124) bunun için tercihen yanal olarak burada gösterilmeyen kılavuzların içinden geçirilmiştir. Bu bir tahrik aracıyla dikey olarak yukarıya ve aşağıya doğru hareket ettirilebilir. Şekil 15 buluşa uygun bu tür hareket

edebilir bir durdurucuyu (124) şematik olarak göstermektedir. Konuyla ilgili uzmanlar durdurucunun (124) yukarı ve aşağı hareket etmesi ve buna uygun olarak yönlendirilmesi için farklı araçları bilmektedir.

Durdurucunun (124) sosislerin (1) hareket hattının içine uzandığı bir durdurma pozisyonunda bulunması durumunda ayrı sosisler (1) durdurucunun (124) üstünde durdurulur. Taşıma elemanı (18) taşıma yönünde (25) harekete devam edebilir. Tercihen bir tertibat (104) vasıtasıyla taşıma elemanının (18) üstüne yukarıda açıklandığı gibi su formunda bir kayganlaştırıcı madde uygulanmıştır (şekil 4 ila 7). Yani durdurulmuş pozisyonunda taşıma elemanı (18) sosislerin (1) altında harekete devam ederr. Ayrı sosisler önceden buluşa uygun bir konumlandırma tertibatı (12.2) vasıtasıyla, karşılaştırınız şekil 14, rijit raylar (31, 33) formundaki iki kılavuz (34, 36) yardımıyla konumlandırılmıştır. Konumlandırma tertibatı (12.2) ve durduducuya (124) sahip durdurma aracı (122) içeren konumlandırma tertibatı (120) şekil 15'teki örnek düzenlemede işbirliği yapar. Ayrı sosisler (1) buluşa uygun olarak esas itibariyle taşıma yönünün (25) enlemesine bir pozisyonda konumlandırılır. Bunlar durdurucu (124) vasıtasıyla geçici olarak durdurulur, bu suretle durdurucunun (124) üstünde ve önünde konumlandırılmış bir sosis grubu oluşur. Sosisler (1) böylece birbirine yakın aralıkla düzenlenir. Durdurucunun (124) hareket hattından dışarıya, örneğin yukarıya doğru hareket etmesi durumunda konumlandırılmış sosis (1) grubu, şekil 15'te solda gösterildiği gibi (dört sosis yan yana) grup olarak taşıma elemanı (18) tarafından taşıma yönünde (25) ileriye taşınır. Sosis (1) grubu daha sonra bir ambalajın, örneğin bir çanağın içine yerleştirilebilir.

Şekil 16 ve 17 bir konumlandırma tertibatının (120.1) alternatif bir örnek düzenlemesini göstermektedir ve aynı veya esas itibariyle aynı parçalar açısından örnek düzenlemenin (120) yukarıdaki açıklaması referans alınacaktır. Durdurma aracı (122) burada bir dönme ekseni (127) etrafında dönebilir şekilde monte edilen ve çevresi üstünde ayrı durdurucular oluşturan çok sayıda çıkıntı (128) içeren bir silindir (126) içerir. Silindirin dönmesiyle (126) çıkıntılar (128) her defasında sosislerin (1) hareket hattının içine girer veya hareket hattından dışarıya çıkar. Silindir (126) bir elektrik motoru veya benzeri vasıtasıyla motorla çalıştırılabilir ve kumanda aygıtı vasıtasıyla kumanda edilebilir. Bir çıkıntının (128) hareket hattının içinde bulunması durumunda bir veya daha fazla sosis (1) çıkıntının (128) üstünde durdurulur, şekil 16. Bu suretle çok sayıda sosis gruplandırılır. Gruplandırılan sosisler daha sonra silindirin (126) dönmeye devam etmesiyle serbest kalabilir ve taşınmaya devam edilebilir.

Şekil 18'de gösterilen bir durdurucu içeren konumlandırma tertibatı (120.2) şekil 17'deki örnek düzenlemeye benzerdir ve bu bakımdan yukarıdaki açıklama referans alınacaktır. Durdurma aracının (122.1) yukarıda açıklanan durdurma aracından (122) farkı, burada dönen sonsuz bandın (130), her biri bir veya daha fazla sosisin (1) geçici olarak durdurulması için bir durdurucu oluşturan, çok sayıda çıkıntı (132) içermesidir. Bant (130) detaylı olarak gösterilmeyen cok sayıda silindir vasıtasıyla yönlendirilir ve tahrik edilir. Bir tahrik motoru (gösterilmemiştir) bir mahfazanın (134) içine yerleştirilmiştir ve silindirlerden en az birisine bağlanmıştır. Bant (130) sonsuz bant formundaki taşıma elemanının (18) ardından taşıma yönünde (25) taşıma tertibatının (16) aşağı yönünde düzenlenmiştir. Bir veya çok sayıda sosisin (1) durdurulması için bir çıkıntı (132) belirli bir pozisyona getirilir ve sonsuz bant (130) durdurulur. Daha sonra çıkıntılar (132) tarafından durdurulan çok sayıda sosis (1) esas itibariyle taşıma yönünün (25) enlemesine konumlandırılır. Örneğin bant (16) üzerinde muhtelif sayıda sosisin (1) gruplandırılmış halde bulunması durumunda sonsuz bant (130) aktive edilir ve gruplandırılan sosisler taşıma yönünde (25) örneğin bir ambalaj makinesine (14) taşınır (şekil 1).

Şekil 19 yukarıda şekil 18 vasıtasıyla açıklanan örnek düzenlemeye benzerdir ve bu bakımdan bütünüyle yukarıdaki açıklama ve referans numaraları referans alınacaktır. Sadece sonsuz bant (130.1) durdurucu oluşturan çıkıntılar (132) içermez, bunun yerine düz oluşturulmuştur. Taşıma aracının (16) taşıma elemanıyla (18) bant (130.1) arasında bir aralık ve/veya bir yükseklik farklı oluştuğu, örneğin bant (130.1) taşıma elemanından (18) biraz daha yüksek düzenlendiği için, aralık bölgesinde toplanan bir sosis (1) veya çok sayıda sosis (3) konumlandırılabilir ve isteğe bağlı olarak gruplandırılabilir. Bu suretle genel olarak, sosisleri (1) frenlediği için frenleme aracı veya durdurma aracı olarak da tanımlanabilecek olan, bir durdurma aracı (122.2) içeren başka bir konumlandırma tertibatı (122.2) oluşturulmuştur. Alternatif olarak sonsuz bant (130.1) farklı bir hızla da hareket ettirilebilir.

Şekil 20 ve 21 şekil 5 ila 7'deki konumlandırma tertibatının (12) büyütülmüş bir görünümünü göstermektedir.

Şekil 22 -sağda- şekil 5 ila 7'de detaylı bir şekilde açıklandığı gibi iki tane uzunlmasına, rijit kılavuza (34.3, 36.3) sahip iki konumlandırma aracı (30.3, 32.3) içeren aşağı yönde düzenlenen bir konumlandırma tertibatıyla (12.3) birlikte bir konumlandırma tertibatını (12) göstermektedir, burada kılavuzlar (34.3, 36.3) mesafenin bir sosisin (1) uzunluğundan

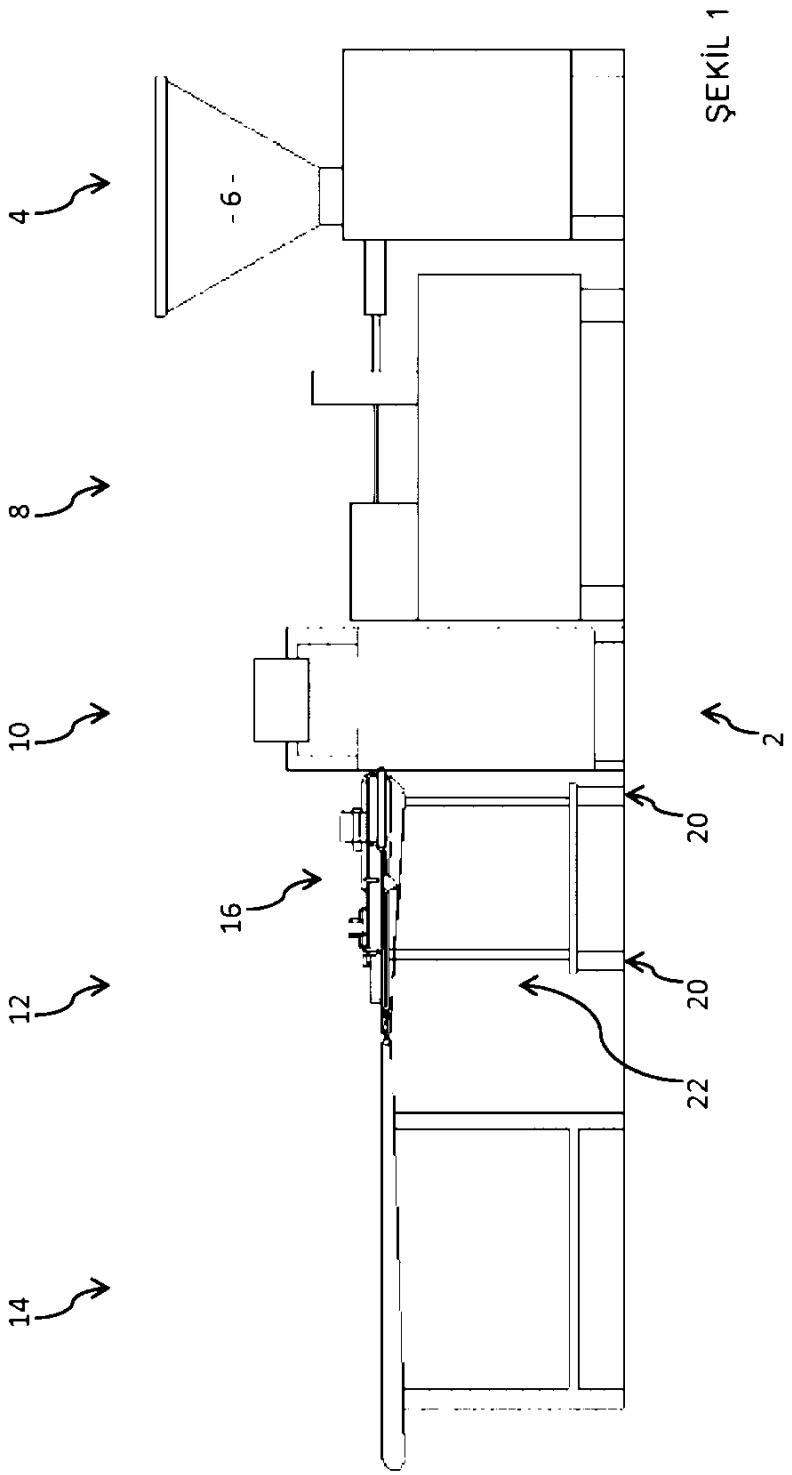
biraz büyük veya yaklaşık olarak bununla aynı olacak şekilde mesafelendirilmiştir. Bunun haricinde bütünüyle yukarıdaki açıklama referans alınacaktır.

Şekil 23'te gösterilen diğer alternatif örnek düzenleme şekil 22 vasıtasıyla açıklanan örnek düzenlemeye benzerdir ve bundan farkı esas itibariyle konumlandırma tertibatının (12.4) ilgili konumlandırma aracının raylar formundaki kılavuzları (30, 32) yerine esas itibariyle taşıma yönünde uzanan, bir sıra halinde düzenlenen çok sayıda silindir (140) içeren alternatif bir düzenlemesini göstermesidir. Bütün veya bazı silindirler bir veya daha fazla motorun yardımıyla ve isteğe bağlı olarak bir dişlinin ara bağlantısıyla motorla tahrik edilebilir. İki silindir (140) sırasının birbirine mesafesi, esas itibariyle bir sosisin bir uzunluğuna karşılık geleceği veya bundan çok az büyük olacağı şekilde seçilmiştir. Bu suretle taşıma elemanının (18) üstünde bulunmak suretiyle taşıma yönünde (25) hareket ettirilen sosisler (1) kılavuzları (34, 36) oluşturan silindirlerin (140) yardımıyla konumlandırılır, böylece kılavuzların (34, 36) içinden geçtikten sonra taşıma yönünün (25) yaklaşık olarak enlemesi duracak şekilde bandın (18) üstünde düzenlenir. Alternatif olarak ilgili konumlandırma aracının çok sayıda silindir (140) tarafından oluşturulan kılavuzlarının (30, 32) mesafesinin esas itibariyle sosisin (1) çapına karşılık geleceği şekilde seçilmesi de mümkündür.

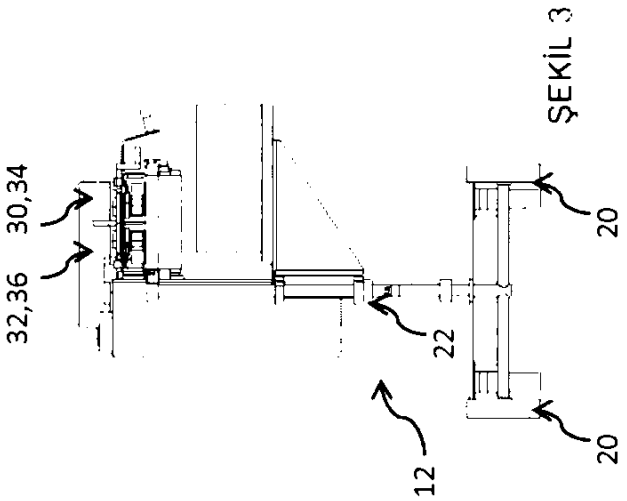
Referans numaraları listesi

		62	Ayarlama araçları
		64	Döndürme kolu
1, 3	Sosis	66	Dişli mil
2	Sistem	68, 70	Blok
4	Dolum makinesi	72, 74	Yatak bloğu
6	Doldurma hunisi	78, 80	Mahfaza
8	Döndürme aracı	82	Ayırma aracı
10	Ayırma aracı	84	Ayırma elemanı
12	Tertibat	86	Ayarlama aracı
12.1, 12.2, 12.3, 12.4 14	Ambalaj makinesi	88	Döndürme kolu
		90	Dişli mil (?)
16	Taşıma aracı	92, 94	Yatak blokları
18	Taşıma elemanı	96	Tutucu eleman
20	Tekerlekler	98, 100	Döndürme kolu
22	Şasi	102	Ön yüzey
25	Taşıma aracı	104	Araç
30, 32	Konumlandırma araçları	106	Nozül
31, 33	Ray	108	Açıklıklar
34, 36	Kılavuz	110	Tutma tertibatı
35	Besleme bölgesi	112, 114	Kılavuz eleman

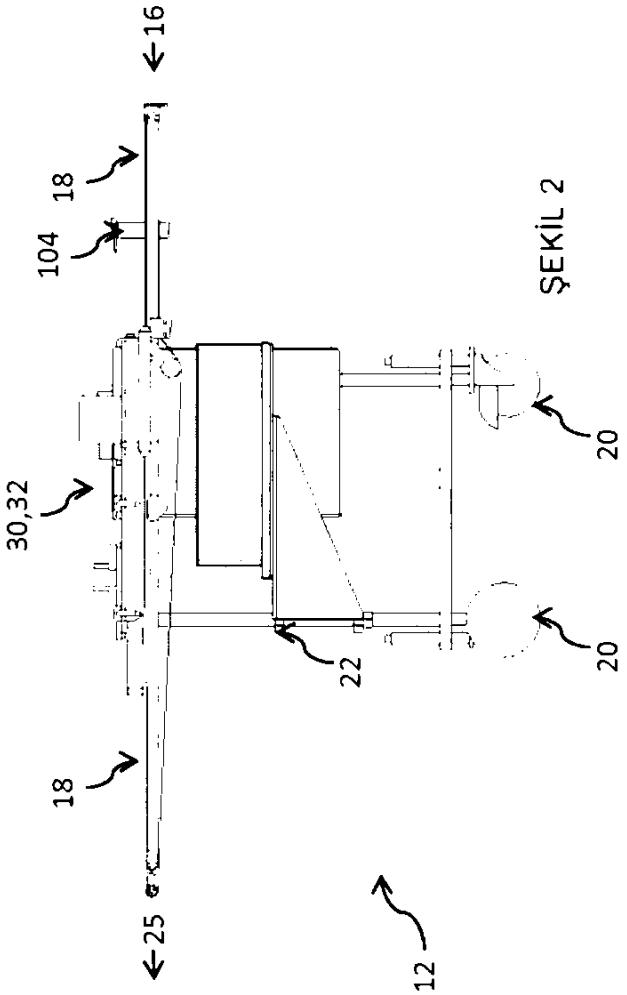
37	Düzenlenmiş kılavuz	120, 120.1, 120.2, 120.3	Tertibat
38, 40	Uzanan bant	122	Durdurma aracı
41, 43	Rijit ray	124	Durdurucu
42, 44	Yön değiştirme silindirleri	126	Silindir
43,45	Germe silindirleri	127	Dönme ekseni
49	Konumlandırma bölgesi	128	Çıkıntılar
50, 52	Tutucu eleman	130	Sonsuz bant
54, 56	Yarık	132	Çıkıntılar
58, 60	Tespit cıvataları	140	Silindirli (konveyör)



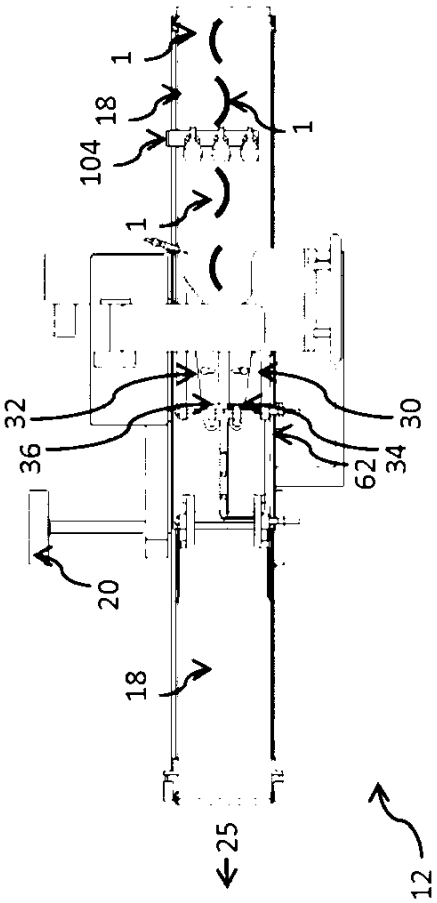
ŞEKİL 1



ŞEKİL 3

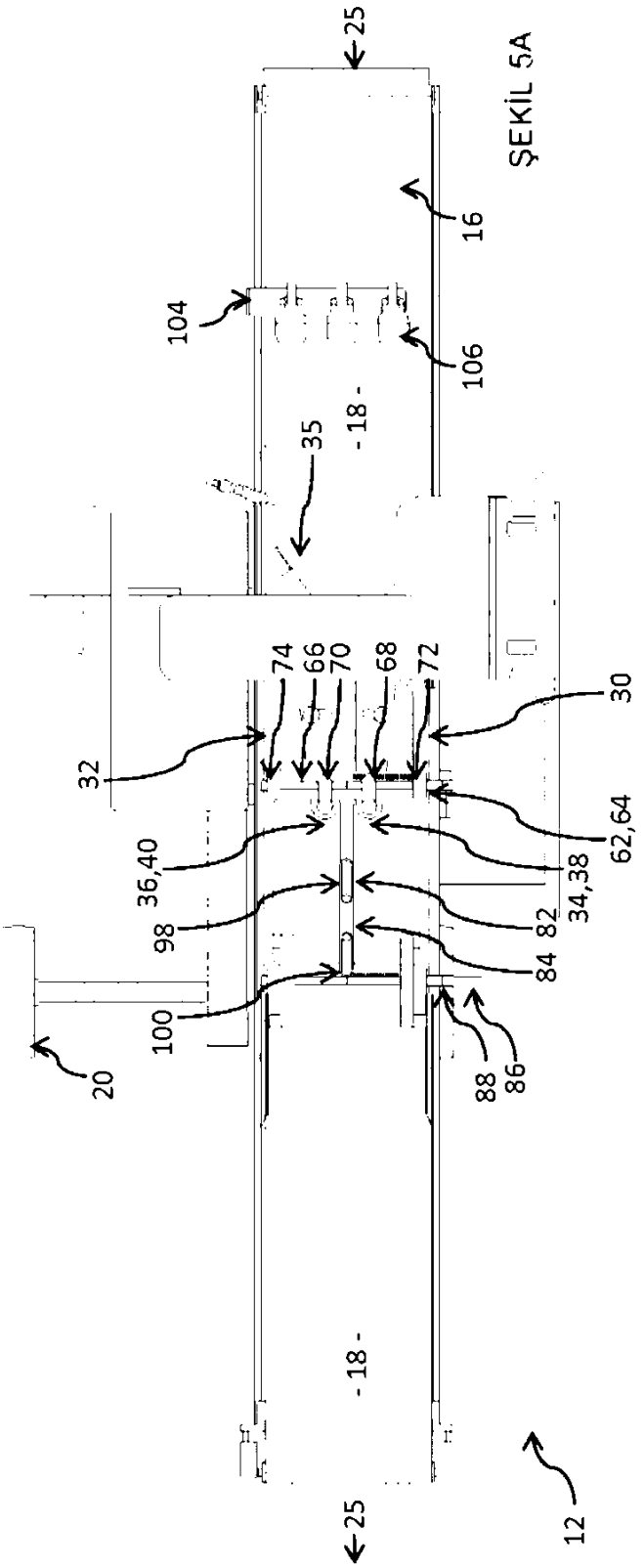


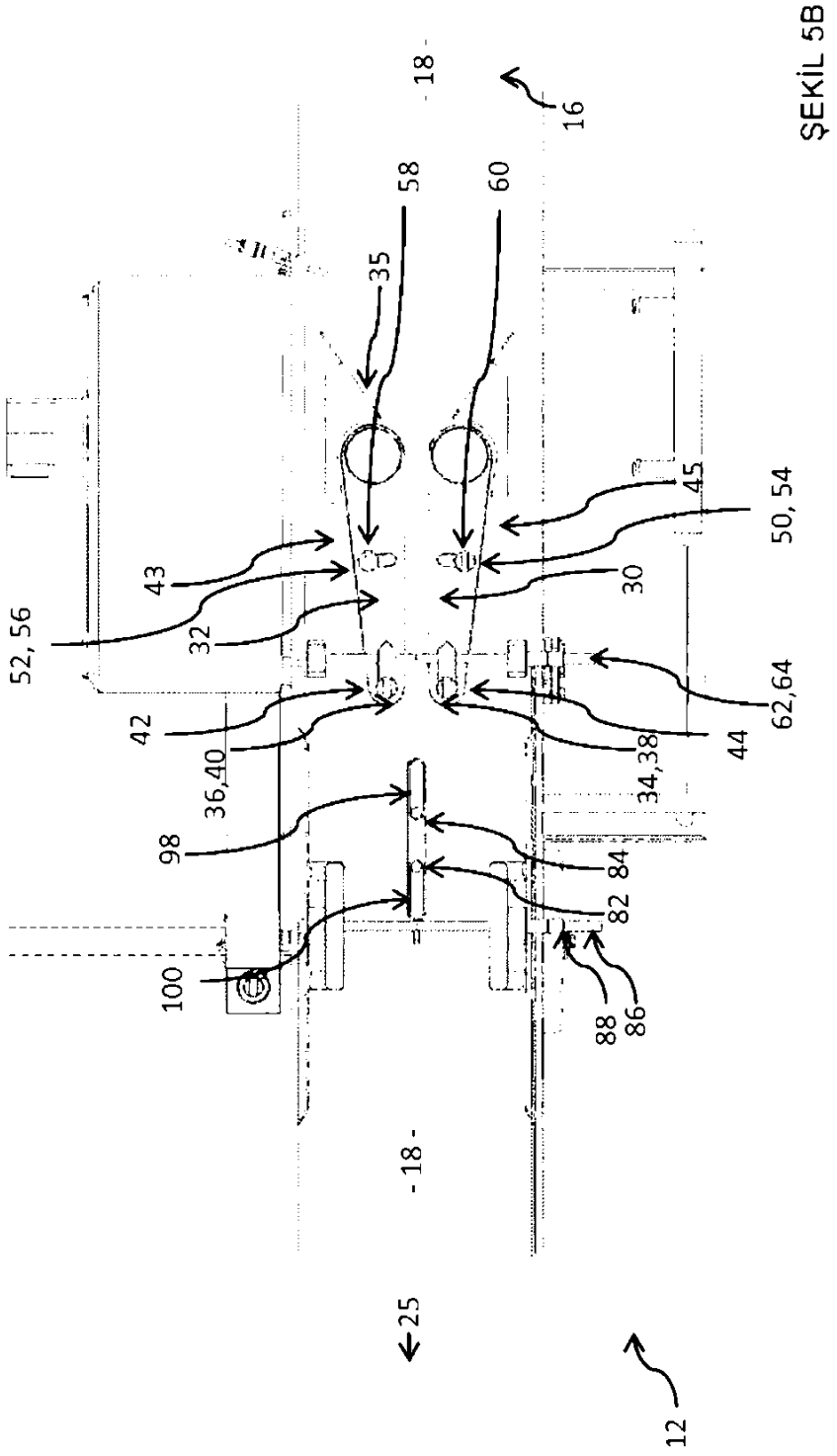
ŞEKİL 2



ŞEKİL 4

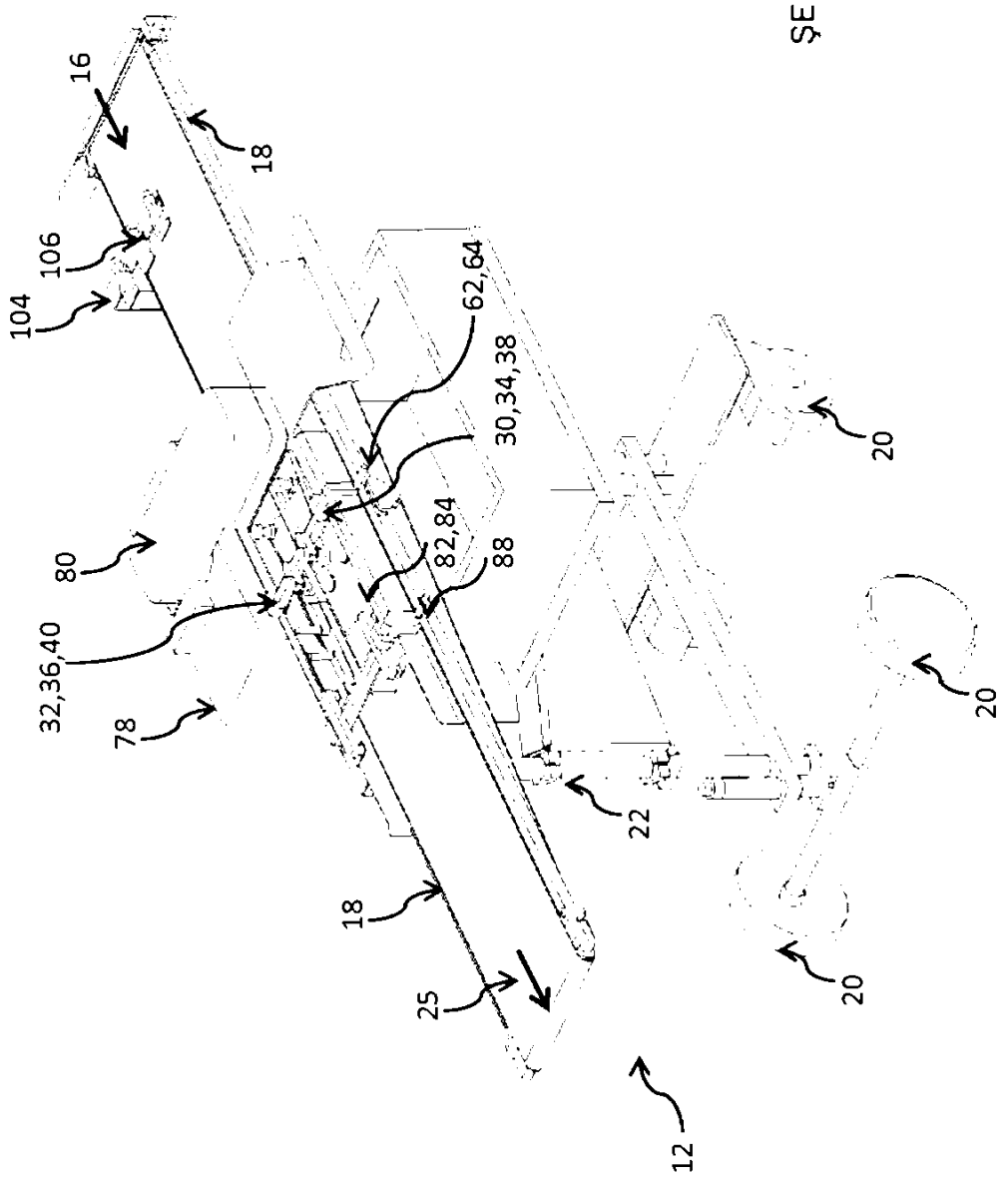
ŞEKİL 5A

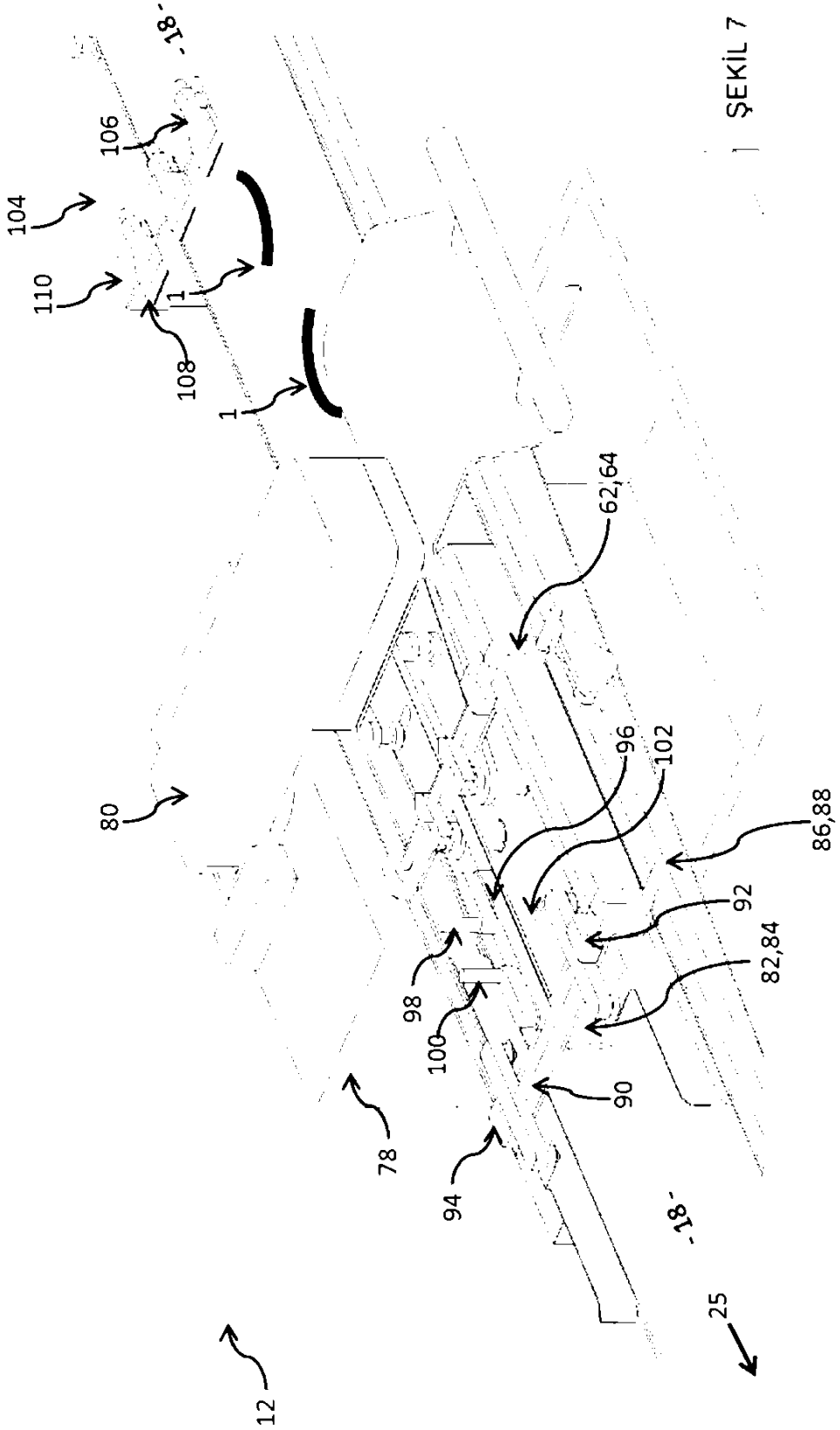

25
16
104
106
- 18 -
35
74
66
70
68
72
30
32
62,64
36,40
34,38
98
82
84
100
88
86
20
- 18 -
25
12


- 18 -
16
58
60
35
45
50, 54
43
30
32
52, 56
62,64
42
44
36,40
34,38
98
84
82
100
88
86
- 18 -
25
12

ŞEKİL 5B

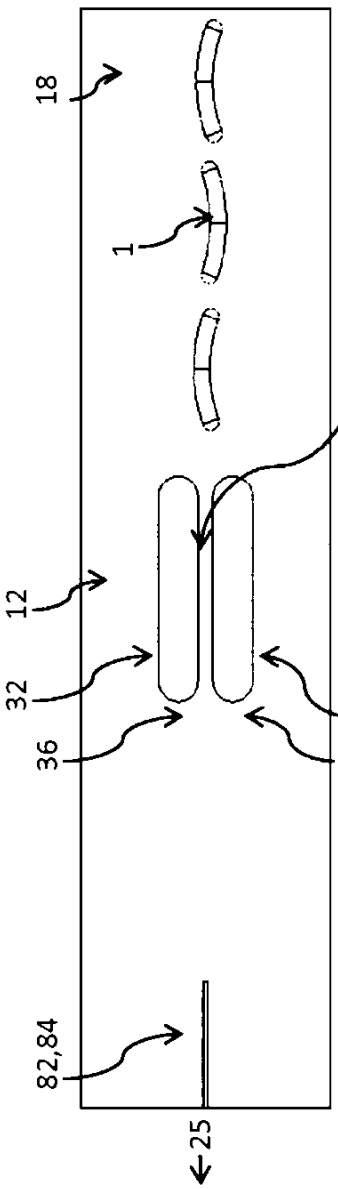
ŞEKİL 6


16
18
106
104
62,64
30,34,38
20
80
82,84
88
32,36,40
78
22
18
25
20
20
12

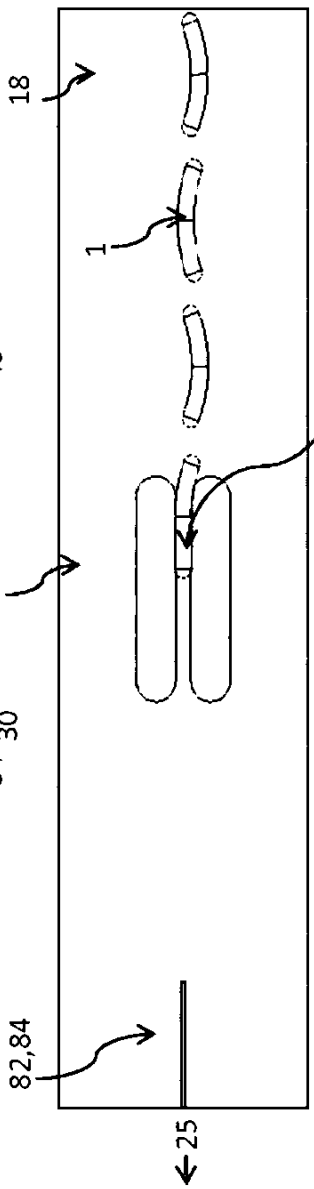

18'
106
104
110
108
1
1
1
62,64
80
96
102
86,88
92
82,84
98
100
90
78
94
18'
25
12

ŞEKİL 7

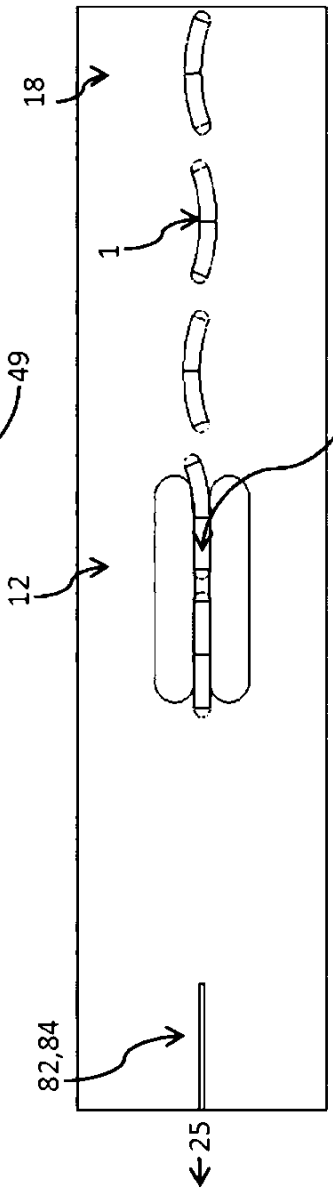
ŞEKİL 8A



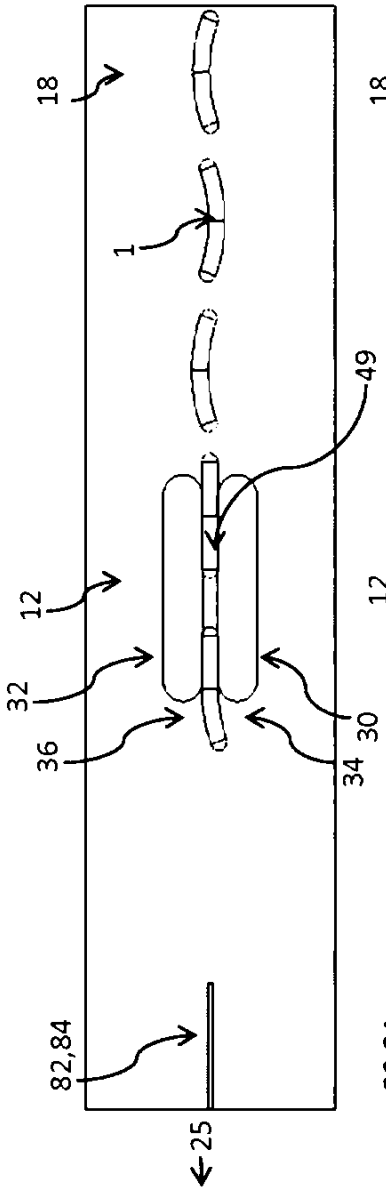
ŞEKİL 8B



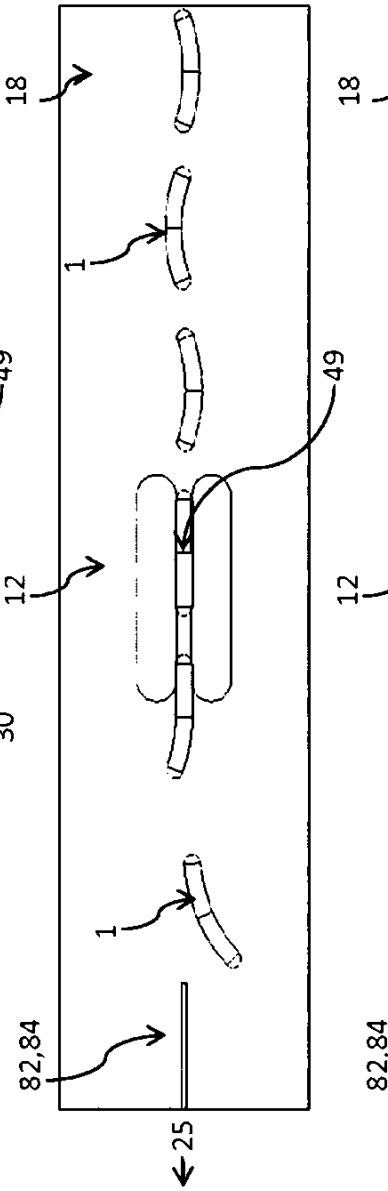
ŞEKİL 8C



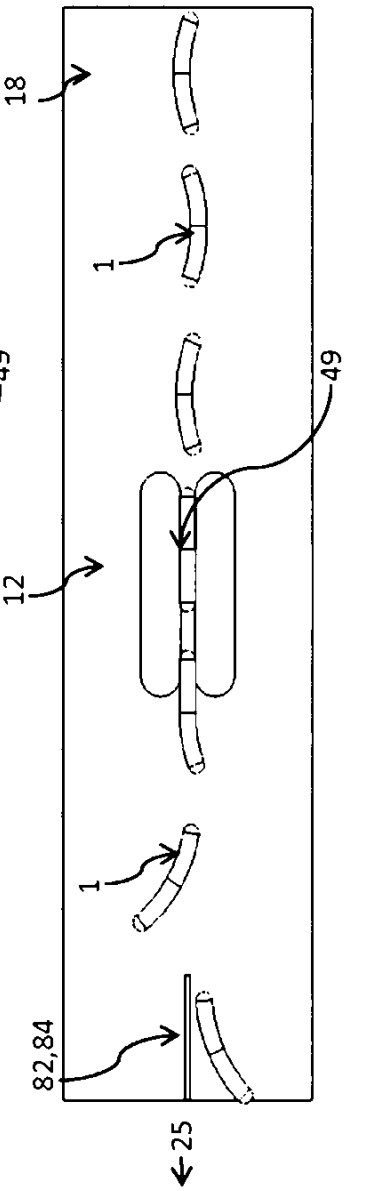
ŞEKİL 8D



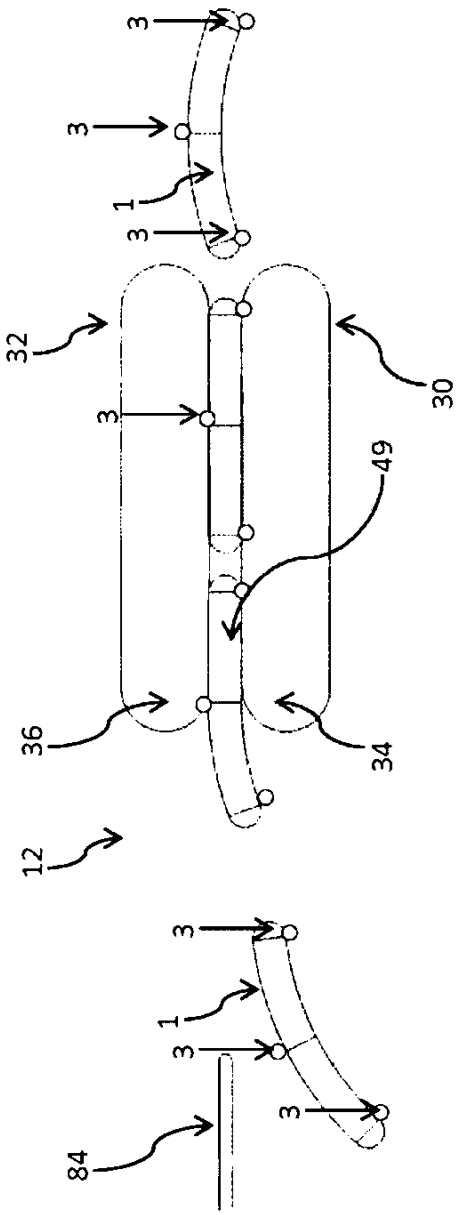
ŞEKİL 8E



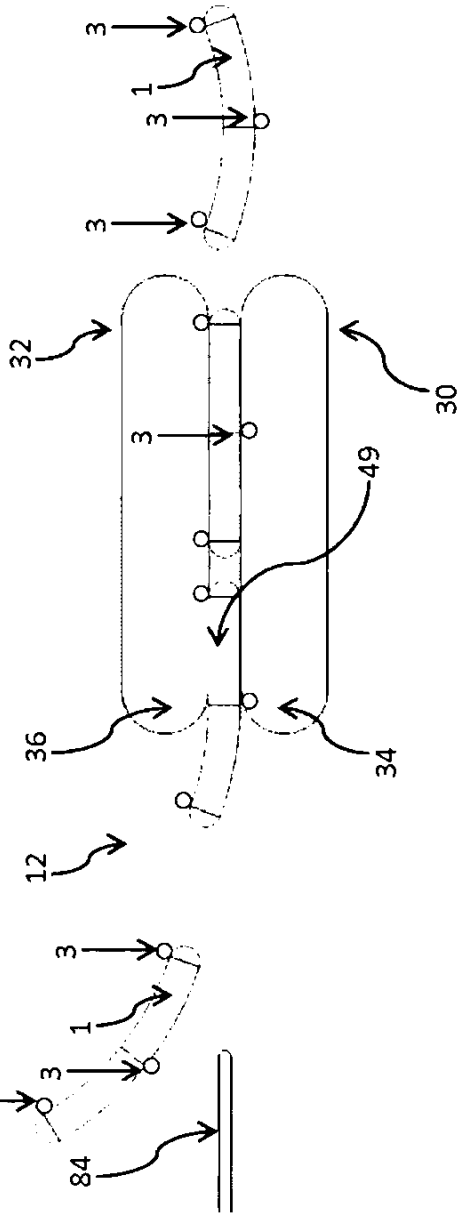
ŞEKİL 8F



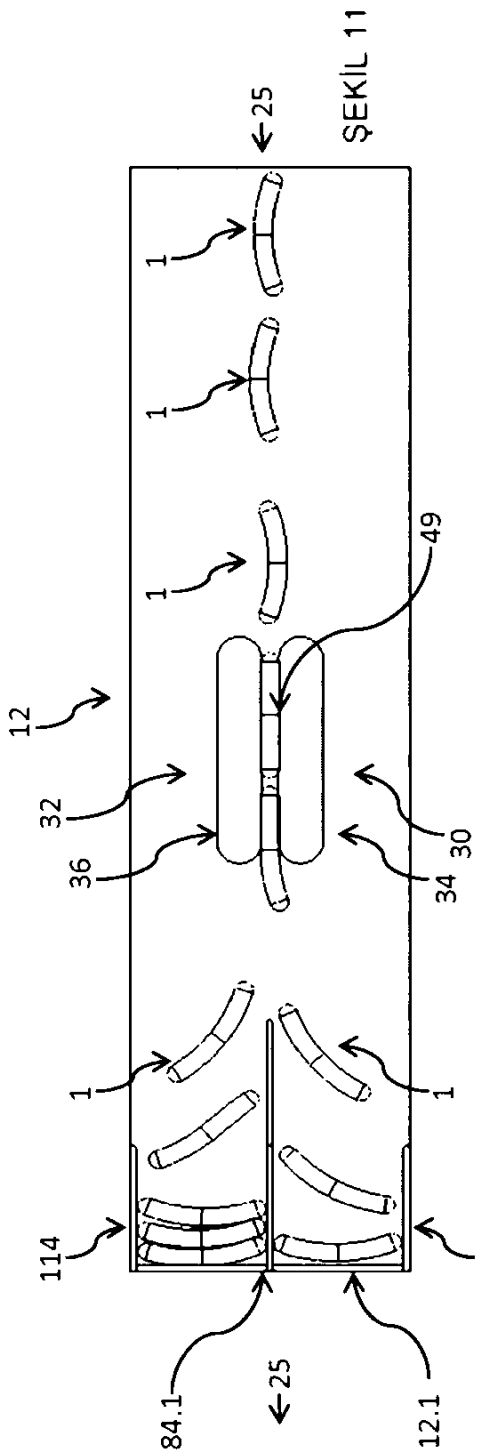
ŞEKİL 9



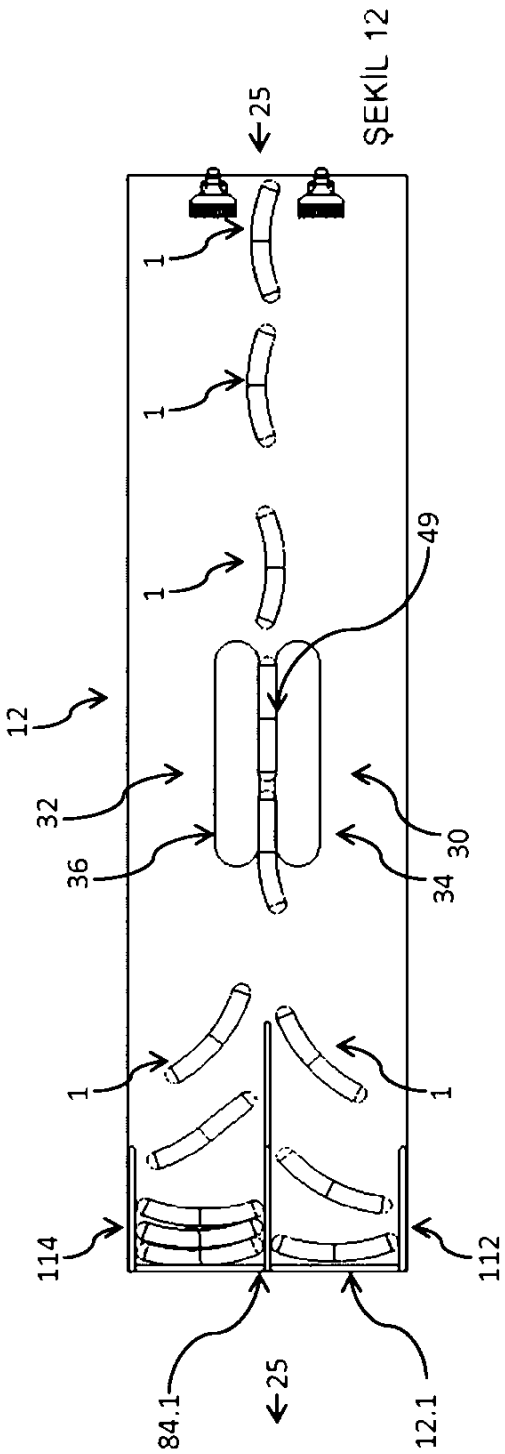
ŞEKİL 10



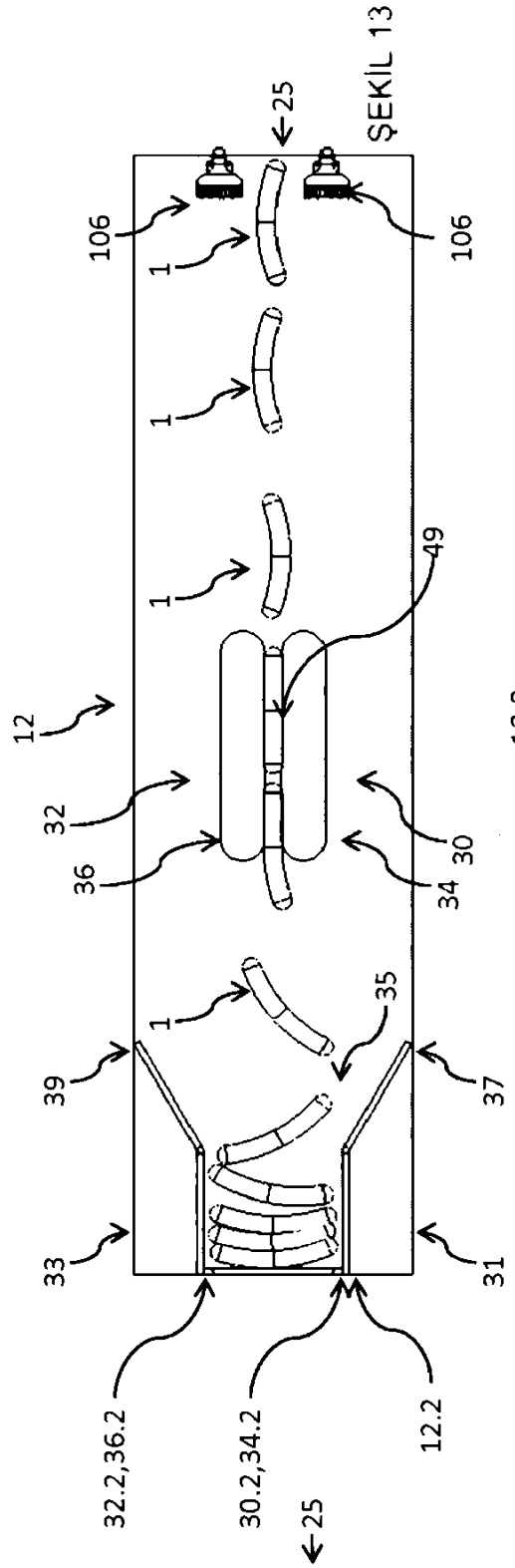
ŞEKİL 11



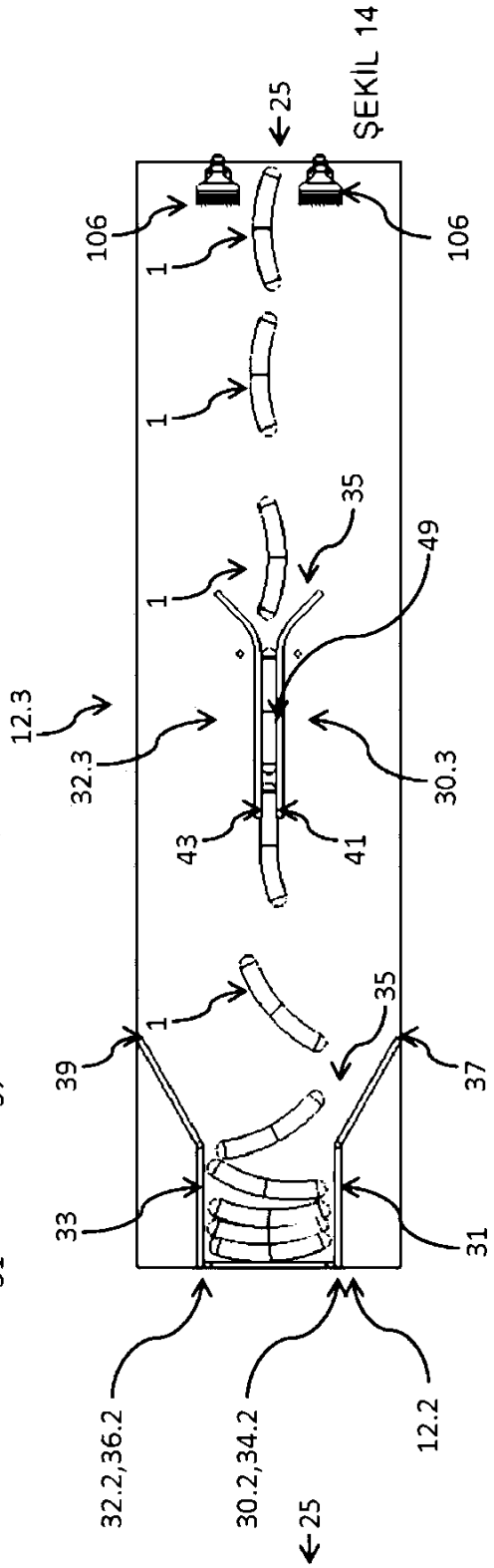
ŞEKİL 12

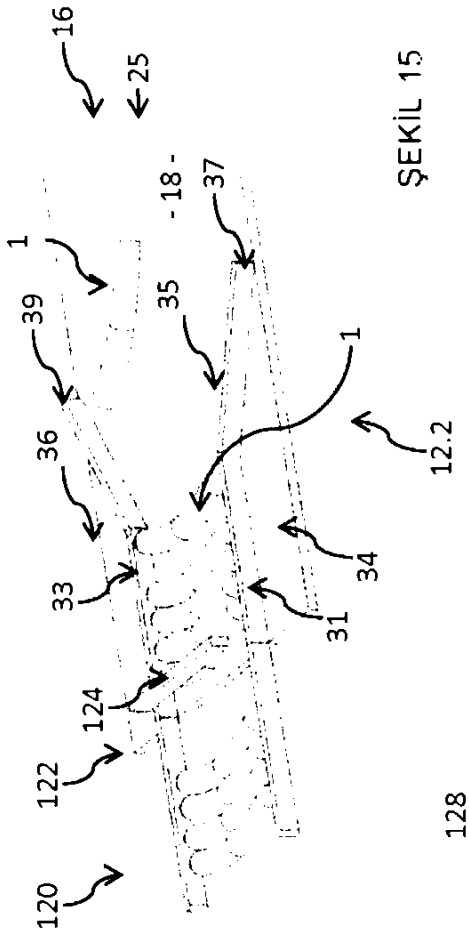


ŞEKİL 13

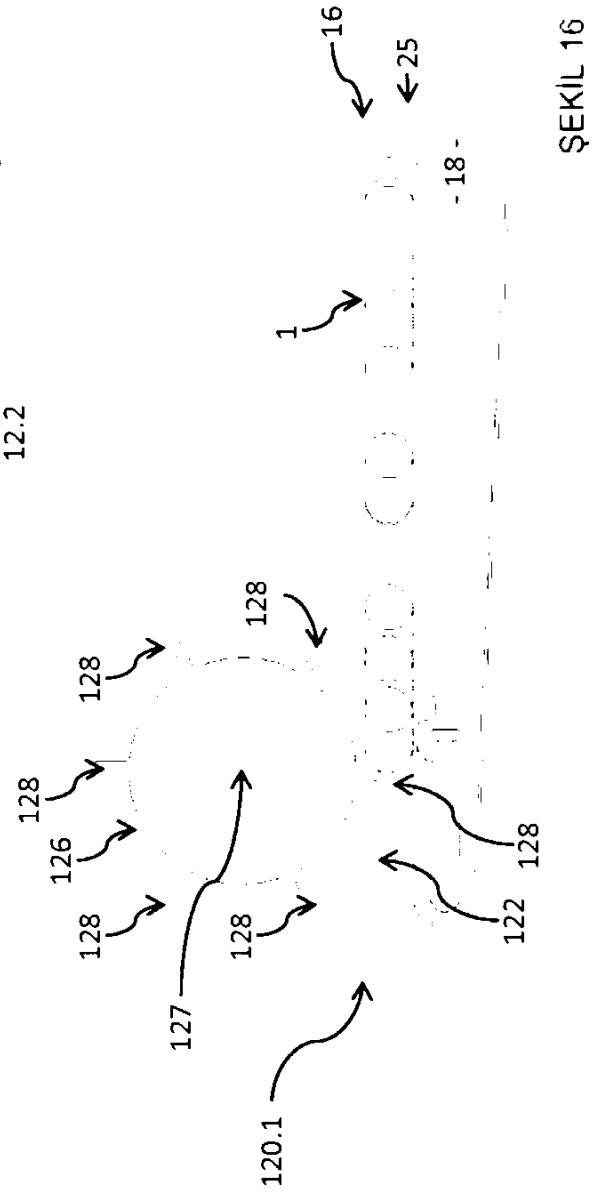


ŞEKİL 14

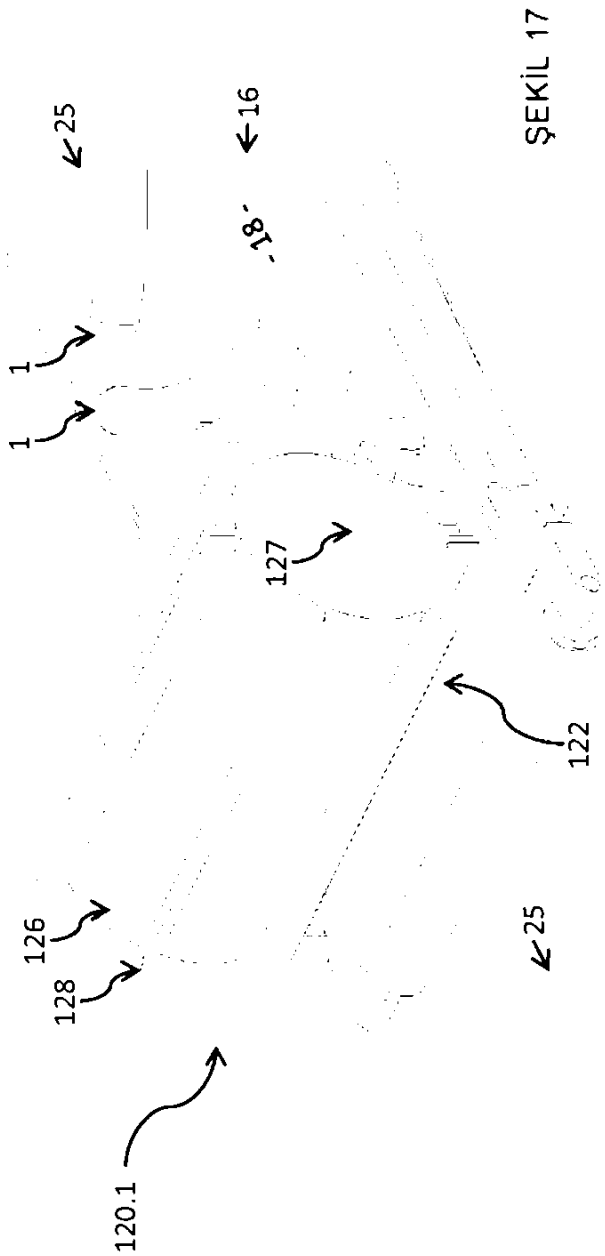




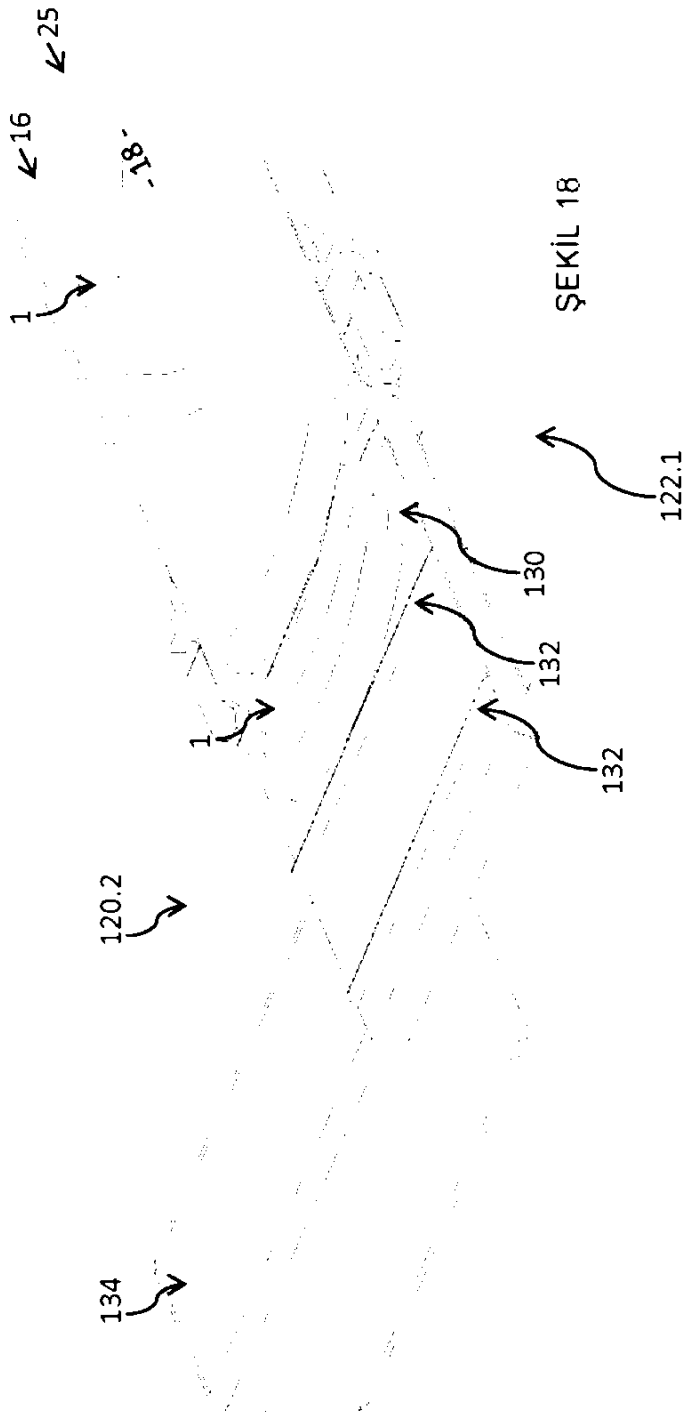
ŞEKİL 15



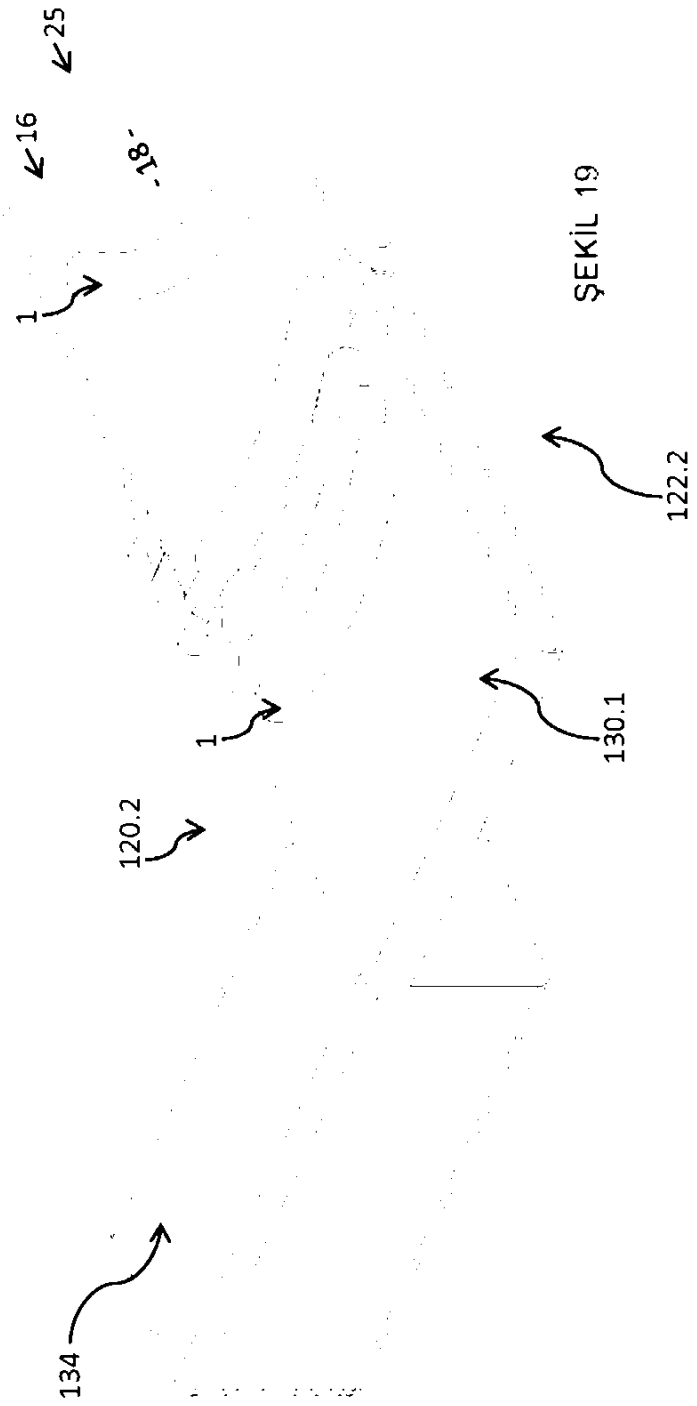
ŞEKİL 16



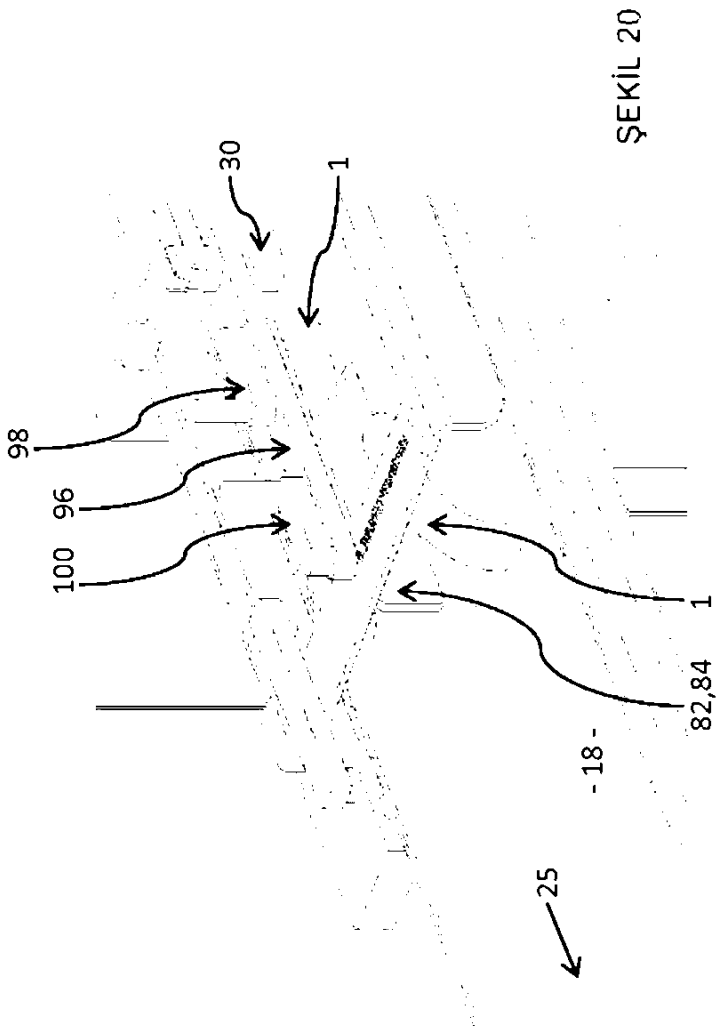
ŞEKİL 17



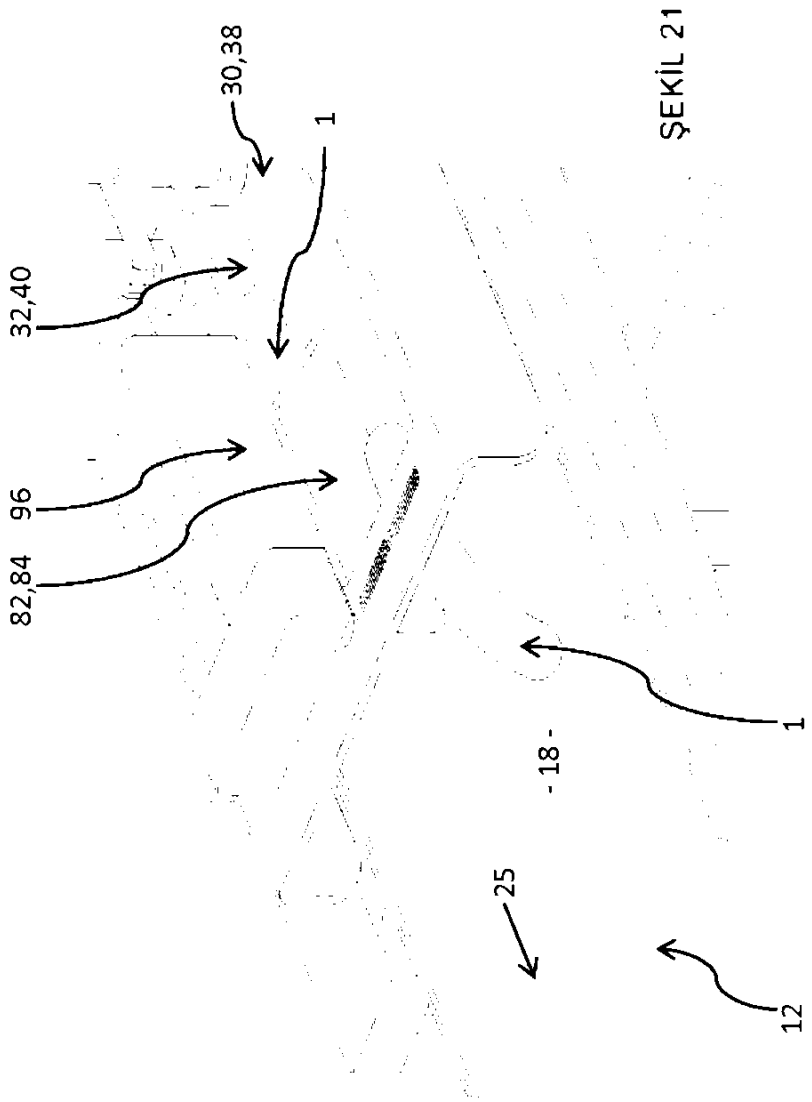
ŞEKİL 18



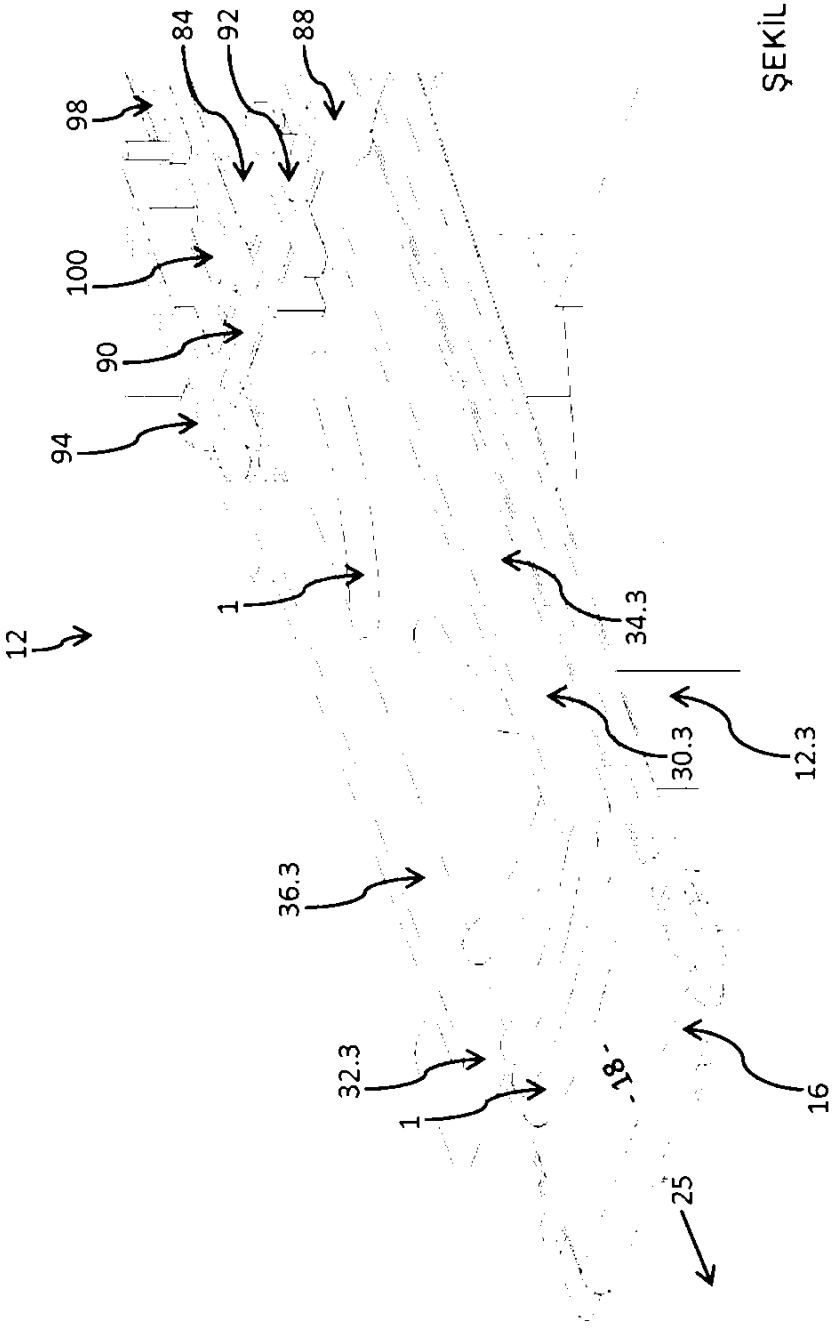
ŞEKİL 19



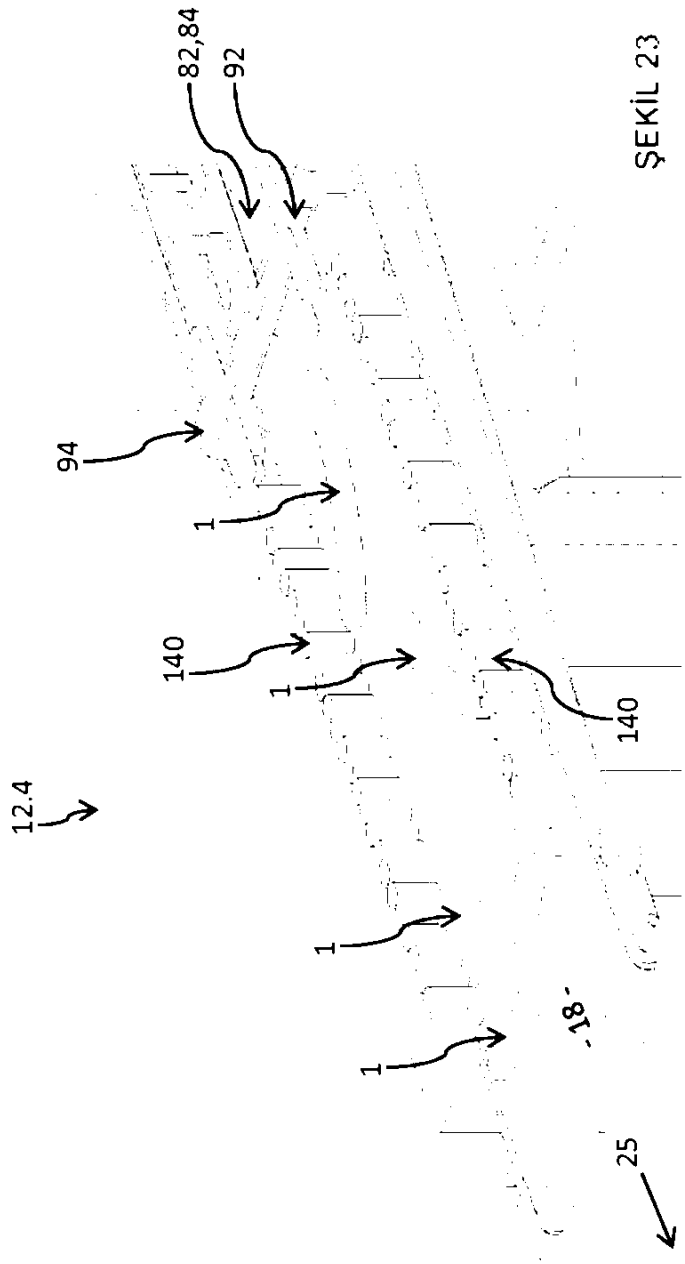
ŞEKİL 20



ŞEKİL 21



ŞEKİL 22



ŞEKİL 23