



ÚŘAD PRO VYNÁLEZY
A OBJEVY

POPIS VYNÁLEZU K AUTORSKÉMU OSVĚDČENÍ

230519

(11) (B1)

(51) Int. Cl.³

B 66 C 1/16

(22) Přihlášeno 15 06 82
(21) (PV 4428-82)

(40) Zveřejněno 26 08 83

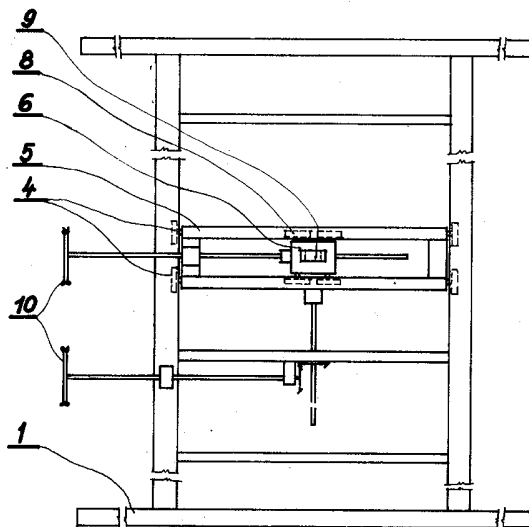
(45) Vydáno 15 05 86

(75)
Autor vynálezu

HARTMAN JAN ing., JORDÁNEK JAROSLAV, KOVÁŘ JOSEF dipl. tech.,
KADLEČÍK JAROSLAV, GOTTWALDOV

(54) Závěsné zařízení pro prostorové dílce

Závěsné zařízení pro prostorové dílce určené pro jeřábovou manipulaci, umožňující přesné ustavování dílců i při extrémním vyoseném těžišti. Závěsné oko je umístěno na vozíku, který se pohybuje na pohyblivém mostě. Vozík i most jsou opatřeny samostatnými pohony. Závěsné oko je možno umístit přesně nad těžiště prostorového dílce a tím zajistit vodorovnou polohu spodní postavy při zvednutí.



Obz. 2

Závěsné zařízení pro prostorové dílce určené zejména pro jeřábovou manipulaci stavebními prostorovými dílci. Toto zařízení umožňuje manipulaci s dílci v montážní komoře i při extrémním vyosení těžiště. Závěsné zařízení podle vynálezu je zvláště vhodné pro manipulaci ve výrobnách při malé světlé výšce pod jeřábovou dráhou.

V současné době jsou známa různá překládací, případně i stohovací zařízení pro velkoobjemové kontejnery. Tato zařízení se však nehodí pro technologickou přepravu prostorových dílců. Dále jsou známa jeřábová manipulační zařízení s proměnnou délkou závěsů, která umožňují jeřábovou manipulaci s prostorovými dílci v montážní komoře (s vodorovnou podstavou). Tato zařízení však vyžadují velkou výšku a nehodí se proto do uzavřených prostor (skladů, výroben apod.).

Uvedené nedostatky odstraňuje zařízení podle vynálezu tvořené rámem se závěsy pro připojení prostorového dílce, jehož podstata spočívá v tom, že jeřábové oko je uloženo na vozíku. Tento vozík může pojíždět po můstku a můstek může pojíždět po základním rámu. Vozík i můstek jsou opatřeny pohony. Posunem vozíku (jeřábového oka) přesně nad těžištěm dílce (přesněji soustavy dílce-závěsné zařízení) se dosáhne toho, že při zvednutí zůstane podstava prostorového dílce ve vodorovné rovině.

Příklad provedení zařízení podle vynálezu je schematicky znázorněn na přiložených obrázcích.

Obrázek 1 je nárys zařízení a obrázek 2 jeho půdorys.

Rám 1, jehož velikost odpovídá půdorysné velikosti prostorového dílce, je opatřen závěsy 2 pro připojení k prostorovému dílci. Na podélnicích rámu 1 je dráha 3 pro podvozek 4 můstku 5. Na můstku 5 je uložen vozík 6 opatřený koly 7 a smykátky 8. K vozíku 6 je připevněno jeřábové oko 9. Můstek 5 i vozík 6 jsou opatřeny samostatnými pohony 10. Ovládání pohonů 10 je možné z jediného místa obsluhy.

Manipulace s prostorovými dílci se provádí takto:

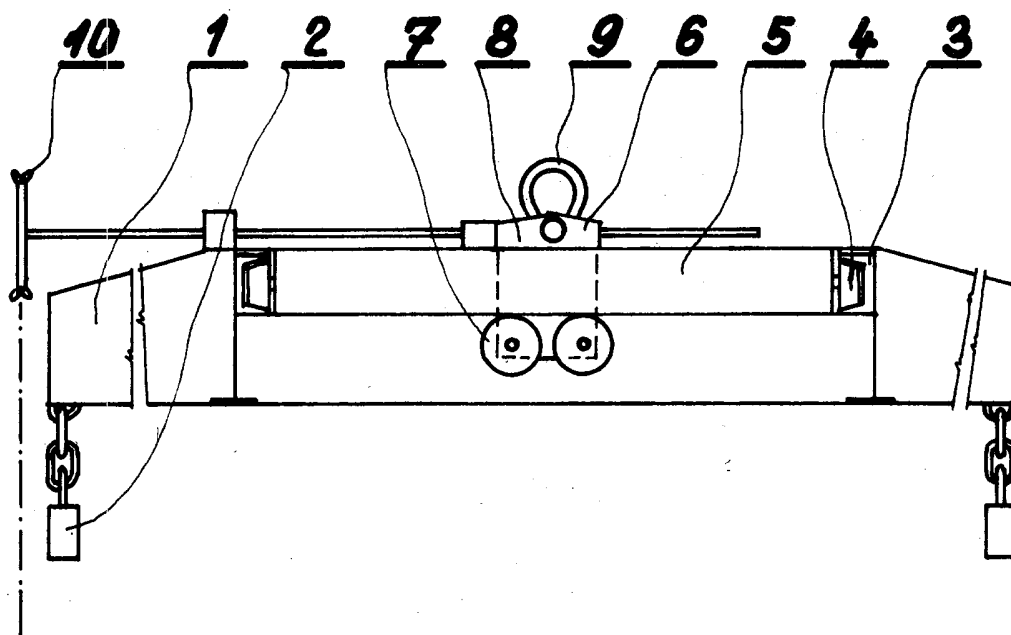
Se závěsným zařízením zavěšeným na jeřábu se najede nad prostorový dílec a závěsy 2 se připnou k úchytům prostorového dílce. Po zvednutí dílce (pokud podstava dílce není vodorovná) se odhadne korekce a po spuštění se upraví poloha jeřábového oka přesně nad těžiště. Je-li třeba tento postup se opakuje. Při použití výkonnějšího pohonu je možno provádět korekci i při zvednutém dílci.

Zařízení je zvláště vhodné pro manipulaci s prostorovými dílci v uzavřených objektech a pod mostovými jeřáby. Je vhodné i pro jeřábovou manipulaci s velkoobjemovými kontejnery.

Umožňuje šetrné nakládání i na nerovně stojící odvozný prostředek.

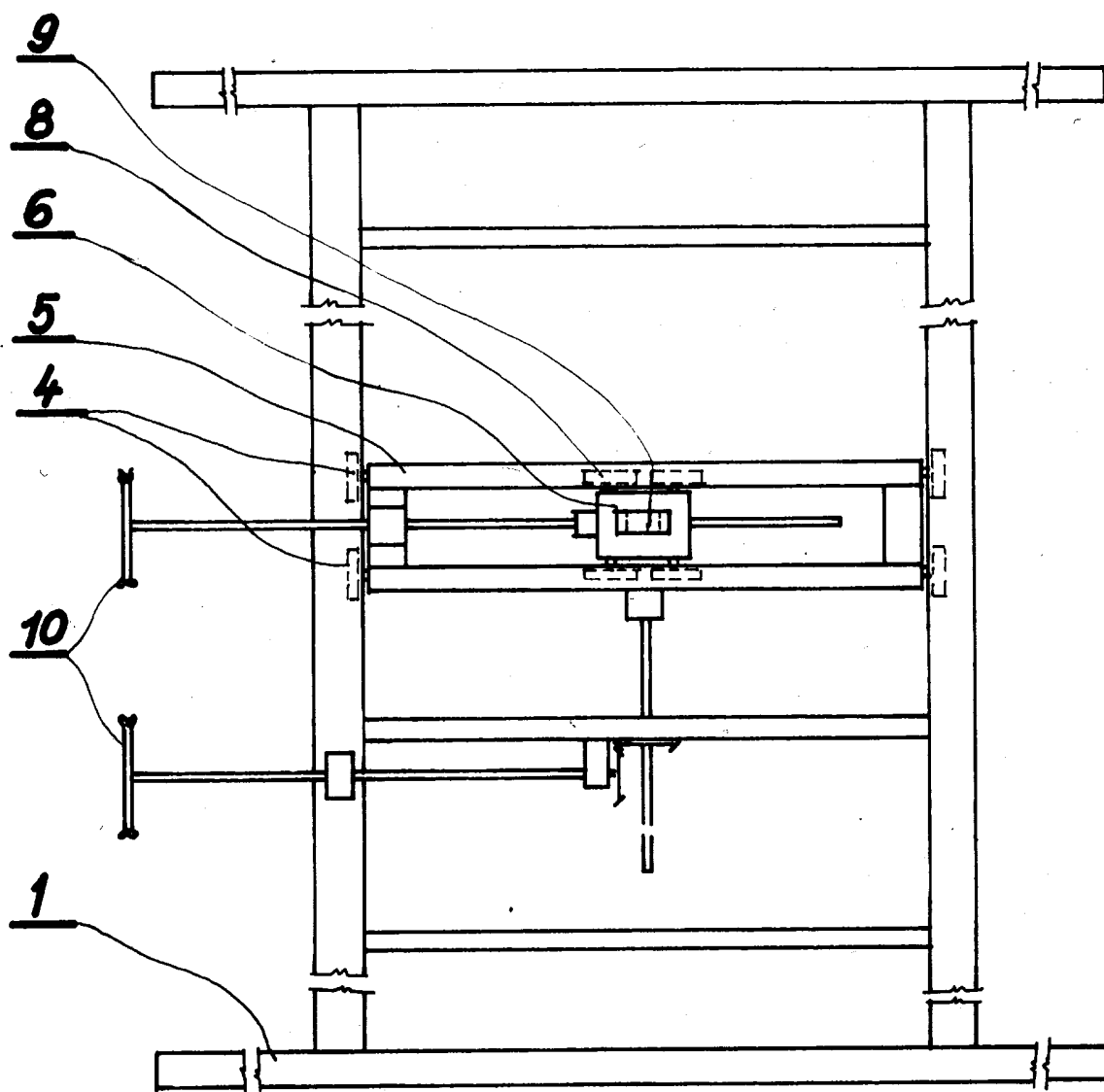
PŘEDMĚT VYNÁLEZU

Závěsné zařízení pro prostorové dílce tvořené rámem, který odpovídá půdorysné velikosti prostorového dílce, se závěsy a jeřábovým okem, vyznačené tím, že jeřábové oko (9) je připevněno na vozíku (6), jenž je pohyblivě uložen na můstku (5) s podvozky (4) zapadajícími do drah (3) v rámu (1), přičemž vozík (6) i můstek (5) jsou opatřeny nezávislými pohony (10).



Obr. 1

230519



Obr. 2