

POLSKA
RZECZPOSPOLITA
LUDOWA



URZĄD
PATENTOWY
PRL

OPIS PATENTOWY

146 046

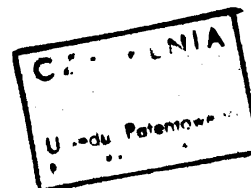
Patent dodatkowy
do patentu nr _____

Zgłoszono: 85 11 14 /P. 256257/

Pierwszeństwo _____

Zgłoszenie ogłoszono: 87 09 07

Opis patentowy opublikowano: 89 03 31



Int. Cl.⁴ B66C 23/84

Twórcy wynalazku: Tadeusz Gwiazdowicz, Zbigniew Tulwin, Wiesław Mikołajewski,
Stanisław Dublanka

Uprawniony z patentu: Przemysłowy Instytut Maszyn Budowlanych,
Kobyłka /Polska/

PRZESTRZENNO-OBROTOWA PODPORA ŚLIZGOWA WYSIĘGNIKA TELESKOPOWEGO ŻURAWIA

Przedmiotem wynalazku jest przestrzenno-obrotowa podpora ślizgowa wysięgnika teleskopowego żurawia. Znane dotychczas przestrzenno-obrotowe podpory ślizgowe wysięgników teleskopowych żurawi, jak na przykład według opisu patentowego RFN nr 2 259 754, są wykonane w postaci kuli, tworzącej monolit z płytą, do której przymocowany jest ślizg. Wykonanie jednolitej podpory ślizgowej z czaszą kulistą, pociąga za sobą dużo strat materiałowych i dużo obróbki skrawaniem, a nadto, rozkład nacisków od takiej podpory na półkę wysięgnika jest w przybliżeniu proporcjonalny do sztywności tej podpory. Sztywność ta jest największa w osi czaszy kulistej. Rozkład naprężeń w półce wysięgnika z taką podporą ślizgową, jest zbliżony do rozkładu według krzywej Gaussa, a więc jest bardzo nierównomierny wzdłuż płyty ślizgowej.

Celem wynalazku jest usunięcie wyżej wymienionych wad poprzez wykonanie podpory ślizgowej przestrzenno-obrotowej z prostych elementów i takie ich usytuowanie, że rozkład naprężeń w półce wysięgnika jest równomierny.

Według wynalazku przestrzenno-obrotowa podpora ślizgowa ma krzyżujący się zestaw siodeł walcowych, w których odcinki walcowe siodeł przylegającego do ściąg naroży członu znajdują się na zewnątrz odcinków walcowych i tulei siodeł drugiego, natomiast punkt styku powierzchni przylgowych siodeł drugiego, znajdujący się na ich osi symetrii leży wyżej od punktu styku powierzchni przylgowych siodeł pierwszego znajdującego się również w ich osi symetrii.

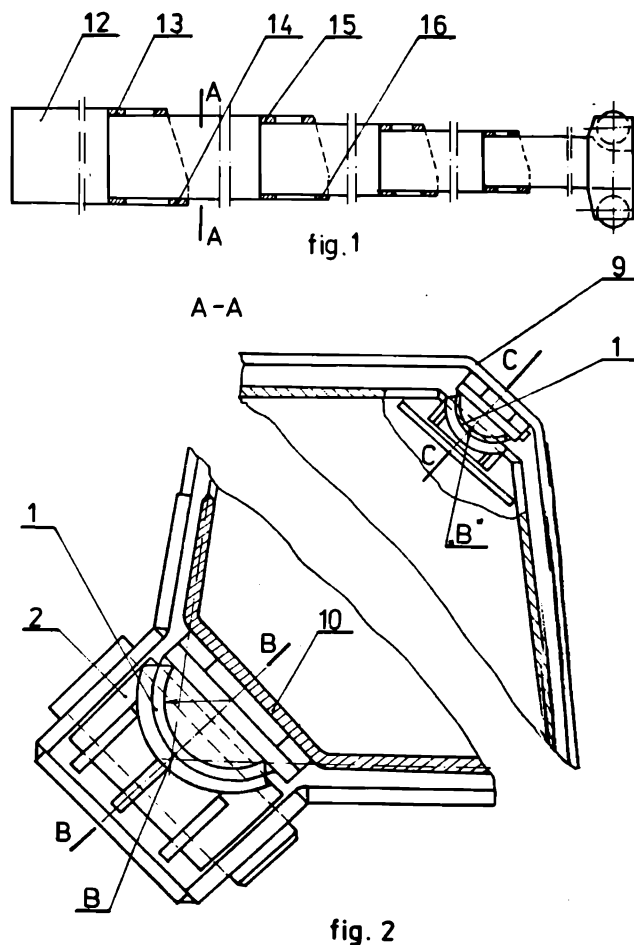
Przedmiot wynalazku jest przedstawiony w przykładzie wykonania na rysunku, na którym fig. 1 przedstawia usytuowanie podpór ślizgowych w wysięgniku wielocłonowym, fig. 2 -

- widok podpór ślizgowych, fig. 3 - przekrój poprzez przestrzenno-obrotową podporę ślizgową z tuleją, fig. 4 - przekrój przez przestrzenno-obrotową podporę ślizgową z odcinkiem walcowym.

W wysięgniku teleskopowym wieloczęłowym 12 przestrzenno-obrotowe podpory ślizgowe umieszczone są w punktach 13, 14, 15 i 16. Podpory te mają krzyżujący się zestaw siodeł walcowych 1 i 2, w których odcinki walcowe 3 i 4 oraz 5 i 6 siodła 1 przylegającego do ścięć naroży członu 9 i 10 znajdują się na zewnątrz odcinków walcowych 7 i 8 i tulei 11 siodła 2, natomiast punkt styku A powierzchni przylgowych siodła 2 znajdujący się na ich osi symetrii, leży wyżej od punktu styku B powierzchni przylgowych siodła 1 znajdującego się również w ich osi symetrii. Przestrzenno-obrotowa podpora ślizgowa według wynalazku może mieć zastosowanie do wysięgników teleskopowych żurawi samojezdných.

Z a s t r z e ż e n i e p a t e n t o w e

Przestrzenno-obrotowa podpora ślizgowa wysięgnika teleskopowego żurawia, zawierająca odcinki walcowe, tuleje i płyty, z n a m i e n n a t y m, że ma krzyżujący się zestaw siodeł walcowych /1 i 2/, przy czym odcinki walcowe /3 i 4/ oraz /5 i 6/ siodła /1/ przylegającego do ścięć naroży członu /9 i 10/ znajdują się na zewnątrz odcinków walcowych /7 i 8/ i tulei /11/ siodła /2/, natomiast punkt styku A powierzchni przylgowych siodła /2/ znajdujący się na ich osi symetrii, leży wyżej od punktu styku B powierzchni przylgowych siodła /1/ znajdującego się również w ich osi symetrii.



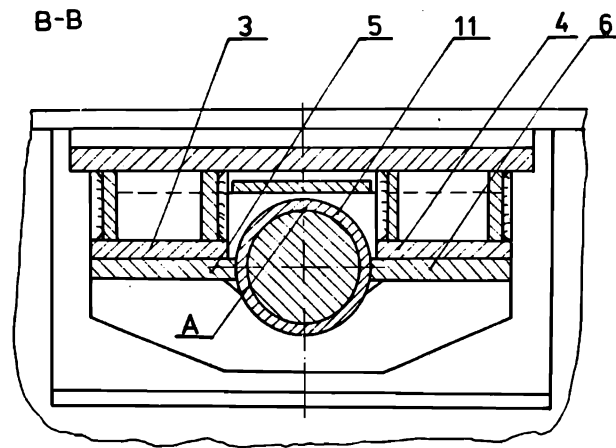


fig. 3

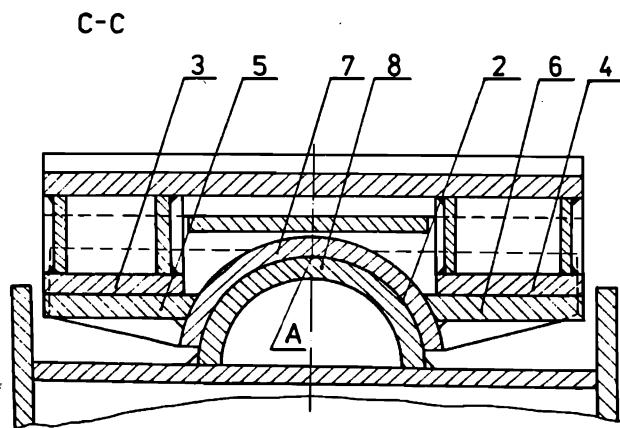


fig. 4