



(19) **SU**⁽¹¹⁾ **1 728 126**⁽¹³⁾ **A1**
(51) МПК

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ ПО
ДЕЛАМ ИЗОБРЕТЕНИЙ И ОТКРЫТИЙ

(12) ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ К АВТОРСКОМУ СВИДЕТЕЛЬСТВУ
СССР

(21), (22) Заявка: 4798828, 31.01.1990

(46) Дата публикации: 23.04.1992

(56) Ссылки: Патент США № 3209926, кл. 214-38,
1965г.

(98) Адрес для переписки:
11 236035 КАЛИНИНГРАД ОБЛ., УЛ.5-Я
ПРИЧАЛЬНАЯ 1

(71) Заявитель:
КАЛИНИНГРАДСКИЙ МОРСКОЙ РЫБНЫЙ
ПОРТ

(72) Изобретатель: ВЕРШИНИН ВИКТОР
ЯКОВЛЕВИЧ₁₁ 236006 ВАНЬКОВИЧЕВА,
ОБЪЕКТ 72-29

(54) Захват погрузчика

S U 1 7 2 8 1 2 6 A 1

S U 1 7 2 8 1 2 6 A 1



(19) **SU** ⁽¹¹⁾ **1 728 126** ⁽¹³⁾ **A1**

(51) Int. Cl.

STATE COMMITTEE
FOR INVENTIONS AND DISCOVERIES

(12) **ABSTRACT OF INVENTION**

(71) Applicant:
KALININGRADSKIJ MORSKOJ RYBNYJ PORT

(72) Inventor: **VERSHININ VIKTOR YAKOVLEVICH**

(54) **LOADER GRIP**

(57)

Изобретение может быть использовано для перегрузки пакетов груза в строп-контейнерах и механизированного снятия строп-контейнеров с пакетов. Цель изобретения - расширение функциональных возможностей путем использования для грузов в строп-контейнерах. Захват к погрузчику 1 содержит вилы 2 и сталкиватель 3 с приводом 4, смонтированные на каретке 5, установленной с возможностью поперечного перемещения приводом 6. По меньшей мере одна из вилок 2 снабжена смонтированным на ее свободном конце захватом 7 в виде крюка, выступающего над вилой 2. По краям сталкивателя 3 размещены в подвешенном положении дополнительные захваты 8, соединенные с кареткой 5 канатами 9, пропущенными через скобы 10 на сталкивателе 3. Канаты 9 закреплены на барабане 11, смонтированном на каретке 5 и снабженном пружинным приводом 12. В нижней части сталкивателя 3 имеются пазы для свободного прохода захватов 7. Погрузчик 1 подъезжает, например, к гребенчатому поддону, на котором установлен пакет 14 в строп-контейнере 15. Смещением каретки 5 приводом 6 вилы 2 наводятся в зазоры между

гребнями поддона. Движением вперед погрузчик 1 заводит вилы 2 между гребнями поддона, поднимает пакет 14 и транспортирует его известным образом, например, в вагон. Перед установкой пакета 14 в штабель один из узлов 17 строп-контейнера 15 ослабляется, захваты 8 заводятся за ленты строп-контейнера 15. Погрузчик 1 устанавливает пакет 14 в штабель и выдвигает сталкиватель 3, одновременно отъезжая от пакета 14. При этом вилы 2 выходят из-под пакета 14, захват 7, продвигаясь между соседними мешками, надвигается на нижние ленты строп-контейнера 15, которые заходят в паз захвата 7, и стягивает их с пакета 14. Одновременно канаты 9, сматываясь с барабана 11, вытягиваются на полную длину и стягивают с пакета 14 боковые ветви и верхний пояс строп-контейнера 15. Погрузчик 1 отъезжает от пакета 14, приводом 11 сталкиватель 3 приводится в исходное положение, при этом канаты 9 приводом 12 наматываются на барабан 11. Ленты строп-контейнера 15 вынимаются из захватов 7 и 8. Ленты строп-контейнера 15 вынимаются из захватов 7 и 8. 1 з. п. ф-лы, 3 ил. (Л С vj ю 00 го о

SU 1 728 126 A1

SU 1 728 126 A1



СОЮЗ СОВЕТСКИХ
СОЦИАЛИСТИЧЕСКИХ
РЕСПУБЛИК

(19) SU (11) 1728126 A1

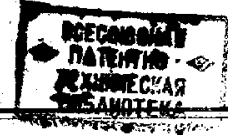
(51)5 B 66 F 9/12

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ
ПО ИЗОБРЕТЕНИЯМ И ОТКРЫТИЯМ
ПРИ ГКНТ СССР

9 0 0 8 9 2

ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ

К АВТОРСКОМУ СВИДЕТЕЛЬСТВУ



1

2

(21) 4798828/11
(22) 31.01.90
(46) 23.04.92. Бюл. № 15
(71) Калининградский морской рыбный порт
(72) В.Я.Вершинин
(53) 621.868(088.8)
(56) Патент США № 3209926, кл. 214-38, 1965 г.
(54) ЗАХВАТ ПОГРУЗЧИКА
(57) Изобретение может быть использовано для перегрузки пакетов груза в строп-контейнерах и механизированного снятия строп-контейнеров с пакетов. Цель изобретения - расширение функциональных возможностей путем использования для грузов в строп-контейнерах. Захват к погрузчику 1 содержит вилы 2 и сталкиватель 3 с приводом 4, смонтированные на каретке 5, установленной с возможностью поперечного перемещения приводом 6. По меньшей мере одна из вилок 2 снабжена смонтированным на ее свободном конце захватом 7 в виде крюка, выступающего над вилой 2. По краям сталкивателя 3 размещены в подвешенном положении дополнительные захваты 8, соединенные с кареткой 5 канатами 9, пропущенными через скобы 10 на сталкивателе 3. Канаты 9 закреплены на барабане 11, смонтированном на каретке 5 и снабженном пружинным приводом 12. В нижней части сталкивателя 3 имеются пазы для свободно-

го прохода захватов 7. Погрузчик 1 подъезжает, например, к гребенчатому поддону, на котором установлен пакет 14 в строп-контейнере 15. Смещением каретки 5 приводом 6 вилы 2 наводятся в зазоры между гребнями поддона. Движением вперед погрузчик 1 заводит вилы 2 между гребнями поддона, поднимает пакет 14 и транспортирует его известным образом, например, в вагон. Перед установкой пакета 14 в штабель один из узлов 17 строп-контейнера 15 ослабляется, захваты 8 заводятся за ленту строп-контейнера 15. Погрузчик 1 устанавливает пакет 14 в штабель и выдвигает сталкиватель 3, одновременно отъезжая от пакета 14. При этом вилы 2 выходят из-под пакета 14, захват 7, продвигаясь между соседними мешками, надвигается на нижние ленты строп-контейнера 15, которые заходят в паз захвата 7, и стягивает их с пакета 14. Одновременно канаты 9, сматываясь с барабана 11, вытягиваются на полную длину и стягивают с пакета 14 боковые ветви и верхний пояс строп-контейнера 15. Погрузчик 1 отъезжает от пакета 14, приводом 4 сталкиватель 3 приводится в исходное положение, при этом канаты 9 приводом 12 наматываются на барабан 11. Ленты строп-контейнера 15 вынимаются из захватов 7 и 8. Ленты строп-контейнера 15 вынимаются из захватов 7 и 8. 1 з. п. ф-лы, 3 ил.

Изобретение относится к подъемно-транспортному оборудованию и может быть использовано для перегрузки пакетов груза в стропконтейнерах и механизированного снятия строп-контейнеров с пакетов.

Известен штыревой захват к погрузчику для перегрузки пакетов в строп-контейне-

рах. Однако для освобождения груза от строп-контейнера при использовании этого захвата грузовые места необходимо пере-
кладывать.

Известен захват к погрузчику, содержащий каретку, установленную с возможностью поперечного перемещения с помощью

SU 1728126 A1

SU 1728126 A1

(19) SU (11) 1728126 A1

Изобретение относится к подъемно-транспортному оборудованию и может быть использовано для перегрузки пакетов груза в стропконтейнерах и механизированного снятия строп-контейнеров с пакетов.

Известен штыревой захват к погрузчику для перегрузки пакетов в строп-контейнерах. Однако для освобождения груза от строп-контейнера при использовании этого захвата грузовые места необходимо переключивать.

Известен захват к погрузчику, содержащий каретку, установленную с возможностью поперечного перемещения с помощью

привода, смонтированные на ней вилы и стелкиватель, установленный с возможностью перемещения вдоль сил с помощью привода. Однако и этот захват требует ручной переключки груза для освобождения его от стропов.

Известен также захват к погрузчику, содержащий смонтированные на каретке последнего вилы, по меньшей мере одна из которых снабжена закрепленным на ее свободном конце и выступающим над ней захватом в виде π JOKa для удержания средства пакетирования и установленный с возможностью перемещения вдоль вил приводом стелкиватель. Однако и этот захват не обладает возможностью освободить груз от строп-контейнера.

Цель изобретения - расширение функциональных возможностей захвата путем обеспечения механизированного освобождения пакета груза от строп-контейнера.

Указанная цель достигается тем, что захват к погрузчику, содержащий смонтированные на каретке последнего вилы, по меньшей мере одна из которых снабжена закрепленным на ее свободном конце и выступающим над ней захватом в виде крюка и установленный с возможностью перемещения вдоль вил приводом стелкиватель, снабжен гибкими элементами, одни концы которых закреплены на каретке, а на других смонтированы с возможностью взаимодействия со строп-контейнерами дополнительные захваты, Гибкие элементы закреплены на каретке посредством барабанов с пружинным приводом. Новая совокупность признаков предлагаемого захвата имеет существенные отличия от известных технических решений. Захваты в виде вытянутого крюка на свободных концах вил при стелкивании пакета с вил вступают во взаимодействие с нижними лентами стропконтейнера, которые попадают в пазы захвата и при дальнейшем движении стелкивателя вытягиваются из-под пакета. Дополнительные захваты в виде карабинов, зацепленные за боковые ветви строп-контейнера, обеспечивают равномерное стягивание его с пакета. Гибкие элементы с возможностью изменения их длины повышают удобство соединения захватов с лентами строп-контейнера, а возможность постоянно находиться в натянутом состоянии, благодаря барабану с пружинным приводом, обуславливает наиболее эффективное сочетание с движущимися узлами устройства, простоту и удобство в работе.

Новая совокупность признаков предлагаемого захвата наряду с механизированным освобождением вил захвата от груза путем стелкивания его приводным стелки-вателем обуславливает возможность механизированного снятия строп-контейнера с

пакета, что расширяет функциональные возможности захвата и повышает производительность, так как обе функции выполняются одновременно. Предлагаемый захват создает предпосылки для его широкого внедрения в портах и цехах перерабатывающих предприятий.

На фиг.1 изображен захват с пакетом, вид сбоку; на фиг.2 - плита стелкивателя, вид спереди; на фиг.3 - вилы, вид сверху.

5 Захват к погрузчику 1 содержит вилы 2 и стелкиватель 3 с приводом 4, смонтированные на каретке 5, установленной с возможностью поперечного перемещения приводом 6. По меньшей мере одна из вил

0 2 снабжена смонтированным на ее свободном конце захватом 7 в виде вытянутого крюка, выступающего над вилой. По краям стелкивателя 3 размещены в подвешенном положении дополнительные захваты 8, соеб диненные с кареткой 5 гибкими элементами 9, например, в виде канатов, пропущенных, например, через скобы 10 на стелкивателе 3. Гибкие элементы 9 установлены с возможностью изменения длины, для чего они

0 закреплены на барабанах 11, смонтированных на каретке 5, и снабженных, например, пружинным приводом 12. В нижней части стелкивателя выполнены пазы 13.

Захват к погрузчику работает следующим образом.

Погрузчик 1 подъезжает, например, к гребенчатому поддону, на котором установлен пакет 14 в строп-контейнере 15. С помощью привода 6 смещением каретки 5

0 вилы 2 наводятся в зазоры между гребнями поддона. Движением вперед погрузчик 1 заводит вилы 2 между гребнями поддона, поднимает пакет 14 и транспортирует его известным образом, например, в вагон. Пел ред установкой пакета 14 в штабель один из узлов строп-контейнера 15 ослабляется, захваты 8 заводятся за ленты строп-контейнера 15. Погрузчик 1 устанавливает пакет 14 в штабель и выдвигает стелкиватель 3, одно временно отъезжая от пакета. При этом вилы захвата выходят,из-под пакета 14, захват 7, продвигаясь между соседними мешками, надвигается ленту строп-контейнера, которые попадают в паз захвата 7 и

55 5 стягивает их с пакета 14. Одновременно канаты 9, сматываясь с барабана 11, вытягиваются на полную длину и стягивают с пакета боковые ветви и верхний пояс строп-контейнера 15. Погрузчик 1 отъезжает от пакета 14, приводом 4 стелкиватель 3 стелкиватель 3 приводится в исходное положение, при этом канаты 9 приводом 12 наматываются на барабан 11. Ленты строп-контейнера вынимаются из захватов 7 и 8. Захват к погрузчику, охарактеризованный указанной совокупностью существенных признаков, обеспечивает

одновременно с механизированной укладкой груза в штабель, механизированное освобождение груза от строп-контейнера, что устраняет ручной труд на этой операции и повышает производительность. Снижение трудоемкости и ускорение грузовых работ образуют экономический эффект.

Формула изобретения 1. Захват погрузчика, содержащий смонтированные на каретке последнего вилы, по меньшей мере одна из которых снабжена закрепленным на ее свободном конце и выступающим над ней захватом в виде крюка для удержания средства пакетирования, и установленный с возможностью перемещения вдоль вил приводом сталкиватель, отличающийся тем, что, с целью расширения функциональных возможностей путем использования для грузов

в строп-контейнерах, он снабжен гибкими элементами, одни концы которых закреплены на каретке, а на других смонтированы с возможностью взаимодействия со стропконтейнерами дополнительные захваты.

2. Захват по п.1, отличающийся тем, что гибкие элементы закреплены на каретке посредством барабанов с пружинным приводом.



ОБЪЕДИНЕННЫЕ КОДИФИЦИРОВАННЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ

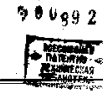
1979 SU 111 1728126 A1

0113 В 66 F 9/12

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ ПО ИЗОБРЕТЕНИЯМ И ОТКРЫТИЯМ ПО НЕФТЕКОСМОСУ

ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ

К АВТОРСКОМУ СВИДЕТЕЛЬСТВУ



5

10

15

20

25

30

35

40

45

50

55

60

-5-

(21) 4708826/11
(22) 31.01.90
(43) 22.04.92, Бюк. № 15
(71) Казанский государственный рыбный порт
(72) В.Я.Варданян
(53) 67, 680805 (9)
(56) Патент США № 3209528, кл. 214-38, 1965 г.
(54) ЗАХВАТ ПОГРУЗЧИКА

(57) Изобретение может быть использовано для перегрузки пакетов грузов в строп-контейнерах и механизированного снятия строп-контейнеров с пакетов. Цель изобретения - расширение функциональных возможностей путем использования для грузов в строп-контейнерах. Захват погрузчика 1 содержит вилы 2 и сталкиватель 3 с приводом 4, смонтированными на каретке 5, установленной с возможностью поперечного перемещения по рельсам 6. По меньшей мере одна из вил 2 снабжена смонтированным на ее свободном конце захватом 7 в виде крюка, выступающего над ней. По краям сталкивателя 3 размещены в продольном направлении дополнительные захваты 8, соединенные с кареткой 5 шарнирами 9, пружинными через скобы 10 на сталкивателе 3. Каретки 5 шарниры 9 на барабанах 11 смонтированы на каретке 5 и снабжены пружинным приводом 12. В нижней части сталкивателя 3 имеются пазы для свобод-

ного прохода захватов 7. Погрузчик 1 подвешивает, например, к гибкому элементу поддона, на котором установлен пакет 14 в строп-контейнере 15. Соединенная каретка 6 приводом 4 вилы 2 находится в запертом между строп-контейнером 15, соединенным с погрузчиком 1 захватом вилы 2 между строп-контейнером 15, поднимает пакет 14 и транспортирует его известным образом, например, в штабель. Параллельно пакету 14 в штабель 23м на узлах 17 строп-контейнера 15 освобождает пакеты 8, выводит за пределы строп-контейнера 15. Погрузчик 1 устанавливает пакет 14 в штабель и выдвигает сталкиватель 3, одновременно отжимая от пакета 14. При этом вилы 2 выходят из паза пакета 14, захват 7, продвигаясь вперед, соединяется с соседним мешком, надвигается на вилки вилы строп-контейнера 15, которые выдвигает в пазах захвата 7 и ступенчат в пазах 14. Одновременно каретка 6, сдвигаясь с рельсами 6, сдвигает сталкиватель 3 на расстояние 11, позволяющее на погрузчике 1 выдвинуть сталкиватель 3 вперед и выдвинуть вилы 2 вперед. При этом вилы 2 приводом 12 не выдвигаются на барабаны 11. Пазы строп-контейнера 15 вынимаются из паза пакета 14. Пазы строп-контейнера 15 вынимаются на захватах 7 и 8, т.е. п. 6, 8, 10.

1728126 A1

Изобретение относится к подъемно-транспортному оборудованию и может быть использовано для перегрузки пакетов грузов в строп-контейнерах и механизированного снятия строп-контейнеров с пакетов. Известен захват погрузчика, содержащий для перегрузки пакетов в строп-контей-

нере. Однако для освобождения груза от строп-контейнера при использовании этого захвата грузовой моста необходимо перевернуть строп-контейнер, установленный известным способом перемещением с помощью

привода, смонтированного на ней вилы и сталкиватель, установленный с возможностью перемещения вдоль вил с помощью приводов. Помимо и этот захват требует ручной перегрузки груза для освобождения его от стропов.

Известен также захват погрузчика, содержащий смонтированные на каретке последнего вилы, по меньшей мере одна из которых снабжена закрепленным на ее свободном конце и выступающим над ней захватом в виде крюка для удержания средства пакетирования и установленный с возможностью перемещения вдоль вил пружинным сталкивателем. Однако и этот захват не обладает возможностью освобождать груз от строп-контейнера.

Цель изобретения - расширение функциональных возможностей захвата путем обеспечения механизированного освобождения пакета груза от строп-контейнера. Указанная цель достигается тем, что захват погрузчика, содержащий смонтированные на каретке последнего вилы, по меньшей мере одна из которых снабжена закрепленным на ее свободном конце и выступающим над ней захватом в виде крюка и установленный с возможностью перемещения вдоль вил пружинным сталкивателем, снабжен гибкими элементами, одни концы которых закреплены на каретке, а на других смонтированы с возможностью взаимодействия со строп-контейнерами дополнительные захваты.

Гибкие элементы закреплены на каретке посредством барабанов с пружинным приводом. Новая совокупность признаков предлагаемого захвата имеет существенные отличия от известных технических решений. Захват в виде выгнутых вогнутого крюка на свободном конце при взаимодействии с вилками вилы строп-контейнера, которая подвигает в пазы захвата и при дальнейшем движении сталкивателя выталкивается из паза пакета. Дополнительные захваты в виде карабинов, закрепленные на свободных ветвях строп-контейнера, обеспечивают равномерное освобождение его с пакета. Гибкие элементы с возможностью изменения их длины позволяют упрощенно снимать захват с пакетами строп-контейнера, в возможность постоянно находиться в выгнутом состоянии. Благодаря барабану с пружинным приводом, обеспечивает наиболее эффективное снятие пакета с пакетами строп-контейнера. Простота и удобство в работе.

Новая совокупность признаков предлагаемого захвата изобретения не известна в уровне техники.

Знаком для освобождения груза от строп-контейнера при использовании этого захвата грузовой моста необходимо перевернуть строп-контейнер, установленный известным способом перемещением с помощью

на фиг. 1 изображен захват с пакетом, вид сверху, на фиг. 2 - вилы сталкивателя, вид сверху, на фиг. 3 - вилы, вид сверху.

Захват погрузчика 1 содержит вилы 2 и сталкиватель 3 с приводом 4, смонтированными на каретке 5, установленной с возможностью поперечного перемещения по рельсам 6. По меньшей мере одна из вил 2 снабжена смонтированным на ее свободном конце захватом 7 в виде выгнутого крюка, выступающего над вилкой. По краям сталкивателя 3 размещены в продольном направлении дополнительные захваты 8, соединенные с кареткой 5 шарнирами 9, пружинными через скобы 10 на сталкивателе 3. Гибкие элементы 9 установлены с возможностью изменения длины, для чего они закреплены на барабанах 11, смонтированных на каретке 5 и снабженных пружинным приводом 12. В нижней части сталкивателя 3 имеются пазы 13.

Захват 1 погрузчика работает следующим образом. Погрузчик 1 подвешивает, например, к гибкому элементу поддона, на котором установлен пакет 14 в строп-контейнере 15. С помощью приводов 4 вилы 2 находится в запертом между строп-контейнером 15, соединенным с погрузчиком 1 захватом вилы 2 между строп-контейнером 15, поднимает пакет 14 и транспортирует его известным образом, например, в штабель. Параллельно пакету 14 в штабель 23м на узлах 17 строп-контейнера 15 освобождает пакеты 8, выводит за пределы строп-контейнера 15. Погрузчик 1 устанавливает пакет 14 в штабель и выдвигает сталкиватель 3, одновременно отжимая от пакета. При этом вилы 2 выдвигаются вперед, захват 7, продвигаясь вперед, соединяется с соседним мешком, надвигается на вилки вилы строп-контейнера 15, которые выдвигает в пазах захвата 7 и 8, ступенчат в пазах 14. Одновременно каретка 6, сдвигаясь с рельсами 6, сдвигает сталкиватель 3 на расстояние 11, позволяющее на погрузчике 1 выдвинуть сталкиватель 3 вперед и выдвинуть вилы 2 вперед. При этом вилы 2 приводом 12 не выдвигаются на барабаны 11. Пазы строп-контейнера 15 вынимаются из паза пакета 14. Пазы строп-контейнера 15 вынимаются на захватах 7 и 8, т.е. п. 6, 8, 10.

SU 1728126 A1

1728126 A1

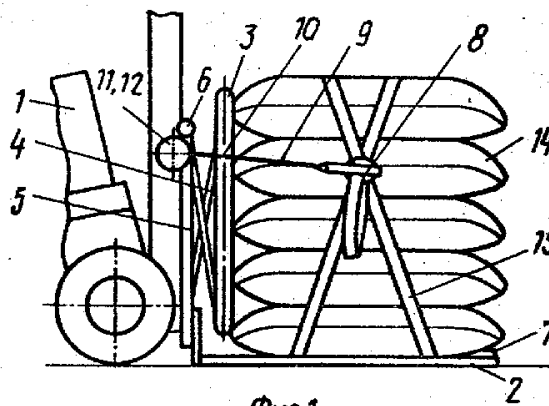
тель 3 приводится в исходное положение, при этом канаты 9 приводом 12 наматываются на барабан 11. Ленты строп-контейнера вынимаются из захватов 7 и 8. Захват к погрузчику, охарактеризованный указанной совокупностью существенных признаков, обеспечивает одновременно с механизированной укладкой груза в штабель, механизированное освобождение груза от строп-контейнера, что устраняет ручной труд на этой операции и повышает производительность. Снижение трудоемкости и ускорение грузовых работ образуют экономический эффект.

Формула изобретения

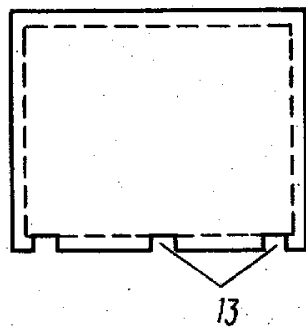
1. Захват погрузчика, содержащий смонтированные на каретке последнего ви-

лы, по меньшей мере одна из которых снабжена закрепленным на ее свободном конце и выступающим над ней захватом в виде крюка для удержания средства пакетирования, и установленный с возможностью перемещения вдоль вил приводом сталкиватель, отличающийся тем, что, с целью расширения функциональных возможностей путем использования для грузов в строп-контейнерах, он снабжен гибкими элементами, одни концы которых закреплены на каретке, а на других смонтированы с возможностью взаимодействия со строп-контейнерами дополнительные захваты.

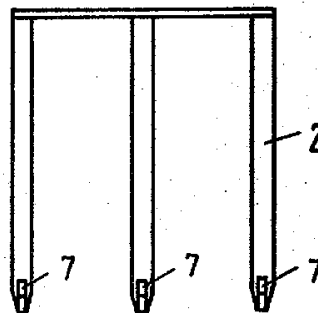
2. Захват по п.1, отличающийся тем, что гибкие элементы закреплены на каретке посредством барабанов с пружинным приводом.



Фиг.1



Фиг.2



Фиг.3

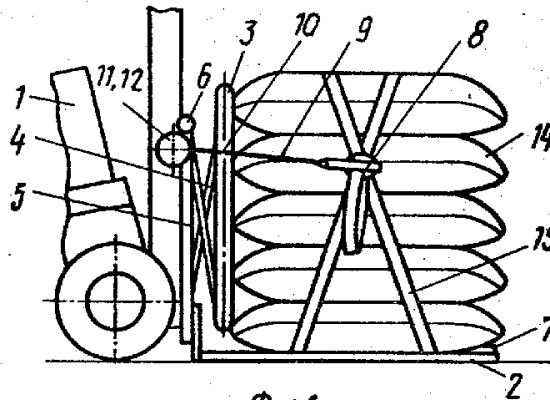
тель 3 приводится в исходное положение, при этом канаты 9 наматываются на барабан 11. Ленты строп-контейнера вынимаются из захватов 7 и 8. Захват к погрузчику, охарактеризованный указанной совокупностью существенных признаков, обеспечивает одновременно с механизированной укладкой груза в штабель, механизированное освобождение груза от строп-контейнера, что устраняет ручной труд на этой операции и повышает производительность. Снижение трудоемкости и ускорение грузовых работ образуют экономический эффект.

Формула изобретения

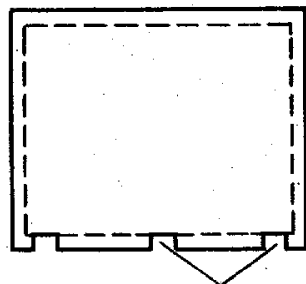
1. Захват погрузчика, содержащий смонтированные на каретке последнего ви-

лы, по меньшей мере одна из которых снабжена закрепленным на ее свободном конце и выступающим над ней захватом в виде крюка для удержания средства пакетирования, и установленный с возможностью перемещения вдоль вил приводом сталкиватель, отличающийся тем, что, с целью расширения функциональных возможностей путем использования для грузов в строп-контейнерах, он снабжен гибкими элементами, одни концы которых закреплены на каретке, а на других смонтированы с возможностью взаимодействия со строп-контейнерами дополнительные захваты.

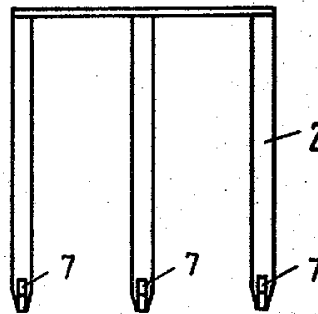
2. Захват по п.1, отличающийся тем, что гибкие элементы закреплены на каретке посредством барабанов с пружинным приводом.



Фиг.1



Фиг.2



Фиг.3

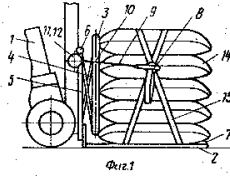
гильз 3 приводится в исходное положение, при этом каретки 3 поворачиваются на барабане 11. Ленты строп-контейнера вынимаются из элементов 7 и 8. Завяток погрузочку, скрадетеризованный узелом, по совокупности существующих признаков, обеспечивает одновременно с механизированной укладкой груза в штабель, механизированное освобождение груза от строп-контейнера, что устраняет ручной труд на этой операции и повышает производительность. Снижение травматизма и ускорение грузовой работ обуславливает экономический эффект.

Формула изобретения

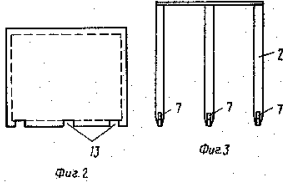
1. Завяток погрузочку, содержащий смонтированные на каретке последнюю вы-

ступлю, по меньшей мере одна из которых снабжена закрепленным на ее свободном конце и выступающим над ней захватом в виде гребня для удерживания средств палубной, и устойчивый с возможностью перемещения вдоль или поперек станины, что, с целью расширения функциональных возможностей путем использования для грузов и строп-контейнера, он снабжен гибкими элементами, один конец которых закреплен на каретке, а на другом смонтированы с возможностью взаимодействия со строп-контейнером дополнительные захваты.

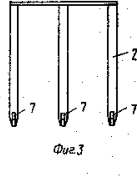
2. Завяток по п.1, отличающийся в том, что гибкие элементы закреплены на каретке посредством барабана с пружинным приводом.



Фиг.1



Фиг.2



Фиг.3

SU 1728126 A1

SU 1728126 A1