



URZĄD
PATENTOWY
PRL

OPIS PATENTOWY

57 862

Patent dodatkowy
do patentu 50 943

Zgłoszono: 22.XII.1966 (P 118 108)

Pierwszeństwo: _____

Opublikowano: 25.VII.1969

Kl. 21 c, 2/02

MKP H 01 b 3/04

CZYTELNIA

UKD

Urzędu Patentowego
Polskiej Rzeczypospolitej Ludowej

Twórca wynalazku: inż. Ryszard Wołczyk

Właściciel patentu: Gliwickie Zakłady Tworzyw Sztucznych, Gliwice
(Polska)

Układ sterujący urządzenie do klejenia mikanitów

1

Przedmiotem wynalazku jest układ mechaniczny do sterowania ruchami roboczymi i pomocniczymi urządzenia do klejenia mikanitów.

Sterowanie ruchami roboczymi urządzenia do klejenia mikanitów w arkuszach, znane z patentu numer 50943, odbywa się na drodze odpowiednio dobranego układu elektrycznego, za pomocą elektromagnesów pakietowych, zwalniających elektromagnetycznych, styczników, przekładników oraz pomocniczych wyłączników krańcowych.

Niedogodność sterowania układem elektrycznym polega na trudności dobrania aparatury w wykonaniu przeciwybuchowym.

Układ mechanicznego sterowania urządzeniem do klejenia mikanitów według niniejszego wynalazku eliminuje powyższe niedogodności.

Zasadnicza koncepcja tego układu polega na tym, że jest zaopatrzony w jarzmowy układ łańcuchowy do posuwu stołu roboczego, układ krzywkowo-popychający do podnoszenia i opuszczania ssawek, w układ dźwigni, zaworów, zderzaków i siłownika pneumatycznego, przeznaczonych do załączania i wyłączania próżni, a ponadto jest zaopatrzony w krzywkę do podnoszenia oraz opuszczania wałka lakierującego.

Wynalazek zostanie objaśniony szczegółowo na podstawie przykładu wykonania układu, zilustrowanego na rysunku.

Zespół przesuwu stołu roboczego składa się z silnika elektrycznego 4 w wykonaniu przeciwybu-

2

chowym, przekładni bezstopniowej 5, przekładni łańcuchowych, napędzających łańcuch bez końca 1, jarzma 2 oraz ze sworznia jarzmowego 3.

Zespół podnoszenia i opuszczania ssawek składa się z krzywki 6 mocowanej do ruchomego stołu i z układu popychacza 7.

Zespół do załączania i wyłączania próżni składa się z dźwigni 8 sterującej dźwignią zębatą 9, zaworów 10, 11, siłownika pneumatycznego 12, sprężyny 13 oraz ze zderzaka 14.

Zespół do podnoszenia i opuszczania wałka lakierującego składa się z wałka podającego lepiszcze, wałka lakierującego, krzywki 15 mocowanej do ruchomego stołu, rolki 16 oraz sprężyny 17.

Działanie układu jest opisane poniżej. Dwa łańcuchy bez końca 1, do których mocowane są sworznie jarzmowe 3, związane z jarzmami 2 umocowanymi do stołu powodują jego ruch w lewo i w prawo przy jednostronnym biegu silnika 4.

Przekładnia bezstopniowa 5 pozwala na regulację prędkości posuwu stołu w sposób bezstopniowy, o dowolnie założonych prędkościach.

Napęd ten pozwala na dokładne ustalenie krańcowych martwych położeń stołu.

Krzywki 6 mocowane do ruchomego stołu, działając na układ popychaczy 7, powodują ruch ssawek w górę lub w dół, na żądaną wysokość.

Załączenie lub wyłączenie zaworu pneumatycznego powoduje ruch siłownika pneumatycznego 12 w górę lub w dół.

Zderzak 14 mocowany do krzywki 6 uderzając w dźwignię 8, powoduje ruch dźwigni zębatej 9, a tym samym zamknięcie zaworu ssącego 11 i otwarcie zaworu próżniowego 10.

Ruch odwrotny zaworów, to znaczy otwarcie zaworu ssącego 11 i zamknięcie zaworu próżniowego 10 realizowany jest przez sprężyny 13.

Krzywki 15 działając na rolki 16 powodują ruch wałka lakierującego pionowo w górę, który toczy się po ruchomym stole, nanosi lepiszcze. Powrót wałka lakierującego realizuje ta sama krzywka 15 oraz sprężyna 17.

Zastrzeżenie patentowe

Układ sterujący urządzenia do klejenia mikantów według patentu nr 50943, **znamienny tym**, że jest zaopatrzony w jarzmowy układ łańcuchowy (1, 2, 3 i 4) do posuwu stołu roboczego, w układ krzywkowo-popychający (6, 7) do podnoszenia i opuszczania ssawek, w układ dźwigni (8, 9) sterujących zaworami (10, 11), za pomocą siłownika pneumatycznego (12), a ponadto jest zaopatrzony w krzywkę (14) do podnoszenia oraz opuszczania wałka lakierującego.

