

KRALJEVINA JUGOSLAVIJA

UPRAVA ZA ZAŠTITU



INDUSTRIJSKE SVOJINE

KLASA 20 (4)

IZDAN 1 APRILA 1937

PATENTNI SPIS BR. 13124

Südbahn-Werke A.-G., Wien, Austrija.

Mehanizam ručice za železnička bezbedna uredjenja, koji se može zadržati u prethodno odredjenom međupoložaju i na oba kraja putanje ručice.

Prijava od 24 aprila 1936.

Važi od 1 oktobra 1936.

Naznačeno pravo prvenstva od 15 juna 1935 (Austrija).

Odavno je poznato da se zadržaćka uredjenja za mehanizme ručice — kod železničkih bezbednih uredaja, čiji se zadržaćki elementi ne mogu aksijalno pomerati — upravljaju posredstvom zavrtnajske navrtke, koje se pri okretanju mehanizma ručice aksijalno pomeraju. (Austr. patenti br. 1722, 5221, 10,269 i 142773). Ali pomoću tih poznatih uredjenja moglo se postići zadržavanje mehanizma ručice samo u njihovim krajnjim položajevima.

Ovaj se pronalazak odnosi na mehanizam ručice koji se može zadržati ne samo u njegovu oba krajnja položaja, nego i u nekom prethodnom određenom međupoložaju i u kom se putanje ručice iz međupoložaja ka oba krajnja položaja mehanizma ručice ne oslobodavaju nikada istovremeno nego samo naizmenično. To se prema ovom pronalasku postiže time, što naročito oblikovanim zadržaćkim elementima, koji utiču jedan na drugog i koji se mogu međusobno pomerati u ravni upravnoj na osu okretanja, inače poznata zavrtnajska navrtka, odn. zavrtnajsko vreteno, upravlja ne samo u tom pravcu pomeranja nego ih međusobno i aksijalno pomeraju i tako ih međusobno dovodi u zahvatanje ili rastavlja za drugi pravac kretanja.

List 1 priloženog crteža pokazuje jedan primer izvođenja mehanizma ručice u tri razna položaja i za svaki od tih položaja stav pripadnih zadržaćkih i prenosnih elemenata u dva oblika izvođenja. Listovi

2 i 3 pokazuju dalje oblike izvođenja ovog uredjenja.

Mehanizam ručice sastoji se uglavnom od ručice K, koja je pričvršćena na okretljivoj osovinu W a na toj osovinu, ili na drugoj osovinu koju ta okreće, leži zadržać T, koji pomoću klina zahvata u klinasti žljeb osovine, tako da se on mora okretati zajedno sa osovinom ali može se po njoj aksijalno pomerati. Jedan deo osovine W snabdeven je lozom na kojoj je navrnutu navrtka M, koja je obezbedena protiv okretanja. Ova navrtka je pomoću kvačila, koje dozvoljava okretanje zadržaća T, tako ukvačena sa tim zadržaćem, da ovaj za vreme kada ga okreće osovina W, mora istovremeno prisilno da sledi aksijalno pomeranje navrtke M koje takođe izaziva okretanje osovine W. Na osovinu W leži još neki užetarnik ili lančanik C za prenošenja kretanja ručice na železničko bezbedno uredjenje koje treba da se pokrene.

Sa ispadima b_1 i b_2 zadržaća T radi zajedno dvokraki zadržaćki element E, koji leži na stalnoj osovinu a pa koji se može okretati upravno na osovinu W, tako da se u međupoložaju mehanizma ručice (sl. 1 i 1a, list 1) krak 1 zadržaćkog elementa E oslanja uz ispad b_1 zadržaća T (sl. 1a), a krak 2 zadržaćkog elementa oslanja se uz ispad b_2 , i onda se zadržać T, a time i mehanizam ručice ne može pokrenuti okretanjem ručice ni u desno ni u levo. Zatim se na zadržaćkom elementu E nalazi poluga g, pomoću koje se može bilo posredstvom registra blokaže u nekoj centrali,

sprečiti okretanje zadržakog elementa i time se može uspostaviti zadržavanje mehanizma ručice u njihovom međupoložaju. U tu svrhu može poluga g da bude u vezi pomoću neke spojne šipke sa ključnom ustavom ili sa registrom blokaže neke centrale.

Kada se pak zadržakki element E opusti za okretanje pa se na pr. pomoću ručne drške h iz njegovog položaja na sl. 1 odn. 1a okretanjem u desno dovede u položaj sl. 2a, onda krak 1 zadržakog elementa E oslobada ispad b_1 zadržaka T , dok je krak 2 zadržakog elementa E najpre ostao još u zahvatanju sa ispadom b_2 zadržaka T . Sada se mehanizam ručice može pokrenuti, ali samo u smislu časovničke skazaljke (u pravcu strele na sl. 2a). Pri tome ispad b_1 prode ispod kraka 1, dok se ispad b_2 , koji je ostao u putanji kraka 2, na početku okretanja udaljuje od kraka 2 zadržakog elementa E (sl. 2a). Ali sa početkom okretanja ručice u smislu skazaljke istovremeno se pomera aksijalno navrtka M i zadržak T , koji je sa njom ukvačen, i to pretpostavljajući desnu lozu na sl. 2 u levo, odn. na sl. 2a izvan ravni slike, a u tolikoj meri da već pre dovršetka prvog okretanja zadržaka ispad b_1 ne nailazi više na krak 2 zadržakog elementa E , nego ti delovi prolaze jedan pored drugoo, tako da oni ne sprečavaju ni dalje okretanje mehanizma ručice u početom pravcu okretanja. Ali pri pomeranju navrtke iz njenog srednjeg položaja (sl. 1) postavio se je zadržak T , koji je obrazovan na pr. u vidu cilindra, ispod kraka 1 zadržakog elementa E (sl. 2 i 2a) pa time dotle sprečava vraćanje zadržakog elementa u njegov položaj zadržavanja prema sl. 1a, dok se vraćanjem mehanizma ručice ne dovede opet u njegov međupoložaj prema sl. 1.

Okretanjem u levo zadržakog elementa iz njegovog položaja zatvaranja (sl. 1a) u položaj prema sl. 3a može se mehanizam ručice iz njegovog međupoložaja osloboditi za okretanje ručice u pravcu suprotnom od časovničke skazaljke (u pravcu strele na sl. 3a) na isti način kao što je napred opisano za okretanje u smislu časovničke skazaljke.

Na sl. 1 pretstavljano je još jedno izvodenje ovog uredenja u kom su predviđene dve osovine a_1 i a_2 , od kojih svaka nosi po jedan odvojen krak zadržakog elementa E , od kojih svaki ima po jednu polugu g_1 odn. g_2 . Oba zadržacka kraka 1 i 2 su pomoću kvaka m i n tako naizmenično međusobno zavisna da se posle okretanja jednog kraka iz njegovog položaja (sl. 1a) u jednom pravcu okretanja onda drugi krak ne može više okrenuti u suprotnom

pravcu okretanja. Način dejstva ovog oblika izvodenja uglavnom je isti kao kod već opisanog uredenja.

Sl. 1a pokazuje stav zadržakkih krakova u međupoložaju mehanizma ručice (kao sl. 1a). Krakovi 1 i 2 zadržakkih elemenata E sprečavaju pokretanje mehanizma ručice u oba pravca okretanja pa zadržavanjem obeju polugi g_1 i g_2 posredstvom neke ključne ustave ili posredstvom registra blokaže u nekoj centrali može se izvesti zadržavanje mehanizma ručice u njegovom međupoložaju. Kada se jedna od obeju polugi g_1 ili g_2 popusti za okretanje kraka $E,1$ u smislu časovničke skazaljke ili za okretanje kraka $E,2$ u suprotnom smislu, onda se može bilo krak $E,1$ pomoću ručne drške h_1 , bilo krak $E,2$ pomoću drške h_2 odmaknuti od zadržaka T a time se mehanizam ručice oslobada bilo samo za okretanje u desno, bilo samo za okretanje u levo iz njegovog međupoložaja. Sa početkom okretanja ručice pomera se aksijalno navrtka M , a ona pomera aksijalno zadržak T pa tako jedan od njegovih ispada b_1 ili b_2 skrene u stranu iz putanje zatvaračkog kraka $E,1$ ili $E,2$ te cilindrični čmotač zadržaka T drži za vreme njegovog aksijalnog pomeranja, u dotičnom slučaju odmaknuti, zadržacki krak u okrenutom položaju (sl. 11a ili 111a) dok se posle vraćanja mehanizma ručice ne dovede opet u njegov međupoložaj. U tom položaju jedan zadržacki krak $E,2$ ili $E,1$ zahvata jedan ispad b_1 ili b_2 zadržaka pa kad se okrene i drugi zadržacki krak, koji je ranije bio oslobodio okretanje ručice iz međupoložaja mehanizma ručice, postiže se opet prvobitni položaj prema sl. 1a.

Oba zadržacka elementa $E,1$ i $E,2$ mogu u onom smislu okretanja, u kom se dovode u zahvatanje sa zadržackem T , da budu pod dejstvom opruge ili tega, s jedne strane u tu svrhu da se zadrže u njihovom položaju blokiranja (sl. 1a) i s druge strane u tu svrhu da se postigne automatsko okretanje natrag dotičnog zadržakog elementa pri postizanju međupoložaja mehanizma ručice. U nacrtanom primeru izvodenja uzeta je u tu svrhu pritiskačka opruga F koja se oslanja uz kvake m i n . Ali mogla bi se podesiti i na svakom zadržackom elementu po jedna odvojena opruga ili po jedna poluga sa tegom koja dejstvuje u odgovarajućem smislu okretanja.

Na listu 2 priloženih crteža pretstavljen je jedan oblik izvodenja mehanizma ručice u kom je zadržak T pričvršćen nepomično na osovini W , međutim zadržacki element E je tako ukvačen sa navrtkom M , da on mora prisilno da sledi svako aksi-

jalno pomeranje navrtke M. U tu je svrhu zadržaćki element E postavljen na osovini a, tako da se može po njoj aksijalno pomerati.

Ovako raspoređenje bi se moglo primeniti i u obliku izvođenja pretstavljenom na listu 1, samo bi tu trebalo, zbog suprotnog relativnog aksijalnog pomeranja između zadržaća T i zadržaćkog elementa E, da osovina W i navrtka M dobiju zavrtnjsku lozu sa obrnutim smislom uvijanja (levu lozu) ili pak pri podjednakom smislu uvijanja loze da se, kao što je pretstavljano na listu 2, zadržaćki krakovi 1 i 2 i zadržaćki ispadi b_1 i b_2 rasporede tako da su međusobno obrnuto izmaknuti.

Oblik izvođenja prema listovima 2 i 3 ima pored toga još dva dalja kraka 3,4 i 5,6 na svakom zadržaćkom elementu E, koji su izmaknuti tako da u jednom krajnjem položaju mehanizma ručice zahvataju kraci 3 i 4 (sl. 7a) a u drugom krajnjem položaju zahvataju kraci 5 i 6 (sl. 8a) zadržać, pa da mehanizam ručice u njegovim krajnjim položajima zadržavaju na isti način kao što zadržaćki krakovi 1 i 2 zadržavaju međupoložaj tog mehanizma. Sada se može pomoću poluge g izvesti zadržavanje mehanizma ručice i u njegovim krajnjim položajevima. Zajedničkim dejstvom zadržaćkih krakova 4 i 5 odn njihovih oslonaca c i d sa cilindričnim omotačem zadržaća T sprečava se na isti način okretanje zadržaćkog elementa iz njegovih položaja zadržavanja koji odgovaraju krajnjim položajevima mehanizma ručice (sl. 7a ili 8a) i to dotle dok se ne postigne dotični krajnji položaj, kao što kraci 1 i 2 dotle sprečavaju okretanje zadržaćkog elementa iz njegovog stava, koji odgovara međupoložaju mehanizma ručice (sl. 4a) dok se stvarno ne postigne međupoložaj.

Način dejstva ovog oblika izvođenja je sledeći:

Sl. 4 i 4a pokazuju međupoložaj mehanizma ručice sa zadržaćkim elementom E koji se nalazi u stavu zadržavanja. Kraci 1 i 2 zadržaćkog elementa oslanjaju se o ispade b_1 i b_2 zadržaća T pa drže čvrsto taj zadržać a time i mehanizam ručice u njihovom međupoložaju. Okretanjem zadržaćkog elementa bilo u položaj na sl. 5a, bilo u položaj na sl. 6a nailazi ili oslonac c kraka 4 (sl. 5a), ili oslonac d kraka 5 (sl. 6a) na cilindrični omotač zadržaća T pa jedan od zadržaćkih krakova 1 ili 2 oslobada zadržać, na pr. za okretanje u desno (u pravcu strele na sl. 5a). Pri narednom okretanju ručice navrtka M (pretpostavljajući desnu lozu) pomera zadržaćki element E iz stava na sl. 4 u levo,

a na sl. 4a napolje iz ravni sluke, tako da i oslonac c kraka 1 nailazi na cilindrični omotač zadržaća T pa time zadržava zadržaćki element E u odmaknutom položaju prema sl. 5a, dok mehanizam ručice ne dopre do jednog krajnjeg položaja (sl. 7 odn. 7a) u kom oslonac c kraka 4 oslobada zadržaćki element za dalje okretanje u smislu časovničke skazaljke. Tada zadržaćki krak 4 zahvata ispad b_1 , a krak 3 ispad b_2 zadržaća te oslonac e priligne uz cilindrični omotač zadržaća T, tako da je time mehanizam ručice zadržan u svom krajnjem položaju (sl. 7 odn. 7a) u kom se on može zaključati kao što je ranije opisano. Okretanjem natrag zadržaćkog elementa iz položaja na sl. 7a u položaj na sl. 5a oslobada se opet mehanizam ručice za povratno okretanje (okretanje u levo) ka njegovom međupoložaju a za to vreme opet oslonac c zadržava zadržaćki element E dok mehanizam ručice ne dopre u međupoložaj (sl. 4). Sada zbog pomeranja natrag navrtke M i zadržaćkog elementa E, oslonac c kraka 1 opet oslobada zadržaćki element E za okretanje natrag u njegov položaj zadržavanja na sl. 4a, a time nastaje opet zadržavanje mehanizma ručice u njegovom međupoložaju (sl. 4). Posle okretanja zadržaćkog elementa u položaj na sl. 6a može se na isti način, kao što je ranije opisano, izvesti okretanje mehanizma ručice u njegov drugi krajnji položaj na sl. 8 odn. 8a, pri čemu dejstvuju oslonci d i f sa zadržaćkim kracima 5 i 6.

Kao što proizlazi iz napred opisanog može zadržaćki element zauzeti pet položaja, pri čemu se njegovim zadržavanjem na pr. posredstvom poluge g može zadržati mehanizam ručice na sl. 4 odn. 4a u svom međupoložaju, a na sl. 7 odn. 7a ili 8 odn. 8a u svoje oba krajnja položaja. U oba polupoložaja sl. 5 odn. 5a i 6 odn. 6a može se mehanizam ručice okretati.

U opisanom obliku izvođenja mogu se, kao što je pretstavljeno na slikama 9, 10 i 11 na listu 3, izostaviti kraci 1 i 2 zadržaćkog elementa E, tako da na tom elementu ostaju samo kraci 3, 4 i 5, 6 koji u krajnjem položaju mehanizma ručice zahvataju zadržać T pa se oslonci c i d na krakovima zadržaćkog elementa mogu postaviti tako da oni, za vreme pokretanja mehanizma ručice iz jednog krajnjeg položaja u drugi, dakle za vreme međusobnog aksijalnog pomeranja zadržaćkog elementa E i zadržaća T, dejstvujući zajedno sa spoljašnjim cilindričnim omotačem zadržaća T drže zadržaćki element E u njegovom srednjem položaju (sl. 9) van zahvatanja sa ispadima b_1 i b_2 zadržaća T, dok mehanizam ručice ne dopre u jedan

od svoja krajnja položaja. Sada ili oslonac **c** oslobada zadržajući element **E** za okretanje u smislu časovničke skazaljke u položaj na sl. 10, tako da zadržajući kraci 3 i 4 zahvataju ispade b_1 i b_2 , zadržajući **T**, ili oslonac **d** oslobada zadržajući element **E** za okretanje u smislu suprotnom od časovničke skazaljke u položaj na sl. 11. U ovom slučaju zadržajući kraci 5 i 6 zahvataju ispade b_1 i b_2 , zadržajući, kao što je ranije opisano, pa zadržavaju mehanizam ručice u njegovim krajnjim položajevima. Dakle u ovom raspoređenju se može mehanizam ručice zadržati samo u njegova oba krajnja položaja i to pomoću okretljivog zadržaćkog elementa **E**. Pri tome se uspostavlja zadržavanje zadržaćkog elementa, za vreme njegovog aksijalnog pomeranja naspram zadržajući **T**, zajedničkim dejstvom oslonaca **c** i **d** zadržaćkog elementa sa cilindričnim omotačem okretljivog zadržajući **T**.

Na listovima 2 i 3 pretstavljena je još jedna opružna naprava koja dejstvuje zajedno sa drškom **h** a koja ima tu svrhu, da s jedne strane drži zadržajući element **E** u njegovom tačnom stavu zadržavanja (sl. 4 odn. 4a), koji odgovara međupoložaju mehanizma ručice, a s druge strane da se postigne automatsko prebacivanje zadržaćkog elementa u njegov stav zadržavanja kada mehanizam ručice dođe u međupoložaj (sl. 4 odn. 4a) i kada mehanizam ručice dopre u krajnji položaj (sl. 7 odn. 7a) ili (sl. 8 odn. 8a). Oblik izvođenja opružne naprave koji je nacrtan radi primera, sastoji se od glavčine **N** koja leži na zadržaćkom elementu i koja ima odbojni šiljak **r** i od polužice **O** koja ima odbojni šiljak **s** i dršku **h**. Jaka opruga **u** oslanja se jednim svojim krajem s desne strane odbojnih šiljaka, a svojim drugim krajem s leve strane odbojnih šiljaka tako da ona zajedno sa oba odbojna šiljaka sačinjava dva opružna odbojca koji dejstvuju u suprotnom pravcu, ali koje dejstvo opruge tačno ograničuje, pa koji nastoje da se šiljak **r** pričvršćen na zadržaćkom elementu i šiljak **s** na poluzi **O** dovedu u pravu liniju sa središtem osovine. Dakle ako se poluga **O** zadrži za dršku **h** pomoću neke zakačke u međupoložaju mehanizma ručice (sl. 4 odn. 4b) onda opružni obojci zadržavaju takode zadržajući element tačno u njegov srednji položaj tako da neka ključna ustava, ili registar blokaže neke centrale, koja dejstvuje otprilike pomoću poluge **g** mora tačno naići na mesto predviđeno za zadržavanje međupoložaja mehanizma ručice.

Pri okretanju drške **h**, na pr. u položaj na sl. 5b, to se zbog dejstva opruge

najpre povlači zadržajući element u položaj na sl. 5a, dok njegov krak 4 sa osloncem **c** ne prilegne uz zadržajući **T** (sl. 5a) a pri daljem okretanju drške **h** mora se savladati napon opruge **u**, pošto šiljak **s** mora da izvije desni kraj opruge u desno (sl. 5b). Posle narednog okretanja ručice kada se postigne krajnji položaj mehanizma ručice (sl. 7), kao što je već opisano, oslobada se zadržajući element za dalje okretanje pa ga napon opruge **u** dovede u njegov krajnji položaj (sl. 7a odn. 7b) u kom šiljci **r** i **s** opet leže u jednoj pravoj sa središtem osovine. Pri okretanju natrag drške **h** u njen položaj na sl. 4b i pri okretanju natrag mehanizma ručice ka njegovom međupoložaju nastaju ista dejstva ali u suprotnom pravcu i suprotnim redom. Kada se postigne međupoložaj (sl. 4 4b) onda opruga **u** dovede zadržajući element tačno natrag u njegov srednji položaj pa ga u tom položaju zadržava protiv okretanja u oba pravca. Pri pokretanju mehanizma ručice ka njegovom drugom krajnjem položaju događaji su potpuno analogni.

Ova opružna naprava može se po smislu primeniti i u primeru izvođenja pretstavljenom na listu 1.

Patentni zahtevi:

1) Mehanizam ručice za železnička bezbedna postrojenja koji se može sadržati u prethodno određenom međupoložaju na oba kraja putanje ručice, naznačen napravom za zadržavanje koja se sastoji iz zadržajući (**T**), koji je pričvršćen klinom na osovini ručice ili na nekoj osovini koju ta pokreće i koji ima preimušteno cilindrični oblik a na obe čeonu strane nosi po jedan zadržajući ispad, i iz dvokrakog zadržaćkog elementa (**E**), koji zadržava zadržajući u oba pravca okretanja zahvatajući oba zadržajući ispada a koji je element radi oslobodavanja jednog od pravca okretanja postavljen okretljivo, od kojih je delova zadržaćke naprave jedan, ili oba, uležišten tako da se može aksijalno pomerati pa je ukvačen prisilno sa navrtkom (**M**), ili zavrtnjem, koju pokreće osovina ručice a koja se može aksijalno pomerati tako da se na početku okretanja ručice zadržajući delovi (**T** i **E**) pomeraju međusobno aksijalno u takvom pravcu i u tolikoj meri da zbog aksijalnog pomeranja s jedne strane i krak zadržaćkog elementa, koji je posle okretanja zadržaćkog elementa (**E**) zaostao u putanji jednog od zadržaćkih ispada na zadržajući (**T**) još pre dovršenja prvog okretanja zadržajući, izlazi iz putanje zadržajući (**T**), a s druge strane zadržajući element odn. krak

zadržakog elementa, koji je u dotičnom slučaju odmaknut od zadržaća (T), sprečava na pr. spoljašnji cilindrični omotač zadržaća (T) da se okrene natrag u njegov položaj zadržavanja dotle, dok se posle povratnog okretanja mehanizma ručice ne postigne opet prvobitni položaj u kom se onaj krak zadržakog elementa, koji je bio ostao u putanji jednog od zadržakih ispada na zadržaću (T), zbog povratnog aksijalnog pomeranja opet sastaje sa tim zadržakim ispadom pa time ograničuje dalje povratno okretanje mehanizma ručice, koji se potom, povratnim okretanjem zadržakog elementa u njegov stav zadržavanja i odmicanjem tog elementa u suprotni pravac okretanja, može osloboditi za okretanje u drugom pravcu.

2) Uređenje prema zahtevu 1, naznačeno time, što su oba kraka (1 i 2) zadržakog elementa (E) međusobno odvojeno postavljeni na po jednoj zasebnoj osovinu (a_1 i a_2) pa pomoću kvaka (m, n) dejstvuju naizmenično jedan na drugi da se posle izmicanja jednog zadržakog kraka u jednom pravcu okretanja ne može više drugi zadržakki krak izmaknuti u suprotnom pravcu okretanja.

3) Uređenje prema zahtevu 2, naznačeno time, što su zadržakki elementi (E,1 i E,2) u onom pravcu okretanja u kom se dovode u zahvatanje sa zadržaćem (T), pod dejstvom opruge ili tega.

4) Uređenje prema zahtevima 1 i 2, naznačeno dodavanjem još dvaju zadržakih elemenata, koji uglavnom odgovaraju zadržakim elementima E,1 i E,2, sa krakima 3, 4 i 5, 6 a koji su uz zadržacke krakove E,1 i E,2 postavljeni tako da jedan par krakova u jednom krajnjem položaju mehanizma ručice (na pr. sl. 7a) a drugi par krakova u drugom krajnjem položaju mehanizma ručice (na pr. sl. 8a) zauzima isti položaj prema zadržaću (T) i zahvati ga na isti način kao što ga zahvate zadržakki kraci E,1 i E,2 u međupolođaju mehanizma ručice (sl. 1a ili 4a) u tu svrhu da se uspostavi i zadržavanje mehanizma ručice u njegova oba krajnja položaja posredstvom zadržaća (T) na isti način kao u međupolođaju mehanizma ručice.

5) Uređenje prema zahtevima 1, 2 i 4, naznačeno time, što zadržacka naprava može zauzeti pet položaja, od kojih u srednjem položaju (sl. 1a odn. 1a ili 4a) kraci zadržakog elementa zadržavaju mehanizam ručice u prethodno određenom međupolođaju, međutim pri izmicanju zadržakog elementa (E odn. E,1) ka jednom pravcu okretanja ili (E odn. E,2) u drugom pravcu okretanja za ugao, koji ograničuje

na primer cilindrični omotač zadržaća (T), u drugi odnosno treći položaj (na pr. sl. 5a ili 6a) oslobada se mehanizam ručice za okretanje iz njegovog međupolođaja u pravcu prema jednom od njegovih krajnjih položaja i posle postizanja jednog od oba krajnja položaja mehanizma ručice oslobada na primer cilindrični omotač zadržaća (T) zadržakki element (E) za dalje izmicanje odn. oslobada još neizmaknuti zadržakki krak (E,1 ili E,2) za okretanje u istom pravcu u kom je bio izmaknut iz srednjeg položaja najpre okrenuti zadržakki krak tako da se on za određeni ugao može okrenuti u četvrti odn. peti položaj (na pr. sl. 7a ili 8a) da bi se omogućilo zadržavanje mehanizma ručice i u njegovim krajnjim položajevima.

6) Uređenje prema zahtevu 4, naznačeno time, što su na zadržakom elementu (E) postavljeni samo kraci (3, 4 i 5, 6) koji u krajnjim položajima zahvataju zadržak (T) a oslonci (c i d) zadržakog elementa raspoređeni su tako da za vreme međusobnog aksijalnog pomeranja obaju zadržakih delova (T i E) (odn. za vreme pokretanja mehanizma ručice iz jednog krajnjeg položaja u drugi) onda zadržak (T) svojim spoljašnjim cilindričnim omotačem dejstvujući zajedno sa osloncima (c i d) zadržava zajednički element (E) u njegovom srednjem položaju (sl. 9) izvan zahvatanja ispada (b_1 i b_2) zadržaća dok se ne postigne jedan od oba krajnja položaja mehanizma ručice u kom bilo jedan oslonac (c sl. 10), bilo drugi oslonac (d sl. 11) oslobada zadržakki element (E) da mogu bilo njegovi kraci (3, 4) ili kraci (5, 6) zahvatiti ispade (b_1 i b_2) zadržaća (T).

7) Opružna naprava za uređenja prema zahtevima 1, 4 i 5, naznačena po dvama graničnim odbojcima od kojih je jedan par odbojaca (na pr. desna i leva strana šiljka r) kinematički prisilno spojen sa zadržakim elementom (E) a drugi par odbojaca (na pr. desna i leva strana šiljka s) prisilno je spojen sa ručnom drškom (h) i od kojih graničnih odbojaca po jedan spojen sa zadržakim elementom (E) i po jedan granični odbojac spojen sa drškom (h) podupire opruge koje su prethodno napete i dejstvuju u međusobno suprotnom pravcu i to u njihovom položaju mirovanja suprotno od njihovog pravca dejstva pri čemu se osim toga par odbojaca koji je spojen sa drškom (h) može pomoću iste premestiti u one položaje koje treba da zauzme par odbojaca, koji je spojen sa zadržakim elementom (E), u međupolođaju i u krajnjim položajima mehanizma ručice.

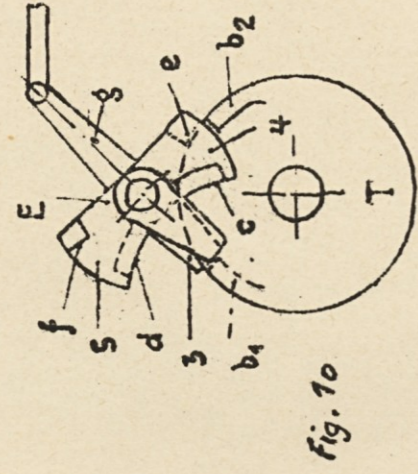


Fig. 10

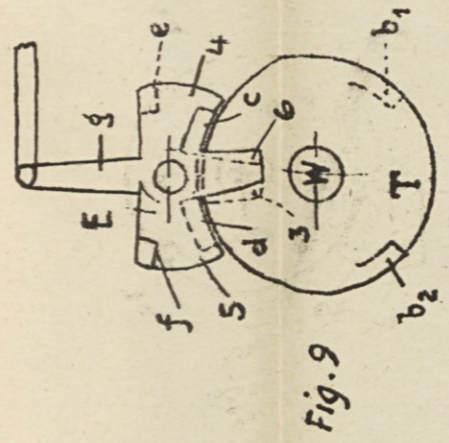


Fig. 9

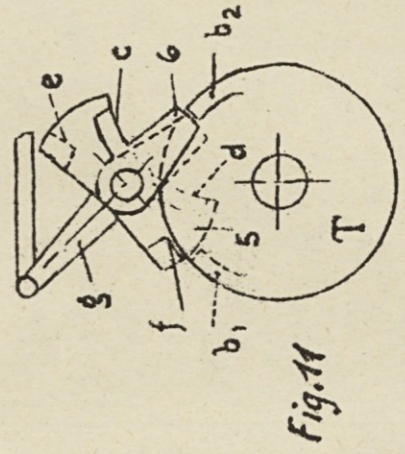


Fig. 11

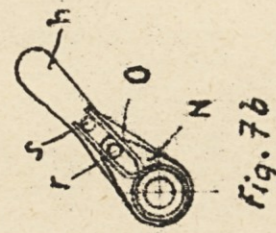


Fig. 7b

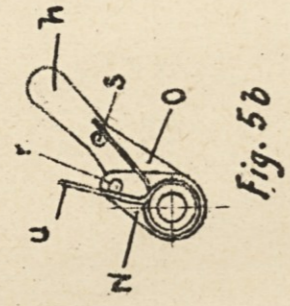


Fig. 5b

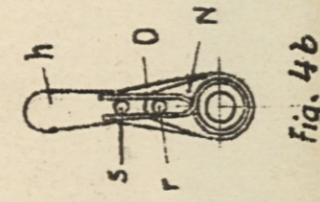


Fig. 4b

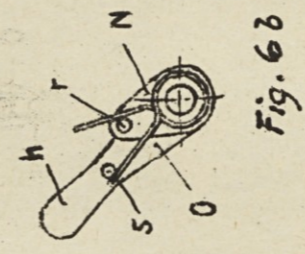


Fig. 6b

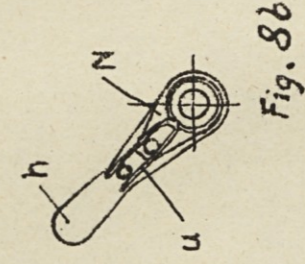


Fig. 8b

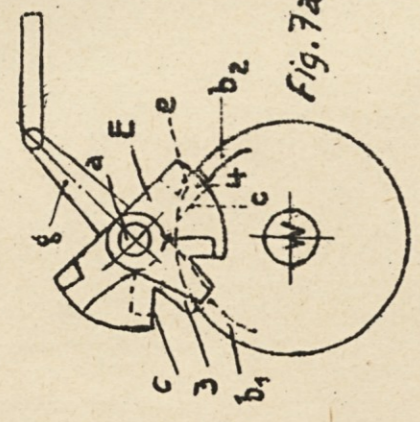


Fig. 7a

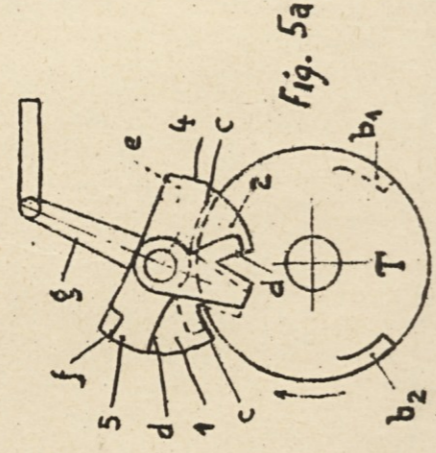


Fig. 5a

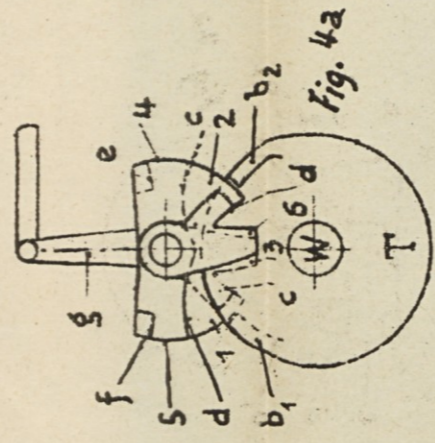


Fig. 4a

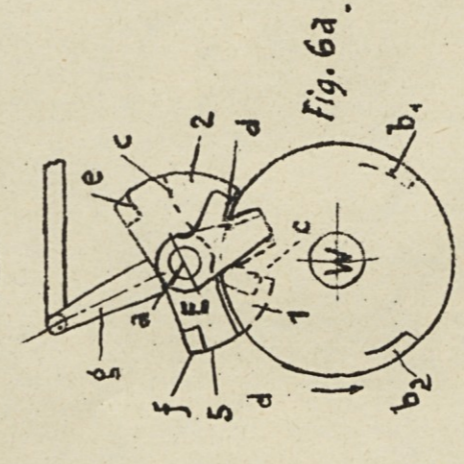


Fig. 6a

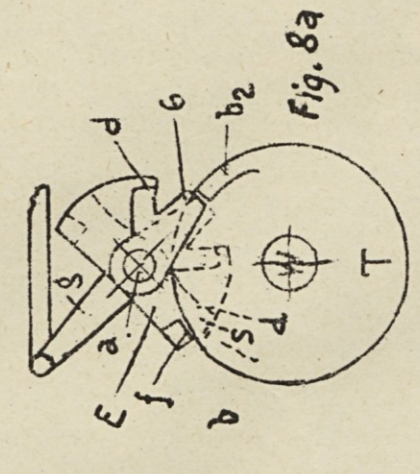


Fig. 8a

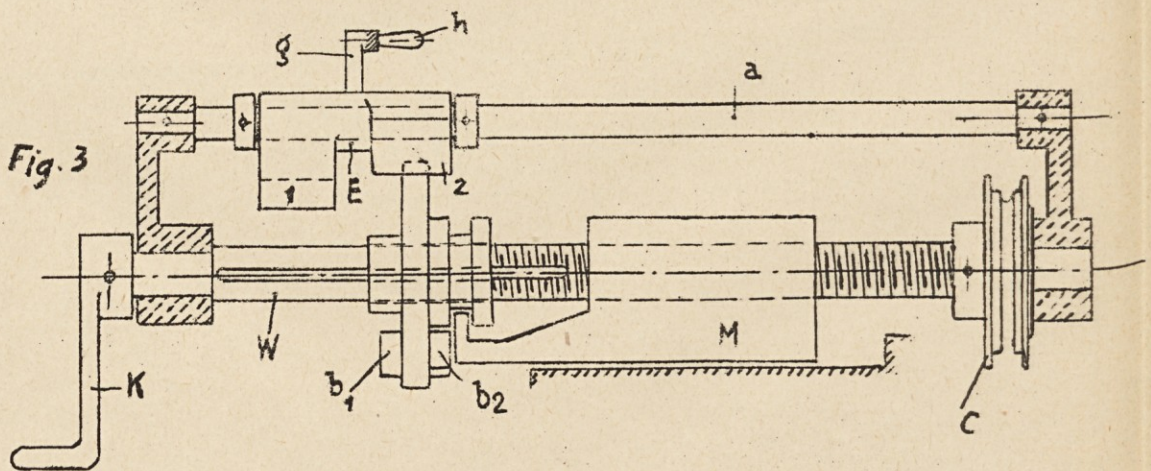
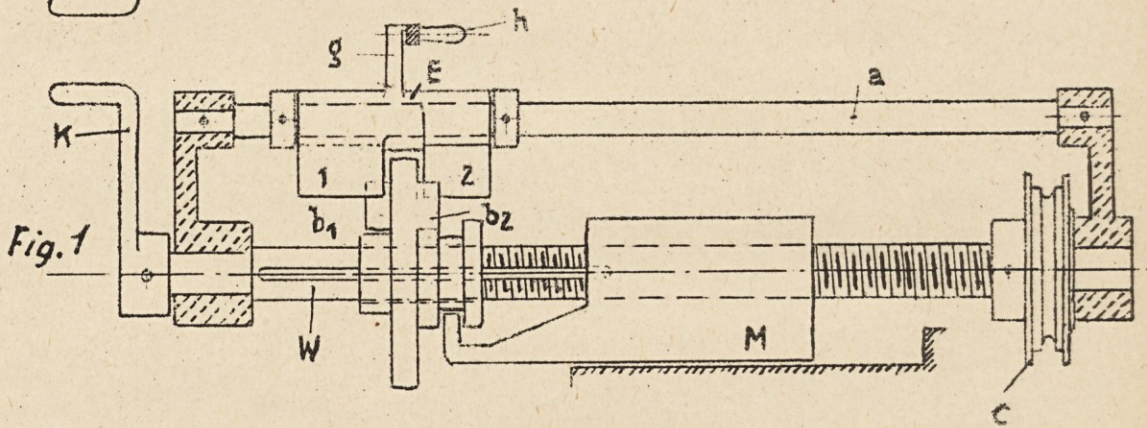
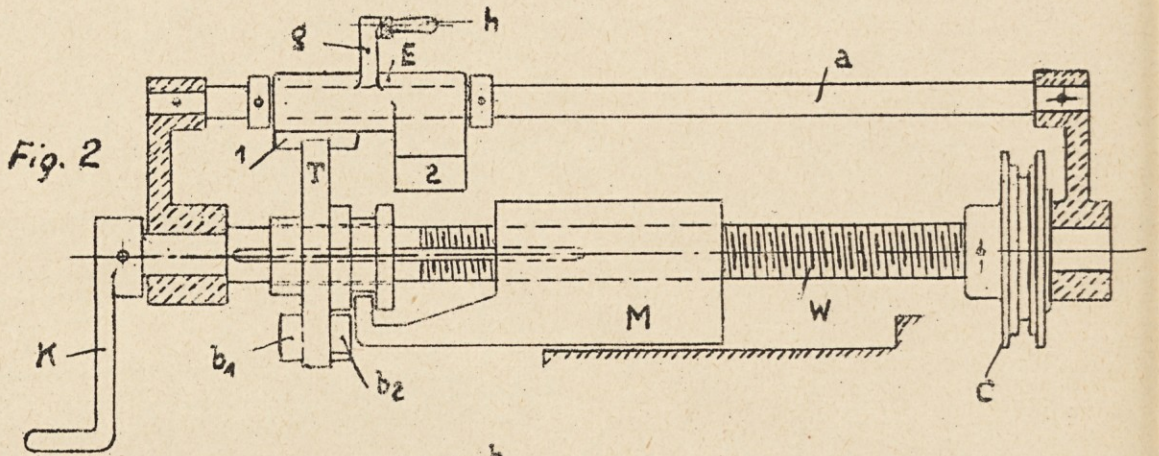


Fig. 2a

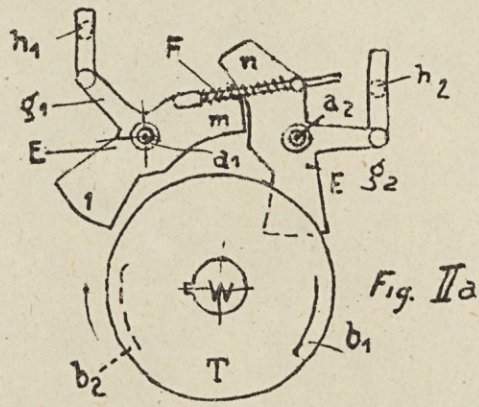
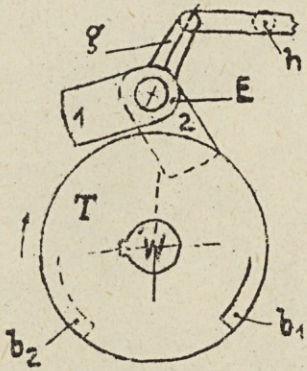


Fig. IIa

Fig. 1a

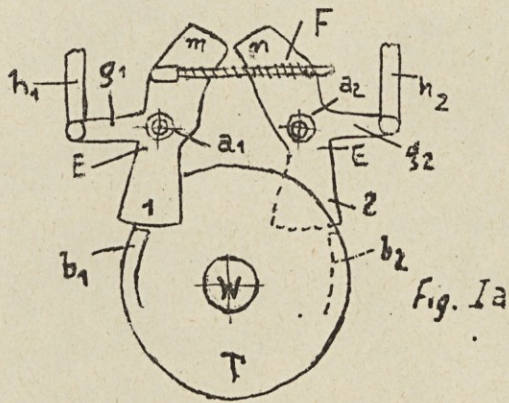
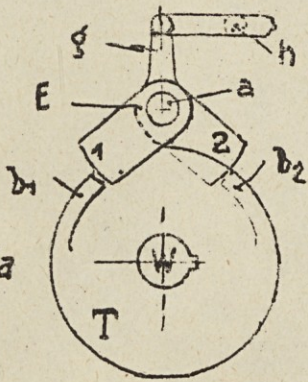


Fig. Ia

Fig. 3a

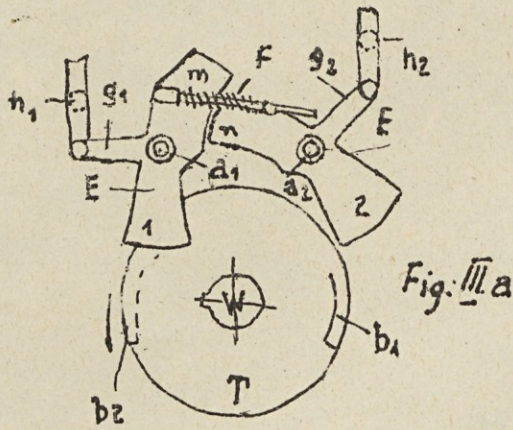
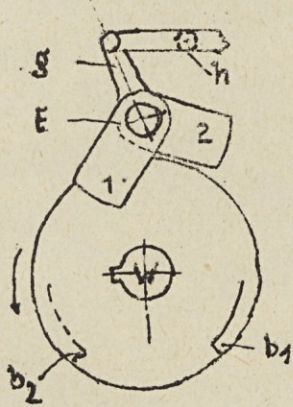


Fig. IIIa

