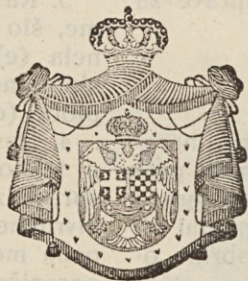


# KRALJEVINA SRBA, HRVATA I SLOVENACA

UPRAVA ZA ZAŠTITU

Klasa 21 (9)



INDUSTRIJSKE SVOJINE

Izdan 1. Januara 1927.

## PATENTNI SPIS BR. 4011

Siemens & Halske A. G., Berlin—Beč.

Raspored za magnetni sistem, naročito sprave za spajanje po korak.

Prijava od 20. januara 1925.

Važi od 1. septembra 1925.

Traženo pravo prvenstva od 28. januara 1924. (Nemačka).

Pronalazak se odnosi na magnetne sisteme, naročito na sprave za spajanje po korak. Cilj je da omogući proslu promenu proreza za vazduh između jezgra i ankera.

Prema pronalasku postiže se to time, što je magnetni sistem raspoređen da se može pomerati oko obrtne osovine ankera. Usled ove mogućnosti udešavanja ankera odn. magnetnog sistema postiže se kod sprave za spajanje po korak istovremeno udešavanje veličine koraka radnih spojnica postavljenih na ankeru.

Kao primer izvođenja predstavljena je na nacrtu po sl. 1 i 2 sprava za spajanje po korak za obrtni komutator, kod koga su radi uprošćenosti izostavljeni svi delovi koji nisu bitni za razumevanje pronalaska. U sl. 1 predstavljen je obrtni komutator sa pripadajućim magnetnim sistemom u izgledu ozgo. Sl. 2 pokazuje bočni izgled magnetnog sistema, u kome su skinuti deo kraka za spajanje i kontakti sto komutatora.

Sa e označen je kalem elektromagneta koji se nalazi na jezgri r. Jezgro je spojeno pomoću zavrtnja sa rupom n, koja je zavrtnjima  $S_1$  i  $S_2$ , utvrđena na osnovnoj ploči b sprave za spajanje. Osnovna ploča d nosi dalje krak za spajanje f, točak za spajanje h, pomerljiv udarač a i kontakti sto l, koji je sa istom spojen pomoću zavrtnjeva p. Anker b obrtno naleže sa svojim nastavkom i i sa udarnom spojnicom k utvrđenom na njegovom slobodnom kra-

ju oko osovine g koja ulazi u izdubljenje osnovne ploče d i održava se pomoću listaste opruge c u predstavljenom položaju udaljenom od jezgra l, sve dotle dok kalem e elektromagneta ostane nepostreknul. Za utvrđivanje osovine g na rupi n služi spoljni obruč x. Pošto rupe osnovne ploče d za zavrtnje  $S_1$  i  $S_2$ , magnetnog sistema imaju veći prečnik od ovih, to se može magnetni sistem koji obrazuje rupa n, kalem e i jezgro r obrnuti oko osovine g i na taj se način može proizvoljno menjati prorez za vazduh između jezgra i ankera.

Anker elektromagneta načinjen je ovde za neposredan rad, t. j. pri zatezanju ankera b klizi udarna spojnica k u suprotnom smislu skazaljke preko jednog zupca spojnog točka h utvrđenog jednom nepredstavljenom spojnicom, pri čemu je ista u svoje kretanju ograničena udaračem a i zateže listastu oprugu c. Posle prekidanja struje u kalemu e odbija zategnuta opruga c anker b, tako da udarna spojnica k dalje spaja spojni točak h za jedan broj u smislu skazaljke.

Promenom proreza za vazduh može se proizvoljno udesiti, kao što je gore opisano, veličina koraka za udarnu spojnicu k koja je s jedne strane ograničena udaračem a i s druge strane pritiskivanjem ankera b na jezgro r. Dalje se mogu pomeranjem povratnog udarača a koje je omogućeno zavrtnjem t, spojni kraci f dovesti u tačan srednji položaj pre a svojim utvrđenim kon-







Abb. 2

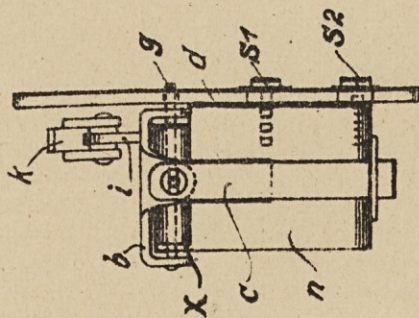
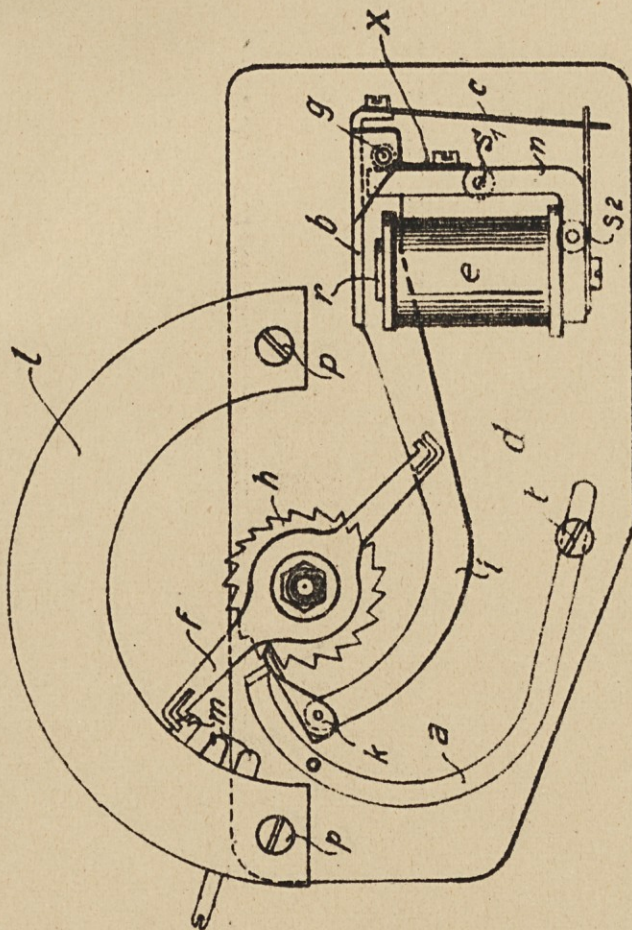


Abb. 1





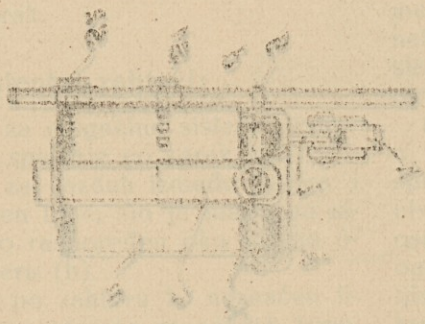


Fig. 1

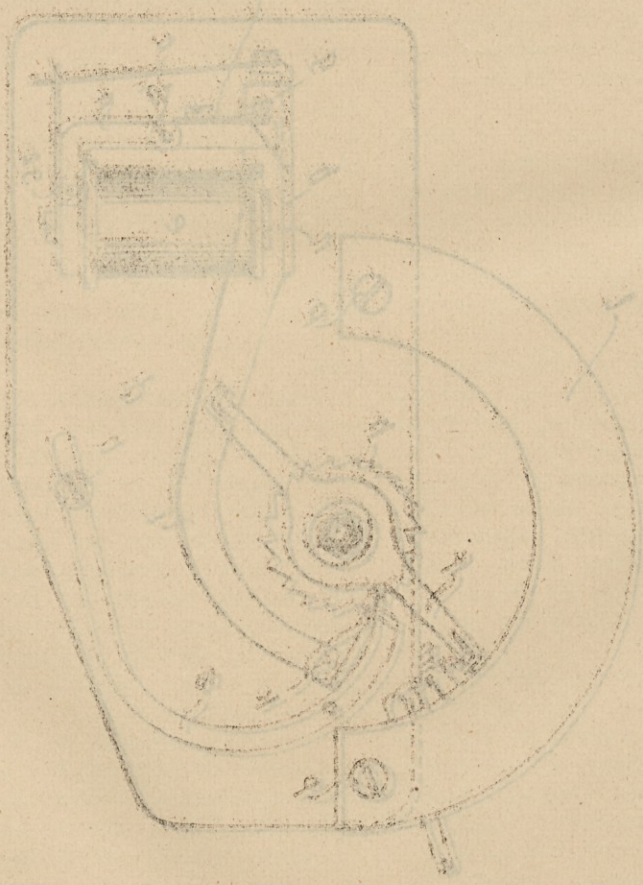


Fig. 2