

KRALJEVINA JUGOSLAVIJA

UPRAVA ZA ZAŠTITU



INDUSTRIJSKE SVOJINE

Klasa 79 (1)

Izdan 1 oktobra 1932.

PATENTNI SPIS BR. 9157

„Universelle“ Cigarettenmaschinenfabrik J. C. Müller & Co., Dresden, Nemačka.

Postupak i naprava za potiskivanje gotovih grupa (kao na pr. cigareta) sa transportne trake ili t. sl. u izvestan sud za pakovanje ili t. sl.

Prijava od 7 maja 1931.

Važi od 1 oktobra 1931.

Traženo pravo prvenstva od 19 decembra 1930 (Nemačka).

Kod pakovanja gotovih grupa robe, kao na pr. cigareta, veoma se mnogo primenjuje, da se grupe prikupljaju na transportnim trakama ili tome sl. i, pomoću daljeg kretanja transportnih traka, da se dostavljaju sudovima za pakovanje. Pri tome se javlja zadatak, da se gotove grupe prevedu sa trake za prikupljanje u sud.

Ovaj se zadatak daje srazmerno lako rešiti, ako se traka za prikupljanje kreće na mahove. U ovom slučaju može se na jednom mestu koje uvek ostaje isto, pomoću kakvog potiskivača gotova roba potisnuti u primljen sud za pakovanje.

No ipak brzi rad zahteva, da ne samo gotove grupe budu po svome transportnom sretstvu neprekidno dalje kretane, nego da i sudovi budu nošeni kakvim transportnim sretstvom, koje se neprekidno kreće.

Ma da je i za ovaj slučaj već učinjen predlog, da se potiskivači poslave na lancu, koji se kreće koso prema pravcu pomeranja napred transportnog sretstva, to ovim ipak nije izvedeno definitivno rešenje, jer se pri tome povlakači moraju uklanjati s puta pomoću dizanja i skretanja i zatim se moraju uzeti u obzir nezgode koje potiču od lančanog pogona, kao trbušenje lanca i tome sl.

Najsigurniji način vođenja ostaje i sada kao i ranije povlakač, koji je prinudno upravljani, koji je relativno stabilno postavljen i koji se kreće tamo i amo.

Odgovarajući ovom pronalasku primena takvog povlakača je omogućena time, što

sa transportnom trakom koja se kreće neprekidno i sa jednolikom brzinom, dejstvuje zajedno potiskivač, koji se kreće poprečno na pravac kretanja trake tako da ovaj potiskivač za vreme svog radnog kretanja biva kretan i u pravcu pomeranja transportne trake brzinom njenog transportovanja, a za vreme povratnog kretanja koje se izvodi povećanom brzinom ostaje nepomičan.

Potiskivač biva podesno upravljani mehanizmom, koji pri kretanju trake u pravcu transportovanja i sam biva obrtan tamo i amo, pri čemu je u mehanizam uključen prazan hod, koji isključuje obrtanje osovine koja upravlja potiskivačem, za vreme povratnog kretanja, koje se vrši povećanom brzinom.

Naročito se vođenje potiskivača može izvesti na klizaljki, koja biva kretana pomoću potiskujućeg krivajnog mehanizma ili tome sl., u pravcu kretanja trake, pri čemu je potiskivač vezan sa potiskujućim krivajnim mehanizmom, čija se krivajna osovina nalazi na klizaljki i pomoću zupčanog mehanizma se nalazi u zahvatu sa nepomičnom zupčanom polugom tako, da valjanjem zupčanog točka krivajne osovine po zupčanoj poluzi, pri kretanju klizaljke, nastaje obrtanje tamo i amo i krivajna osovina je snabdevena mehanizmom poznate vrste za prazno kretanje.

Za bliže objašnjenje služi primer izvodeња, koji je pretslavljani na priloženom nacrtu.

Na nacrtu je pretstavljen jedan primer izvodenja i to: sl. 1 pokazuje izgled, sa strane, transportne trake za grupe robe, Sl. 2 pokazuje izgled, sa strane, potiskivačeve naprave koje su vezane sa ovom transportnom trakom. Sl. 3 pokazuje izgled odozgo. Sl. 4 predstavlja horizontalni presek kroz mehanizam za prazno kretanje, koji se ovde upotrebljuje, a koji je po sebi poznat.

Kao što se iz sl. 3 vidi, obe transportne trake 1 i 2 se kreću paralelno jedna pored druge. Ove transportne trake bivaju nošene lancima 3 i 4, koji se kreću preko točkova 5—5 odn. 6—6. Na lancu 3 transportne trake 1 se nalaze nosivi članovi 7 za gotove grupe robe, dok se na lancu 4 za transportnu traku 2 nalaze nosivi članovi 8 za sudove, u koje roba treba da se uvede. Pri tome je kao obično preduključen uvodnik 9, koji olakšava prelaz robe sa nosača 7 u sudove na nosačima 8.

Treba ukazati na to, da beskrajne trake 1 i 2 bivaju kretane u ustom smeru (v. u sl. 3 ucrtane strelice) i sa istom brzinom. Pogon se vrši pomoću kajišnog točka 10.

Osovina 11 lančanih točkova 5 i 6 nosi pomoću produženja 12 komusni zupčanik 13, koji pomoću odgovarajućeg konusnog zupčanog točka 14 pogoni uspravnu osovinu 15 kotura 16, u čiji žljeb 18 zahvata čep 18 potiskujuće poluge 19 koja je kod 19¹ vođena vodoravno i paralelno sa pravcem pomicanja napred transportnih traka 1 i 2. Ova potiskujuća poluga 19 dejstvuje zglobno kod 20 na klizni deo (klizaljku) 21, koji je vođen u paralelnim vodiljama 22 po kliznoj podlozi 23 paralelno sa transportnim trakama 1 i 2. Ovaj klizni deo je produžen pozadi u deo 23¹ i nosi na kraju produženja vertikalnu krivajnu osovinu 24, na čijem je donjem delu postavljen zupčanik 25, koji se nalazi u zahvatu sa nepomičnom zupčanom polugom 26.

Ovaj zupčanik je u sl. 4 pretstavljen u uvećanoj razmeri. Ovde se vidi da zupčani točak pokazuje venac 25¹ i jezgro, koje je obrazovano osovinom 24. U delu venca su predviđena udubljenja 27, koja služe za prijem loptu, odn. valjaka 28. Ako se zupčani venac pri nepomičnoj osovinu 24 obrće u smeru strele u sl. 4, to se valjci 28 zaglavljaju u udubljenja 27 i time biva uspostavljen veza trenjem između osovine 24 i zupčanog venca 25¹, dakle osovina 24 biva zahvaćena zupčanim vencem 25¹. Pri obratnom obrtanju zupčanog venca, lopte odn. valjci 28 dospevaju u položaj koji se vidi na sl. 4, gde se mogu slobodno obrtati. Ovde dakle osovina 24 ostaje u miru.

Na osovinu 24 krivajni krak 29, koji pomoću svoje potiskujuće poluge 30 dejstvuje

je na klizaljku 31. Ova klizaljka je u vodiljama 32 smeštena podužno pomerljivo. Vodilje 32 nalažu na klizaljki 21 i upravljene su poprečno prema vodiljama 22 klizaljke 21. Prednji kraj 33 klizaljke 31 obrazuje potiskivač, koji grupu robe sa nosača 7 beskrajne trake uvodi kroz dotični uvodnik 9 u sud za pakovanje, koji je u pitanju, i koji je nošen nosačem 8.

Pogon klizalje 21 je tako izveden, da ova klizaljka, za vreme dok izvodi svoje kretanje s leve na desno, u odnosu na nacrt, biva kretana brzinom pomeranja napred transportnih traka 1 i 2.

Za vreme ovog radnog kretanja klizaljke 21 potiskivačeva klizaljka 31 biva pomoću potiskujućeg krivajnog mehanizma 25—30 kretana tamo i amo tako, da za vreme, kad se klizaljka 21 kreće na desno, u odnosu na nacrt, prevodi grupu robe sa trake 1 u pripremljen sud na traci i potpuno se vraća u svoj početni položaj.

Sad se vraća klizaljka 21. Pri tome se vraća i zupčani venac 25 u svom kretanju. Ali se on kreće prazan tako da potiskivač 33 ostaje u miru za vreme dok se klizaljka 21 vraća povećanom brzinom u početni položaj. Po tome počinje isti proces iznova-

Patentni zahtevi:

1. Postupak za potiskivanje gotovih grupa robe (kao na pr. cigareta) sa izvesne transportne trake ili tome sl. u izvestan sud za pakovanje ili tome sl., naznačen time, što sa transportnom trakom, koja se kreće neprekidno i sa jednolikom brzinom dejstvuje u vezi potiskivač, koji se kreće poprečno na pravac pomeranja napred trake tako, da ovaj potiskivač za vreme svog radnog kretanja biva kretan brzinom transportovanja trake u njenom pravcu pomeranja napred, a za vreme povratnog kretanja kliznog dela, koje se izvodi povećanom brzinom, ostaje u miru.

2. Naprava za izvođenja postupka po zahtevu 1 naznačena time, što potiskivač (31,33) biva upravljana mehanizmom (25—30), koji pri kretanju tamo i amo biva i sam tamo i amo obrtan, pri čemu je u mehanizam uključen prazan hod, koji isključuje obrtanje potiskivačeve upravljajuće osovine za vreme povratnoga kretanja, koje se izvodi povećanom brzinom.

3. Naprava po zahtevu 2 naznačena time, što je potiskivačeva vodilja (32) postavljena na klizaljki (21), koja biva kretana, u pravcu transportovanja trake (1), pomoću potiskujućeg krivajnog mehanizma (16—20), ili tome sl., pri čemu je potiskivač (33) vezan sa potiskujućim krivajnim mehanizmom čija se krivajna osovina (24) nalazi

na klizaljki (21) i pomoću zupčanog mehanizma (25) se nalazi u zahvatu sa nepomičnom zupčanom polugom (26) tako, da, pomoću valjanja zupčanog točka (25) krivljenje osovine, nastaje na zupčanoj poluzi,

pri kretanju klizaljke (21), kretanje tamo i amo i krivajna osovina je snabdevena mehanizmom (25—28) poznate vrste za prazno retanjek.

Fig.2

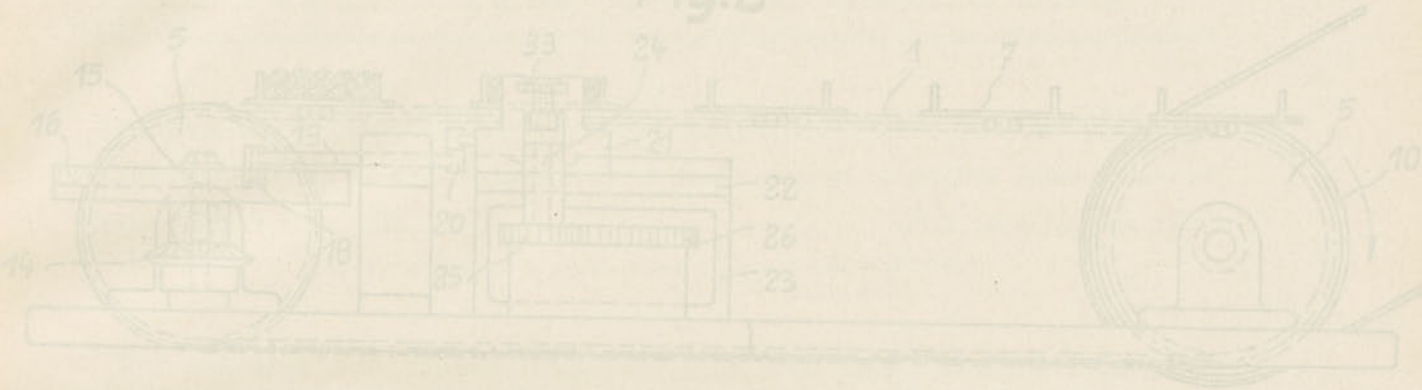


Fig.3

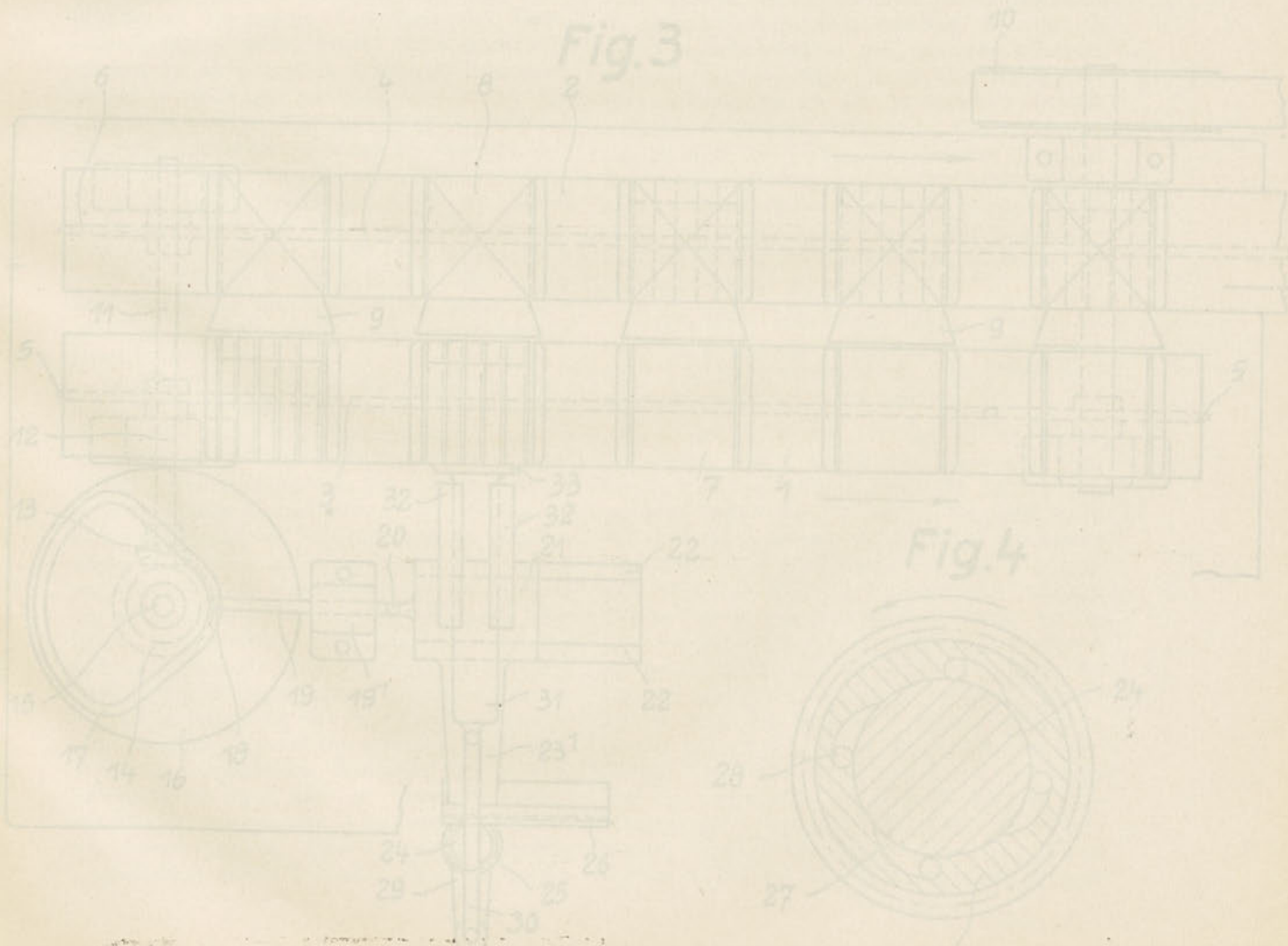


Fig.1

Ad patent broj 9157.

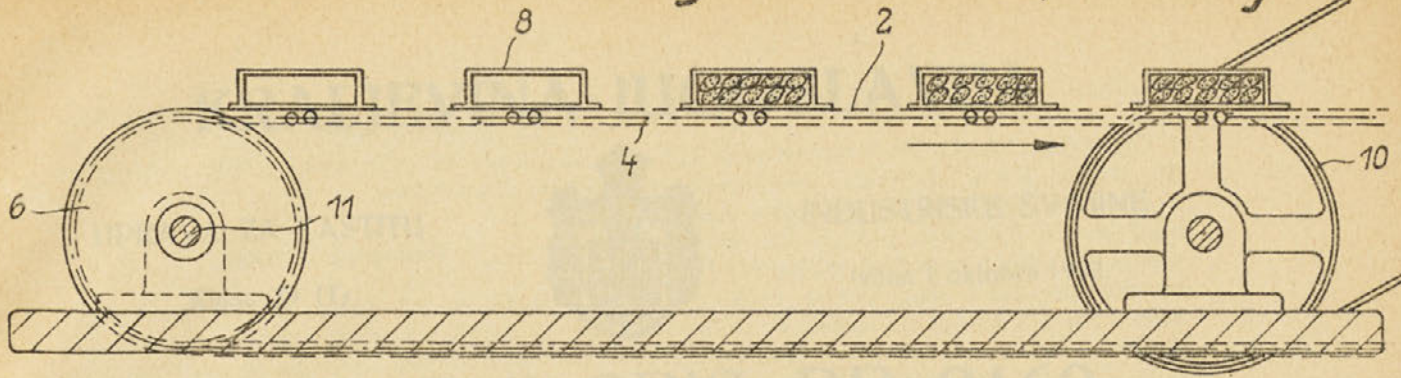


Fig.2

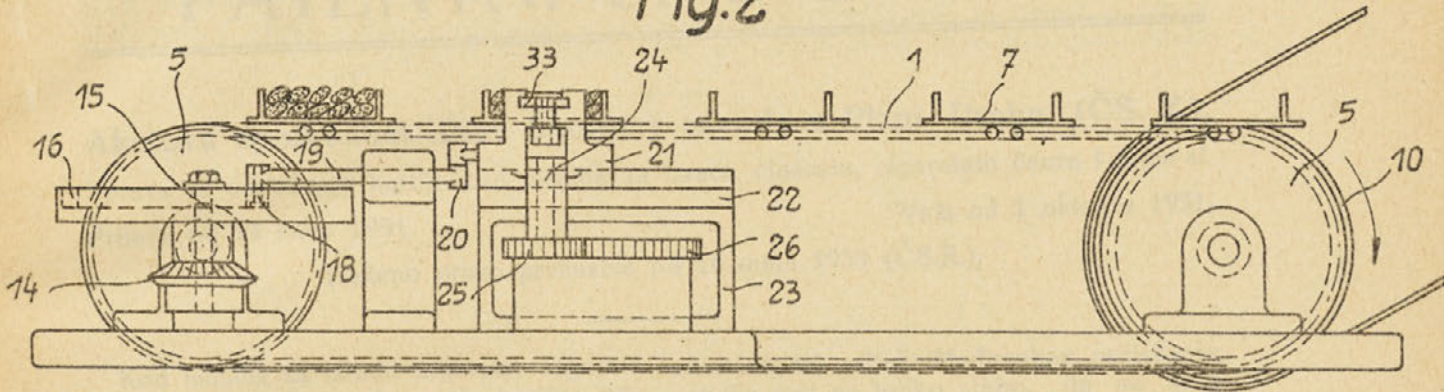


Fig.3

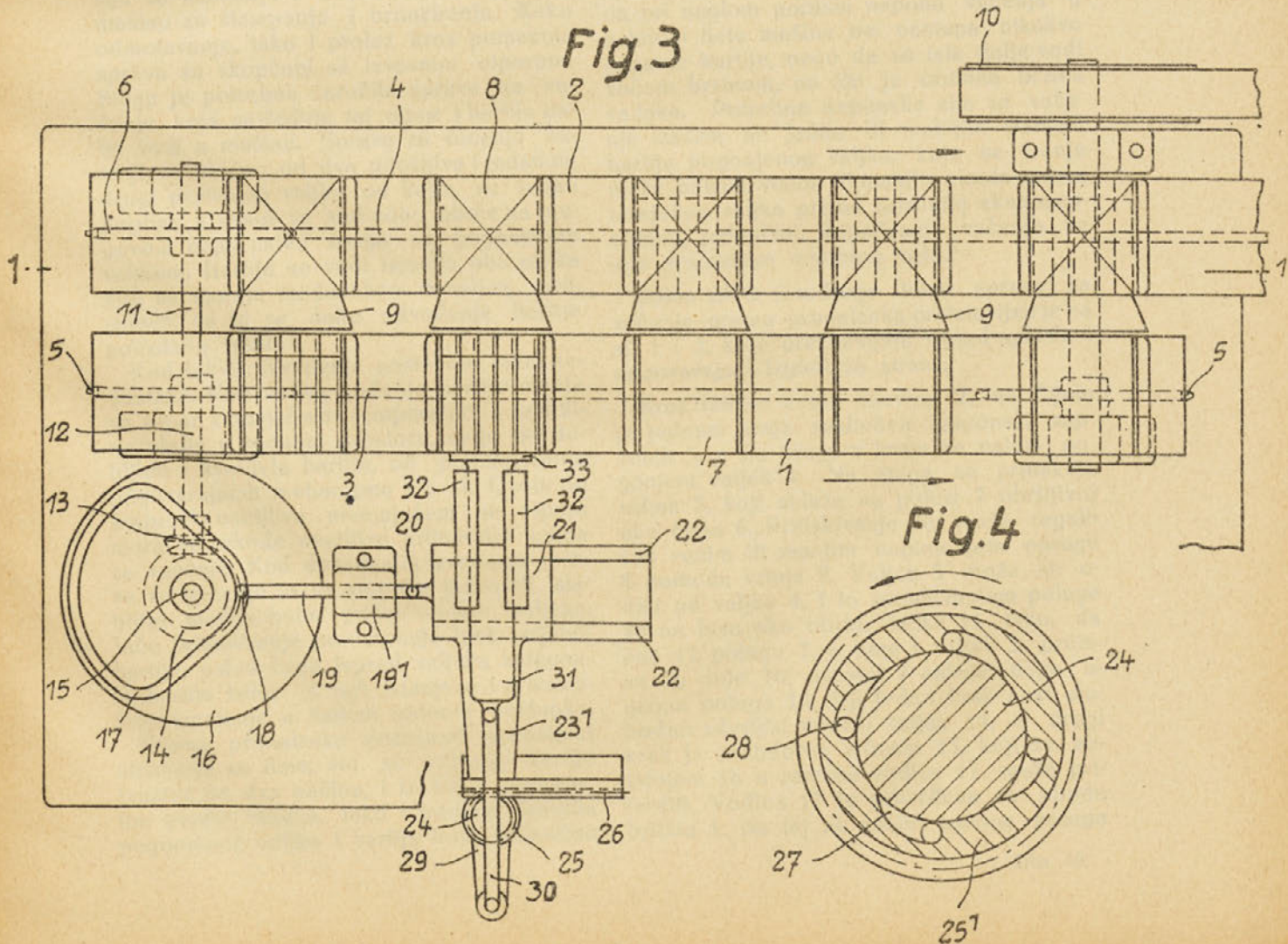


Fig.4

