

KRALJEVINA JUGOSLAVIJA

UPRAVA ZA ZAŠTITU



INDUSTRIJSKE SVOJINE

KLASA 20 (4)

IZDAN 1 JUNA 1940

PATENTNI SPIS BR. 15644

Orenstein & Koppel Aktiengesellschaft, Berlin, Nemačka.

Višeredni mehanizam za upravljanje signalima i skretnicama.

Prijava od 27 oktobra 1938.

Važi od 1 jula 1939.

Naznačeno pravo prvenstva od 25 novembra 1937 (Nemačka)

Poznat je višeredni mehanizam za upravljanje signalima i skretnicama, kod koga su kolosečni klizači, koji su potrebni za mehaničke zavisnosti, raspoređeni da leže vertikalno jedan iznad drugog i ispred ili iza njih u po jednom redu u uzdužnom pravcu mehanizma za upravljanje raspoređeni su vertikalno stojeći poprečni elementi za stavljanje u dejstvo različitih zatvarajućih u uključnih uređaja.

Kod ovog rasporeda moraju slobodno noseći klizači, bez znatnog ugibanja primati sile koje usled radno nepredviđenih pokušaja prebacivanja deluju na zatvorene poluge, zbog čega je morala biti predviđena jedna naročita naprava za rasterećenje, koja u svakom slučaju poskupljuje izradu i otežava radno održavanje, na prenosnim delovima između poluge i poprečnog elementa. Pošto osim toga i sopstvena težina ne sme prouzrokovati nikakvo ugibanje kolosečnih klizača, to mora u horizontalnom i vertikalnom pravcu napreznja presek klizača biti vrlo otporan. Štetno utiču ovde dobivene velike dimenzije preseka i velike težine za kolosečne klizače.

Po ovom pronalasku mogu se izbeći ovi nedostaci, ako se poprečni elementi, izvedeni kao zatvarajuća vratila, rasporede tako, da se klizači vode između njih, tako da se sile, koje se javljaju u slučaju napreznja, prenose na poprečne elemente jednog ili drugog niza i dalje radi izbegavanja ugibanja usled sopstvene težine

predviđeno je prema gore upravljeno menjanje oblika klizača.

Predmet pronalaska objašnjen je na sl. 1 do 3.

Sl. 1 i 2 pokazuju u vertikalnom pravcu plošte jedan iznad drugog raspoređene kolosečne klizače 31 do 36, koji su vođeni između poprečnih elemenata 11 do 14 i 21 do 24 postavljenih u dva reda. Na sl. 2 vidi se, kako se poprečnim elementom 11 pokreće kolosečni klizač 31, pri čem su istovremeno zatvarajućih delovi 41, 42 zatvorili poprečne elemente 23, 24. Ako u ovom stanju, na primer poprečni element 23, usled pokušaja prebacivanja na pripadajućoj napravi za upravljanje signalima i skretnicama, dobija napreznje u smeru obrtanja 51, onda se pri tom klizač 31, na koji se preko zahvatajućeg zatvaračkog dela 41 prenose javljajuće se sile, naslanja na poprečne elemente 11 do 14. U smeru obrtanja 52 se naprotiv klizač 31 podupire se poprečnim elementima 21 do 24. Iz ovoga se vidi, da sve sile, koje se javljaju u horizontalnom pravcu napreznja, primaju poprečni elementi i ne može se prouzrokovati nikakvo ugibanje kolosečnih klizača 31 do 36.

Sl. 3 pokazuje slobodno noseći raspoređeni kolosečni klizač 31, koji je na svojim krajevima držan od nosačima 61, 62. U crtastom predstavljanju naznačeno je prema gore upravljeno menjanje oblika gurača 31 (za položaj I bez napona), koje iznosi toliko, koliko prouzrokuje sopstve-

na težina u sredini u savijanju prema dole. Kao elastična linija dobija se stoga prava linija u gotovo ugrađenom stanju za uzdužnu osu kolosečnog klizača 31 usled ugibanja prouzrokovanog dejstvom sopstvene težine. Predloženim sredstvima mogu se dakle poprečni presek i težina kolosečnog klizača ograničiti na minimum, koji je isključivo određen načinom utvrđivanja običnih zatvarajućih delova koji se nameštaju na klizače. Istovremeno se pri tome smanjuje na najmanju meru potreba u prostoru za smeštanje uređaja za zatvaranje. Osim toga uprošćuje se unutrašnji uređaj mehanizma za upravljanje signalima i skretnicama time, što se može izostaviti naročita naprava za rasterećenje.

Patentni zahtevi:

1. Višeredni mehanizam za upravljanje signalima i skretnicama, kod koga su za

mehaničku zavisnost potrebni klizači raspoređeni vertikalno jedan iznad drugog i ispred i iza njih su u po jednom redu u uzdužnom pravcu mehanizma za upravljanje raspoređeni vertikalno stojeći poprečni elementi za pokretanje različitih zatvarajućih i uključnih uređaja, naznačen time, što se poprečni elementi (11 do 14, 21 do 24) iskorišćavaju za vođenje i nošenje (podupiranje) kolosečnih klizača (31 do 36) u horizontalnoj ravni.

2. Višeredni mehanizam za upravljanje po zahtevu 1, naznačen time, što slobodno noseće raspoređeni kolosečni klizači (31 do 36) menjaju oblik za toliko prema gore upravljenom, za koliko se sopstvenom težinom prouzrokuju ugibanje prema dole.

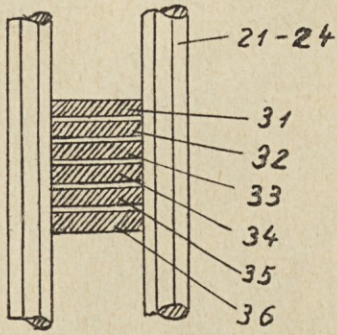


Fig. 1

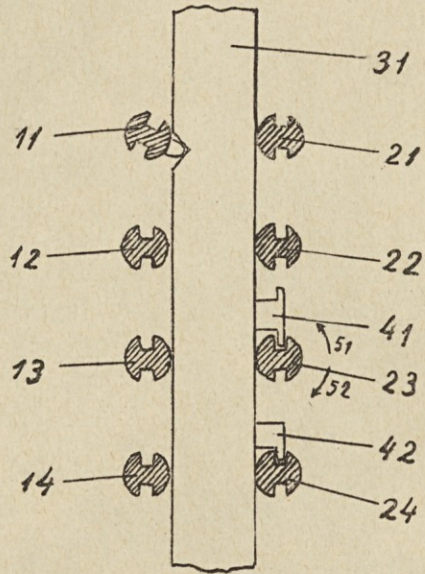


Fig. 2

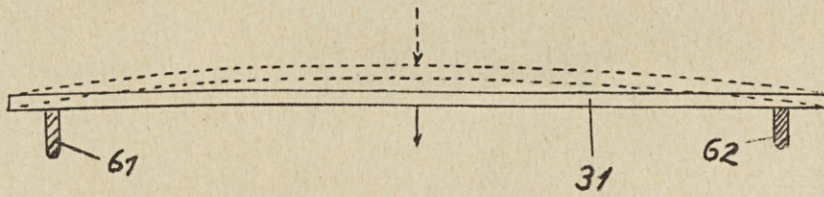


Fig 3

