

KRALJEVINA SRBA, HRVATA I SLOVENACA

UPRAVA ZA ZAŠТИTU

Klasa 77a (3)



INDUSTRISKE SVOJINE

Izdan 1. Januara 1927.

PATENTNI SPIS BR. 4021

Emile Dewoitine, konstruktor, Tuluza, Francuska.

Usavršavanja kod načina spuštanja na zemlju i kod poluga avijatičkih aparata.

Prijava od 12. jula 1924.

Važi od 1. septembra 1925.

Traženo pravo prvenstva od 19. jula 1923. (Francuska).

Ovaj pronalazak ima za predmet način vezivanja štapova naprave za spuštanje na zemlju koji dopušta prostije izvođenje i brže nameštanje cevi-osovine i elastičnog sistema načinjenog od sandowa.

Pronalazak se odnosi još na jednu polugu obešenu tako da se može okretati oko dve normalne osovine i uzeti sve pogodne pravce prema potrebama. Predviđen je jedan elastičan sistem za umirivanje (kočenje) pokreta koji se javlja ma u kom pravcu.

Sledeći opis u vezi sa priloženim crtežom, datim kao primer, učiniće da se lepo razume kako je pronalazak ostvaren.

Sl. 1 je izgled u perspektivi uređaja za spuštanje na zemlju.

Sl. 2 je izgled sa strane.

Sl. 3 prestavlja rukavac osovine uređaja za spuštanje na zemlju.

Sl. 4 je izgled u perspektivi poluge. Kao što se vidi iz sl. 1, uređaj za spuštanje simetričan je prema srednjoj vertikalnoj ravni aviona i biće prema tome opisan samo upola. Sistem vezivanja, predmet pronalaska, sastoji se u glavnom od jedne čelične školjke —a— autogeno zavarene sa dva cevna nastavka —b¹—, —b²— u koje se naglavljaju štapovi —c¹—, —c²— uređaja za spuštanje. Školjka —a— ima jedan centralni isečak i prorez —d—, otvoren na donjem delu i namenjen da dopušta kretanje osovine ograničavajući ga u slučaju da je dejstvo sandows-a nedovoljno. Na donjem delu celine stvorene školjom —a— i cevima —b¹— —b²— predviđena su i s jedne i s druge strane proreza —d— dva cevna nastavka —e¹— —e²— iste

osovine, namenjena da prime jedan klin —k—, kao što će niže biti objašnjeno.

Pored toga dve paralelne cevi ili držaljice —f¹— —f²— zaledljene su za školjku —a— i kroz koju prolaze da bi se vezali sa jednom cevi —g— koja čini spojnicu; ove dve cevi —f¹— —f²— čine utvrđene tačke i oko njih je namotana sandow-a podveza (sl. 2). Osovina koja nosi točkove za spuštanje može biti izvedena kao što je prikazano na sl. 3, jednom centralnom cevi —h—, velikog prečnika i slabe debljine, na čijim su krajevima uglavljeni čelični rukavci —i— osovine. Svaki rukavac ima dve pete —i¹— —i²— namenjene da zadrže podvezu —j— i jedan cilindrični deo —i— na koji nailazi točak (isprekidane linije sl. 3). Svaki je rukavac uglavljen u cev —h— i zakovan preko svog otvorenog kraja. Montaža naprave za spuštanje vrši se na sledeći način.

Snopa —b¹— —b²— naglavljena na štapove —c¹— —c²— zakovan je na primer preko gornjeg kraja štapova koji je ostao otvoren. Zatim se namota podveza sandow —j— na držaljice —f¹— —f²—. Potom se uvodi preko donjeg dela osovina —h— u prorene —d— vršeći pritisak na više tako da se podveze koje prolaze preko rukavca —i— između peta —i¹— —i²— istegnu kao što se vidi na sl. 2. Tada je dovoljno da se u cevne nastavke —e¹— —e²— uvede cev —k— koja čini klin (sl. 2).

Skidanje se vrši obrnuto skidajući cev —k—. Vidi ne da se ova radnja vrši a da nije potrebno skidanje uveza a pored toga zahvaljujući dvojnoj vezi ostvarenoj držaljicama

—f¹— —f²—, namotavanje se vrši paralelnim vlaknima bez upredanja i bez ukrštanja.

Bilo u vezi sa sistemom za spuštanje ili ne, može se predvideti jedna pozadnja poluga kao n. pr. u sl. 4.

Ta poluga sastoji se u glavnom od jednog izduženog tela —l— kakvog bilo pogodnog oblika i materijala, prizmatičnog, cilindričnog, cevkastog od drveta ili metala i t. d. Poluga nosi na svom gornjem kraju uzengiju —l²— koja prima elastični sistem načinjen od sandow-a a na svom srednjem delu ima viljušku —l¹—, donji kraj poluge nosi listove opruge —n— namenjene da taru o zemlju i da odmah unište jedan izvestan deo udara.

Viljuška koja čini stalnu tačku poluge uglavlјena je pomoću jedne horizontalne osovine —o— na drugu viljušku —p— utvrđenu na vertikalnoj cevi —q— koja se može kretati u jednoj cevi iste osovine —r— utvrđene za sklop aparata. Cev —q— ima manji prečnik od cevi —r— i između ove cevi nameštena su dva prstena —s— od bronce za trenje, naglavljene čvrsto u cev —r—. Uzdužno pomeranje cevi —q— po donjoj osovini sprečeno je pomoću dva podupirača, donji podupirač —q¹— dobiven je širenjem same cevi —q— a gornji podupirač zakovan je na istu cev —q—. Svaki drugi uredaj može biti predviđen u istom cilju.

Udarno naprezanje u trenutku spuštanja na zemlju, ima glavnu komponentu u ravni simetrije sklopa aparata.

Uzengija —l³— biće podešena da primi namotaj vlakna —m— paralelno ravni simetrije. Ipak u slučaju spuštanja na stranu poluga će težiti da izade iz ravni simetrije. Sanvow u —t— i —d— podešeni su bočno

sa obadve strane poluge i vezani su na njoj, da bi je automatski vratili u rečenu ravan.

Po sebi se razume da se mogu izvršiti izmene u detaljima a da se ne izade iz okvira pronalaska.

Patentni zahtevi:

1. Uredaj za spuštanje na zemlju aparata za letenje naznačen time, što je veza između osovine koja nosi točkove i štapova osigurana elastičnim podvezama obmotanim oko dve paralelne cevi ili držalice koje su utvrđene za školjku; veze pomenutih štapova prosto prelaze preko osovine. Školjka je snabdevena prorezom otvorenim na ovom donjem delu u koji se može namestiti osovinu odgurivanjem elastičnih podveza a osovinu se održava jednim klipom.

2. Uredaj za spuštanje po zahtevu 1. naznačen izvedenjem osovine iz jedne cevi velikog prečnika na čijim su krajevima uglavljeni i zakovani rukavci.

3. Izvođenje uredaja cevi naznačeno time, što se cevi izvode na isti način kao i osovinu po zahtevu 2.

4. U vezi sa uredajem opisanim pod 1 ili nezavisno od njega pronalazak je naznačen time, što su poluga za spuštanje i sistem za umirivanje ostvarenim cevkastim izduženim telom, koje se završava cevkastim izduženim telom, koje se opet svršava oprugom koja tare o zemlju, a čiji se drugi kraj kao tačka veže za jedan elastičan sistem i time, što je poluga okretna oko jedne horizontalne osovine tako, da poluga može zauzeti svaki položaj i pravac iz koga je vraća elastični sistem u ravan simetrije aparata.

FIG. 3

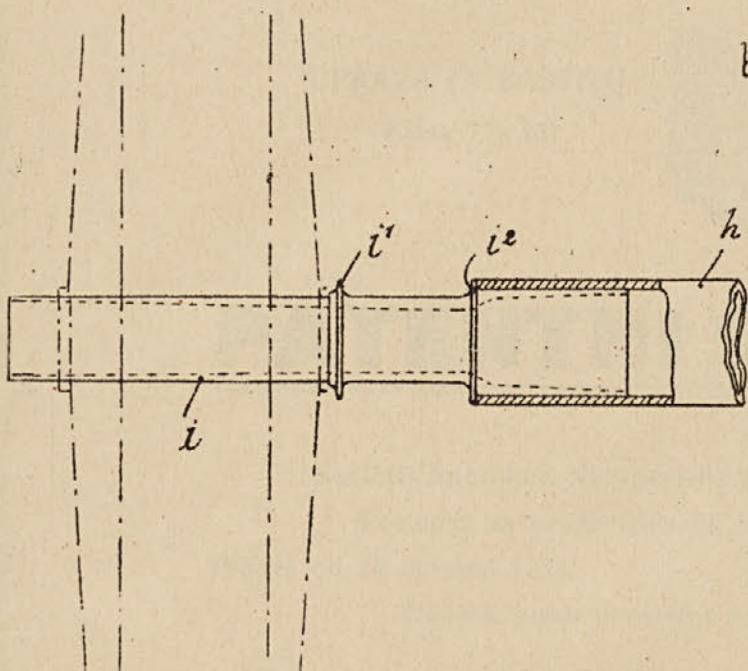


FIG. 2

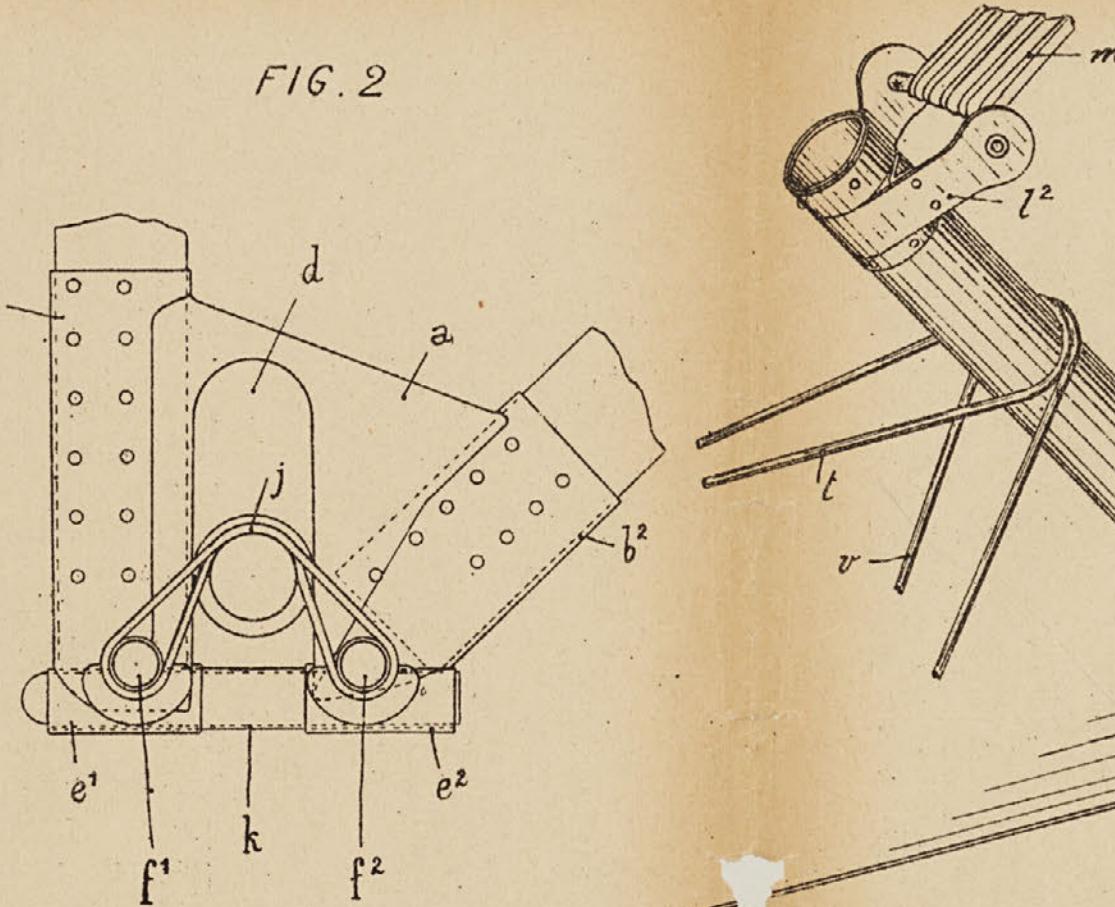


FIG. 4

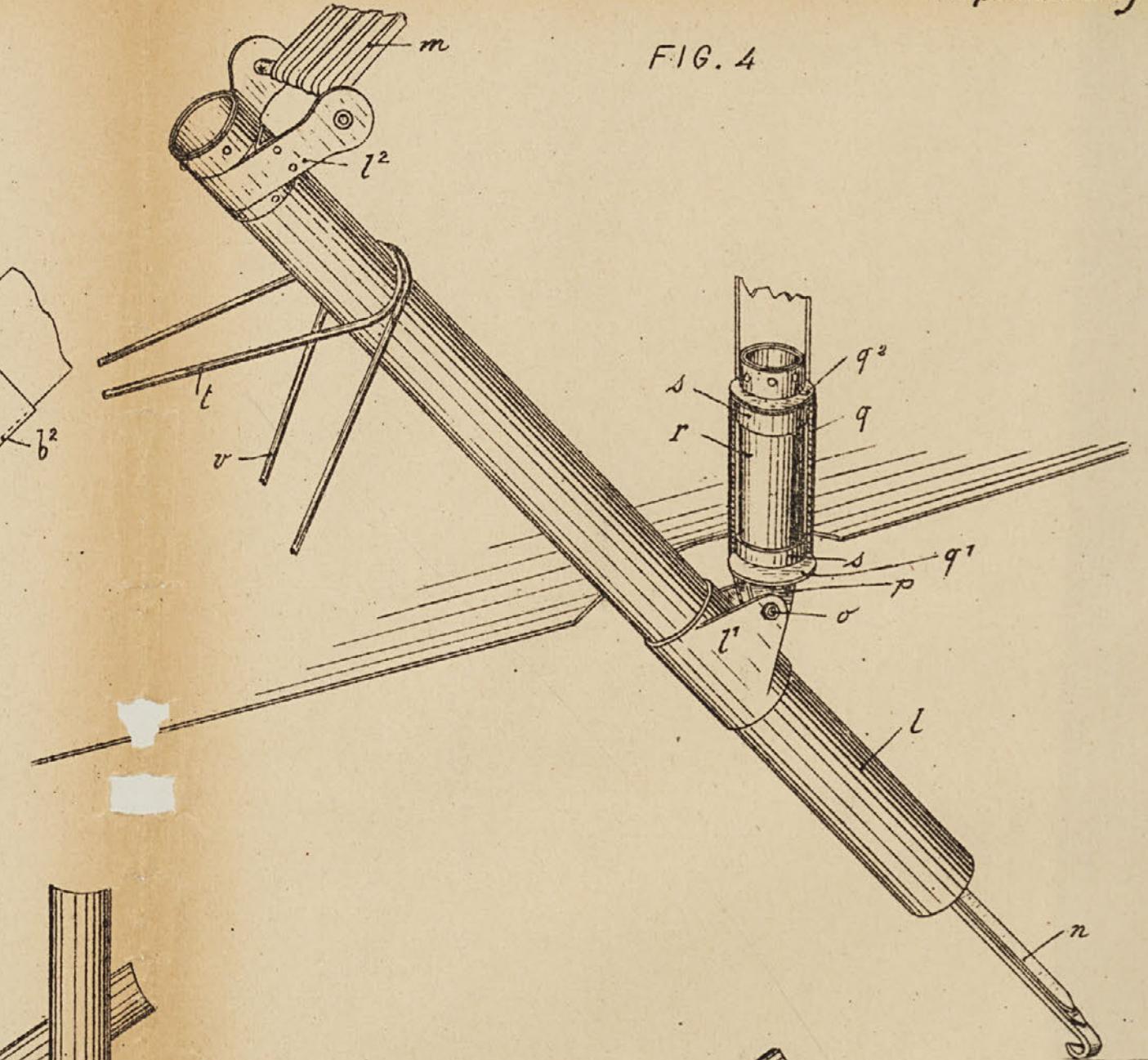


FIG.1

