

A1 (21) 389635 (22) 2009 11 20

(51) **B60R 13/08** (2006.01)
B60P 3/20 (2006.01)
B62D 33/04 (2006.01)

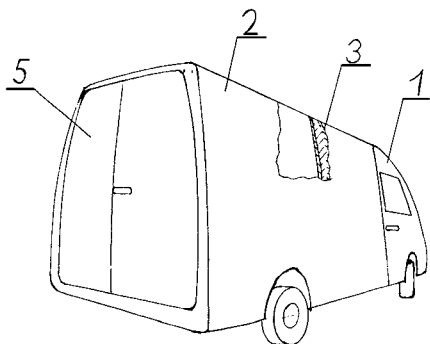
(71) PRZEDSIĘBIORSTWO PRODUKCYJNO-HANDLOWO-USŁUGOWE LAMAR M.M. KUŻMA SPÓŁKA JAWNA, Smardzów

(72) KUŻMA MARIOLA; KUŻMA MARIUSZ

(54) **Samochód dostawczy**

(57) Przedmiotem wynalazku jest samochód dostawczy, czyli odmiana samochodu osobowego, którego kabina kierowcy jest złączona z kabiną bagażową przeznaczoną do przewożenia niewielkich ładunków. Samochód dostawczy, zawiera kabinę kierowcy (1) i zamkniętą kabinę bagażową (2) utworzoną z zewnętrznego blaszanego pokrycia (3) przymocowanego do metalowej ramy (4). Kabina bagażowa (2) jest zaopatrzona w drzwi (5) tylne i/lub boczne a do metalowej ramy przymocowana jest warstwa izolacyjna. Warstwę izolacyjną stanowią segmenty utworzone z pianki poliuretanowej trwale złączonej z warstwą laminatu poliestrowo-szklanego lub epoksydowego lub akrylobutadienstyrenu, przy czym zewnętrzna powierzchnia segmentu utworzona z pianki poliuretanowej ma kształt stanowiący odwzorowanie wewnętrznej powierzchni fragmentu kabiny bagażowej (2), zaś zewnętrzna warstwa segmentu utworzona z laminatu epoksydowego lub poliestrowo-szklanego stanowi wewnętrzną powierzchnię kabiny bagażowej (2), a ponadto kabina bagażowa (2) jest wyposażona w izolacyjno - osłonowy kołnierz usytuowany przy drzwiach (5).

(7 zastrzeżeń)



A1 (21) 386362 (22) 2008 10 27

(51) **B61B 12/06** (2006.01)
G08B 21/00 (2006.01)

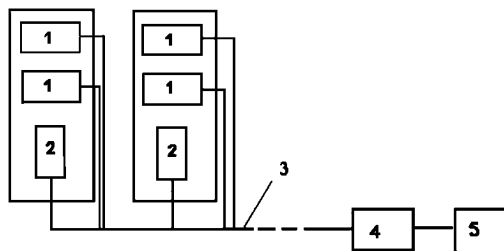
(71) AKADEMIA GÓRNICZO-HUTNICZA IM. STANISŁAWA STASZICA, Kraków

(72) KWAŚNIEWSKI JERZY; MOLSKI SZYMON

(54) **Sposób eksploatacyjnego monitorowania krążków linowych oraz lokalizacji liny nośnonapędowej**

(57) Sposób eksploatacyjnego monitorowania krążków linowych polega na tym, że podpory poddawane są ciągłemu pomiarowi drgań przez czujniki (2), z których sygnały przesyłane są poprzez układ przetwarzania (4) do układu sterowania i monitorowania (5), w których analizowane jest spektrum częstotliwości drgań i podejmowana jest decyzja odnośnie zmiany prędkości krążków. Sposób eksploatacyjnego monitorowania lokalizacji liny nośno-napędowej polega na tym, że podczas ruchu liny wytwarza się stałe pole magnetyczne o obwodzie zamykanym przez kontrolowaną linę i mierzy się natężenie tego pola występujące bezpośrednio nad nią, a następnie przesyła się sygnały z czujników pola magnetycznego poprzez układ przetwarzania (4) do układu sterowania i monitorowania (5), w których przy użyciu środków elektronicznej techniki przetwarzania danych sygnały te poddawane są filtrowaniu, rejestracji oraz analizie. Przy wystąpieniu różnych wartości tych sygnałów inicjuje się sygnał zagrożenia, natomiast przy wystąpieniu małej i jednakowej wartości tych sygnałów inicjuje się sygnał alarmowy.

(4 zastrzeżenia)



A1 (21) 386825 (22) 2008 11 07

(51) **B62D 37/00** (2006.01)
B62D 61/04 (2006.01)
F41A 23/34 (2006.01)
B66C 1/00 (2006.01)
B25J 5/00 (2006.01)

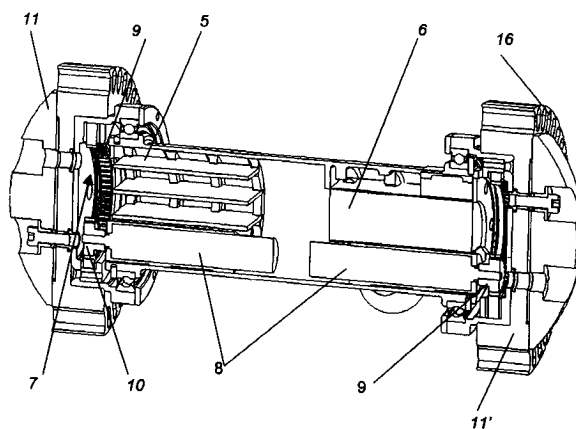
(71) PRZEMYSŁOWY INSTYTUT AUTOMATYKI I POMIARÓW PIAP, Warszawa

(72) CZUPRYNIAK RAFAŁ; JANIK BARTŁOMIEJ

(54) **Robot mobilny miotany**

(57) Robot mobilny miotany, przeznaczony do penetracji trudno dostępnych obszarów, takich jak wnętrza budynków, obszary osłonięte wysokimi przegrodami i im podobnych, mający obudowę i połączone z nią mechanizmy jezdne, charakteryzuje się tym, że wewnątrz obudowy są umieszczone płytki (5) układu sterowania oraz akumulatory (6), a także silniki napędowe (8) zamocowane do obudowy poniżej płytek (5) układu sterowania i akumulatorów (6), sprzężone poprzez zespoły przeniesienia napędu (7) z kołami jezdnyymi umieszczonymi na obu krańcach obudowy.

(9 zastrzeżeń)



A1 (21) 386356 (22) 2008 10 27

(51) **B65G 7/00** (2006.01)
B65G 7/08 (2006.01)

(71) POLITECHNIKA BIAŁOSTOCKA, Białystok

(72) JAROSZEWICZ JERZY; ŁUKASZEWICZ KRZYSZTOF; PUCHALSKI WOJCIECH

(54) **Urządzenie do pozycjonowania zwłaszcza kontenerów**

(57) Urządzenie do pozycjonowania, zwłaszcza kontenerów charakteryzuje się tym, że zbudowane jest z prowadnic (1) wykonanych z dwóch rur wygiętych w kształcie litery L o promieniach krzywizn ramion r1 i r2, połączonych między sobą. Od strony czołowej urządzenia przymocowana jest podpora przednia (5) stabilizująca ze śrubą podporową (6) zabezpieczającą, zaś od tyłu urządzenia - dźwignia stabilizująca: zasadnicza (4a) i pomocnicza (4b), przy czym podpora (5) mocowana jest w sposób umożliwiający jej obrót o kąt 180°, zaś dźwignia stabilizująca (4a) osadzona jest suwliwie w tulei i mocowana przy pomocy śruby, natomiast końce dźwigni stabilizującej (4a) i podpory (5) są tak ustawione, że w pozycji