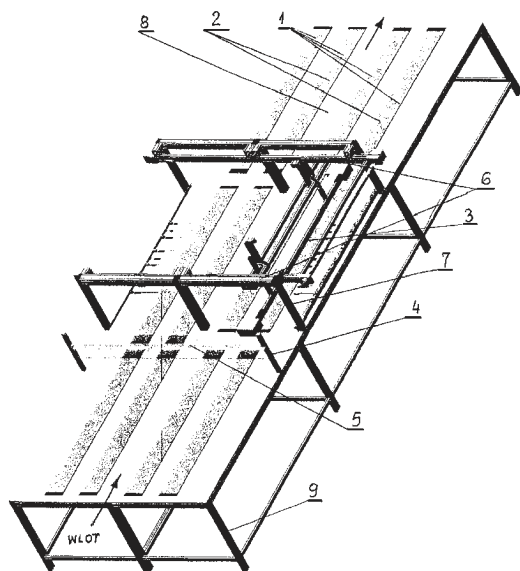


się ze stelaża (9) a na nim z transportera taśmowego (1) o długości co najmniej równej trzem długościom skrzydła drzwiowego, który ma co najmniej dwie równoległe taśmy nad którymi w odległości 1/3 ich długości od wlotu, prostopadle do nich ma zamontowaną na ramie (4) kurtynę wodną (5). Za kurtyną wodną na stelażu jest zamontowany stojak (7) a na nim na torach jezdnych (6) zainstalowany automatyczny aplikator kleju (3). Stojak ma tory jezdne, usytuowane poprzecznie do taśm (2), o rozstawieniu torów na szerokość równą długości skrzydła drzwiowego a w końcówce taśmy mają odcinek odstawczy (8) o długości równej długości płaszczka.

(3 zastrzeżenia)



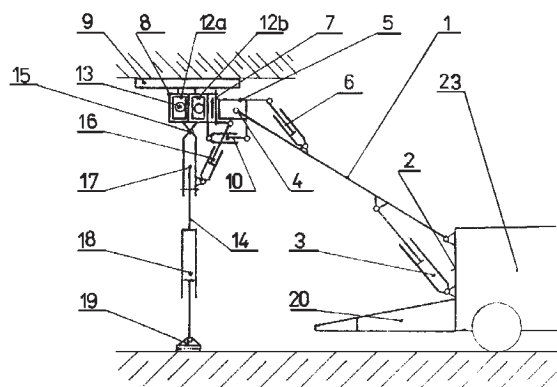
A1 (21) 392570 (22) 2010 10 04

(51) E21D 19/00 (2006.01)
E21D 11/40 (2006.01)
B25J 5/00 (2006.01)

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

(54) Manipulator samojezdnego wozu do tymczasowego podpierania stropu w wyrobisku podziemnym, zwłaszcza w celu odzysku rozprężnych kotew z likwidowanego wyrobiska z obudową kotwiczną

(57) Manipulator posiada podnoszony wysięgnik (1) z zamocowaną na końcu przez czop poziomy (4) głowicą przegubową (5), połączoną z korpusem (8). Położenie głowicy przegubowej (5) wyznacza zamocowany do wysięgnika (1) siłownik pionowego wychylenia głowicy (6). Korpus (8) ma dwie, poziomo skierowane na obie strony prowadnice, lewą i prawą w których osadzone są ruchomo belka przesuwana lewa (12a) i belka przesuwana prawa (12b). Belki (12a, 12b)



przemieszczane są przyporządkowanymi im siłownikami belki (13). Na korpusie (8) sztywno zamocowana jest stopnica środkowa (9) a na końcach belek wspornikowych (12a, 12b) zamocowane są odpowiednio stopnica lewa i stopnica prawa. Pod każdą stopnicą (9) zawieszono są na przegubach (15) podpory: środkowa (14), lewa i prawa, rozpięte siłownikami hydraulicznymi (18) oraz wychylane od pionu, w kierunku samojezdnego wozu kopalnianego (23), siłownikami (16), zamocowanymi do korpusu (8).

(7 zastrzeżeń)

DZIAŁ F

MECHANIKA; OŚWIETLENIE; OGRZEWANIE; UZBROJENIE; TECHNIKA MINERSKA

A1 (21) 392581 (22) 2010 10 04

(51) F02G 1/043 (2006.01)
F01K 27/00 (2006.01)
F01C 11/00 (2006.01)

(71) WĄSOWSKI ANDRZEJ BDT-SYSTEM, Rzeszów
(72) WĄSOWSKI ANDRZEJ

(54) Beztłokowy rotacyjny silnik Stirlinga

(57) Przedmiotem wynalazku jest beztłokowy rotacyjny silnik Stirlinga posiadający cylindry z gazem roboczym i umieszczonymi w nich elementami wykonującymi ruchy robocze sprężające i rozprężające ten gaz, przy czym cylindry te połączone są z nagrzewnicą ogrzewającą znajdującą się w nich gaz oraz chłodnicą chłodzącą ten gaz. Istota silnika polega na tym, że składa się z co najmniej jednego hermetycznego dwuczęściowego cylindra (1) i umieszczonego w nim obrotowo ciasno pasowanego wypornika profilowego (2), lub korzystnie silnik ten składa się z dwóch hermetycznych dwuczęściowych cylindrów połączonych sztywno ze sobą z umieszczonymi w nich luźno pasowanymi profilowymi wypornikami osadzonymi na wspólnym wale, przy czym na wystającym końcu (5) osi wypornika profilowego (2) osadzony jest rozrusznik (11) oraz wirnik silnika pneumatycznego (8), którego korpus (7) połączony jest sztywno z czołem cylindra (1), a ponadto części cylindrów (1) zawierające gaz roboczy ogrzewany przez nagrzewnicę (15) połączone są poprzez kanały powietrzne (16) z częścią cylindryczną (10) silnika pneumatycznego (8), natomiast części cylindrów (1) zawierające gaz roboczy ochładzany przez chłodnicę (19) połączone są poprzez kanały powietrzne (18) również z częścią cylindryczną (10) tego silnika.

(14 zastrzeżeń)

