A1 (21) **406660** (22) 2013 12 23

(51) *F16C 33/72* (2006.01)
F16J 15/53 (2006.01)

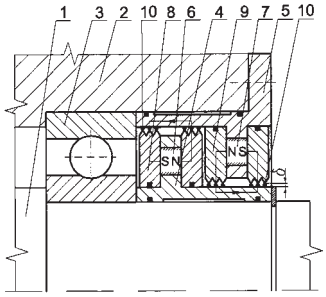
(71) AKADEMIA GÓRNICZO-HUTNICZA IM. STANISŁAWA STASZICA W KRAKOWIE, Kraków

(72) OCHOŃSKI WŁODZIMIERZ

(54) **Uszczelnienie z cieczą magnetyczną dla łożyska tocznego**

(57) Uszczelnienie z cieczą magnetyczną dla łożyska tocznego charakteryzuje się tym, że w kołnierzu tulejki kołnierzowej (4) osadzonej na wale (1) i w przegrodzie pokrywy (5) przymocowanej do obudowy (2) wykonane są otwory rozmieszczone równomiernie na obwodzie, w których umieszczone są walcowe magnesy trwałe (6, 7). Natomiast do powierzchni bocznych kołnierza tulejki kołnierzowej (4) przylegają wielokrawędziowe nabiegunniki ruchome (8), a do przegrody pokrywy (5) przylegają wielokrawędziowe nabiegunniki nieruchome (9). Ciecz magnetyczna (10) znajduje się w pierścieniowych szczelinach (δ) utworzonych pomiędzy występami uszczelniającymi wielokrawędziowych nabiegunników ruchomych (8), a odpowiednimi wewnętrznymi powierzchniami walcowymi pokrywy (5) oraz w szczelinach pierścieniowych (δ) pomiędzy występami uszczelniającymi wielokrawędziowych nabiegunników nieruchomych (9) i odpowiednimi zewnętrznymi powierzchniami walcowymi tulejki kołnierzowej (4).

(1 zastrzeżenie)



A1 (21) **406655** (22) 2013 12 23

(51) *F16F 15/04* (2006.01)
F16F 15/16 (2006.01)

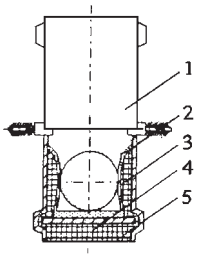
(71) AKADEMIA GÓRNICZO-HUTNICZA IM. STANISŁAWA STASZICA W KRAKOWIE, Kraków

(72) PAKUŁA SEBASTIAN; MICHALCZYK JERZY

(54) **Urządzenie do redukcji drgań w rezonansie przejściowym wirnika z eliminatorem synchronicznym**

(57) Urządzenie do redukcji drgań w rezonansie przejściowym wirnika z eliminatorem synchronicznym, zawierające komorę walcową częściowo wypełnioną zestawem elementów tocznych, charakteryzuje się tym, że w komorze eliminatora (1) znajduje się element elastyczny (2) wypełniony cieczą (3), połączony ze zbiornikiem (4) umieszczonym na obwodzie eliminatora i posiadającym elastyczne dno (5).

(1 zastrzeżenie)



A1 (21) **406656** (22) 2013 12 23

(51) *F16H 1/36* (2006.01)
F16H 3/00 (2006.01)

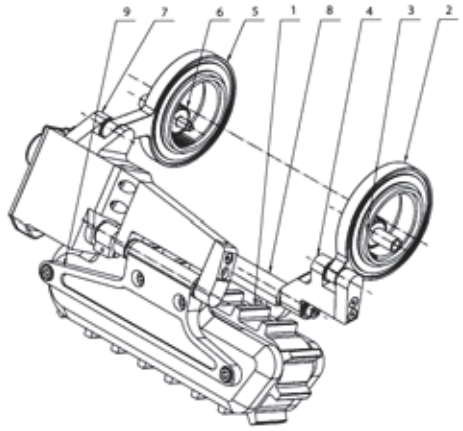
(71) AKADEMIA GÓRNICZO-HUTNICZA IM. STANISŁAWA STASZICA W KRAKOWIE, Kraków

(72) GIERGIEL JÓZEF; GIERGIEL MARIUSZ; BURATOWSKI TOMASZ; CISZEWSKI MIROSŁAWA

(54) **Mechanizm pedipulatora do ustawiania pozycji modułu napędowego, zwłaszcza robota mobilnego**

(57) Mechanizm pedipulatora do ustawiania pozycji modułu napędowego, zwłaszcza robota mobilnego, charakteryzuje się tym, że posiada zamknięty łańcuch kinematyczny, składający się ze współosiowych pierścieni obrotowych (2, 5), ramion (4, 7) oraz modułu napędowego (1), połączonych przegubowo, przy czym ramiona (4, 7) połączone są z modułem napędowym (1) za pośrednictwem łączników (8, 9) złączami obrotowymi.

(6 zastrzeżeń)



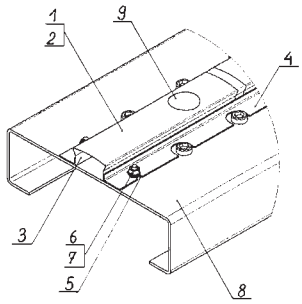
A1 (21) **406751** (22) 2013 12 30

(51) *F16J 15/00* (2006.01)
F16K 1/226 (2006.01)

(71) AFT SPÓŁKA Z OGRANICZONĄ ODPOWIEDZIALNOŚCIĄ, Poznań

(72) BERA PIOTR; MORYKSIEWICZ SEBASTIAN

(54) **Uszczelnienie sprężyste metalowe w klapie tunelowej**

(57) Uszczelnienie sprężyste zawiera element uszczelniający (1), mający czołową część (2) łukowo zakrzywioną. Czołowa część jest zakończona zagięciami, przechodzącymi w dwa przeciwległe boki (3), które opierają się o kątowniki (4) zamocowane rozłącznie do korpusu klapy (8). W czołowej części elementu uszczelniającego są otwory (9), w których umieszczone są wały skrzydeł. Kątowniki (4) posiadają fasolkowe wycięcia (5), w których osadzone są śruby (6) z nakrętkami (7), służące do regulacji. Uszczelnienie sprężyste służy do szczelnego odcięcia przepływu medium przy długotrwałym oddziaływaniu wysokiej temperatury, w szczególności spalin o temperaturze do 600°C.

(2 zastrzeżenia)