

połączone ze sobą za pomocą dwóch pośrednich odcinków przenośnika, każdy z odcinków przenośnika zawiera co najmniej jedno urządzenie przenośnikowe do pomieszczenia i przemieszczania pojemnika w kierunku poziomym; pierwszy prosty odcinek przenośnika jest umieszczony bezpośrednio pod wieloma kolumnami dostępowymi (19, 20), tak że dowolny z pojazdów obsługujących pojemnik (9) może przenosić pojemnik (6) między górnym poziomem kraty i pierwszym prostym odcinkiem przenośnika za pośrednictwem wielu kolumn dostępowych (19, 20); a drugi prosty odcinek przenośnika jest przystosowany do umożliwiania dostępu do pojemnika (6) pobranego z kraty za pośrednictwem pierwszego prostego odcinka przenośnika.

(23 zastrzeżenia)

A1 (21) 432229 (22) 2019 12 16

(51) B65G 13/00 (2006.01)

B65G 39/10 (2006.01)

B65G 49/06 (2006.01)

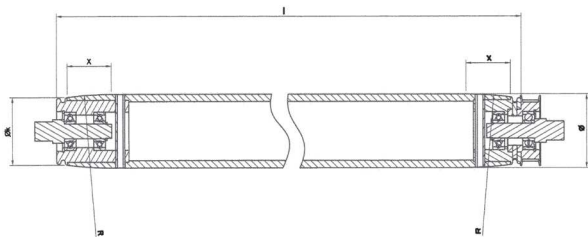
(71) KRĘPA ADAM ZAKŁAD METALOWY, Padew Narodowa

(72) KRĘPA ADAM

(54) Rolka transportera do odbioru szyb samochodowych

(57) Rolka transportera do odbioru szyb samochodowych, znajdująca zastosowanie jako element linii do wytwarzania szyb samochodowych, o długości l w zakresie 80 – 1200 mm i średnicy Φ w zakresie 30 – 60 mm, charakteryzuje się tym że z obydwu stron, w odległości (x) równej 10 – 30 mm od końca rolki, rolka ma zmniejszającą się średnicę tak, aby średnica rolki na jej końcu Φ_k mieściła się w zakresie 26 – 59 mm, przy czym krzywizna łuku zmiany średnicy rolki r wynosi 100 – 300 mm.

(2 zastrzeżenia)



A1 (21) 432370 (22) 2019 12 23

(51) B65G 27/28 (2006.01)

B65G 27/32 (2006.01)

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

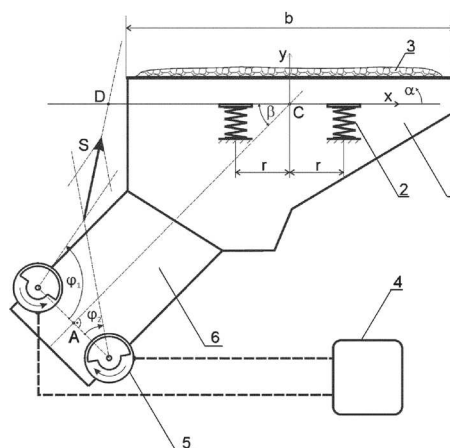
(72) CZUBAK PIOTR

(54) Rewersyjny przenośnik wibracyjny i sposób sterowania pracą rewersyjnego przenośnika wibracyjnego

(57) Przedmiotem zgłoszenia jest rewersyjny przenośnik wibracyjny, charakteryzujący się tym, że wibratory (5) podwieszane są do rynny (1) za pomocą wspornika (6), tak, że odległość pomiędzy środkiem ciężkości (C) rynny (1) przenośnika i układem jej zawieszania a punktem (A) leżącym na środku odcinka, łączącego osie wibratorów (5) jest większa lub równa długości (b) rynny (1), zaś odległość (r) pomiędzy sprężystymi podporami (2) stanowiącymi układ zawieszania a środkiem ciężkości (C) jest mniejszy lub równy 0,3 długości (b) rynny (1). Ponadto, falowniki (4) posiadają możliwość kontrolowanego sterowania kątem fazowym ustawienia wibratorów (5). Zgłoszenie ujawnia również sposób sterowania pracą rewersyjnego przenośnika wibracyjnego, charakteryzujący się tym że w celu zmiany kierunku transportu nadawy (3), wywołuje się drgania kątowe (α) rynny (1) przenośnika w pionowej płaszczyźnie (x, y) poprowadzonej przez oś wzdłużną rynny (1) w taki sposób, iż rozfazowuje się układ wibratorów (5) tak, aby ich kąt fazowy był różny od zera i wywołwana przez te wibratory (5) wypadkowa siła

wymuszająca (S) nie przechodziła przez środek ciężkości (C) rynny (1) i układu jej zawieszania.

(5 zastrzeżeń)



A1 (21) 432369 (22) 2019 12 23

(51) B65G 27/32 (2006.01)

B07B 1/42 (2006.01)

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

(72) CZUBAK PIOTR; KLISOWSKI ROBERT;
GAWENDA TOMASZ

(54) Przesiewacz wibracyjny, zwłaszcza z sitem szczelinowym oraz sposób sterowania pracą przesiewacza, zwłaszcza z sitem szczelinowym

(57) Przesiewacz wibracyjny, zwłaszcza z sitem szczelinowym, charakteryzuje się tym, że falowniki posiadają układ sterowania kątem fazowym ustawienia wibratorów (4), tak że w trybie pracy przy kącie fazowym różnym od zera, siła wymuszająca (W), będąca wypadkową sił (F) działania wibratorów (4), działa w płaszczyźnie (x_c, z_c) wyznaczonej przez prostopadłą do płaszczyzny symetrii π przesiewacza - osi centralną (x_c) oraz przez nachyloną pod kątem α względem pokładu sita (2) - osi centralną (z_c), której kierunek z kolei wyznacza środek ciężkości (C) przesiewacza i punkt (J) leżący na płaszczyźnie symetrii π przesiewacza, stanowiący środek odcinka łączącego osie wibratorów (4). Sposób sterowania pracą przesiewacza, charakteryzuje się tym, że dodatkowo, poprzez sterowanie kątem fazowym ustawienia wibratorów (4) zmienia się kierunek działania siły wypadkowej (W) tak, że nie przebiega on w płaszczyźnie symetrii π przesiewacza i na skutek tego wywołuje się drgania kątowe (β) przesiewacza w płaszczyźnie (x_c, z_c).

(5 zastrzeżeń)

