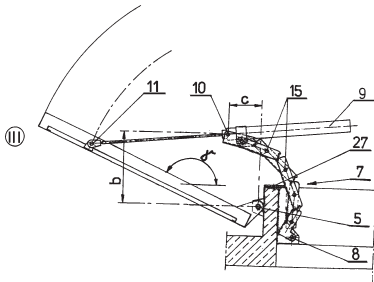


częściowego otwarcia pod kątem około 45° od poziomu, opiera się o element bazowy ramy stałej, a w położeniu pełnego otwarcia (III), wyznaczonego przy pełnym wysunięciu tłoczyska przez zderzaki górne ogniwi, ogniwo końcowe przyjmuje położenie ponad (b) i na zewnątrz (c) od osi zawiasu (5).

(5 zastrzeżeń)



A1 (21) 383031 (22) 2007 07 30

(51) E21C 47/00 (2006.01)

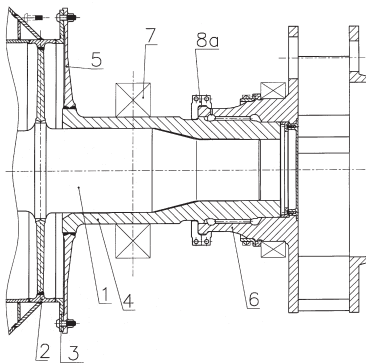
(71) Politechnika Wrocławska, Wrocław

(72) Kowalczyk Marcin, Rusiński Eugeniusz

(54) Połączenie koła czerpakowego z przekładnią mechanizmu urabiania

(57) Połączenie charakteryzuje się tym, że na osi (1) koła czerpakowego (2), wyposażonego w kołnierz (3), osadzony jest pośredni wał drążony (4) z tarczą napędową (5) połączoną z kołnierzem (3), zaś drugi koniec pośredniego wału drążonego (4) połączony jest z tuleją jarzma (6) przekładni, przy czym tuleja jarzma (6) jest nasadzona na pośredni wał drążony (4) i sprzężona z nim za pomocą wielowypustu.

(8 zastrzeżeń)



A1 (21) 383010 (22) 2007 07 27

(51) E21D 7/02 (2006.01)

(71) Akademia Górniczo-Hutnicza im. Stanisława Staszica, Kraków

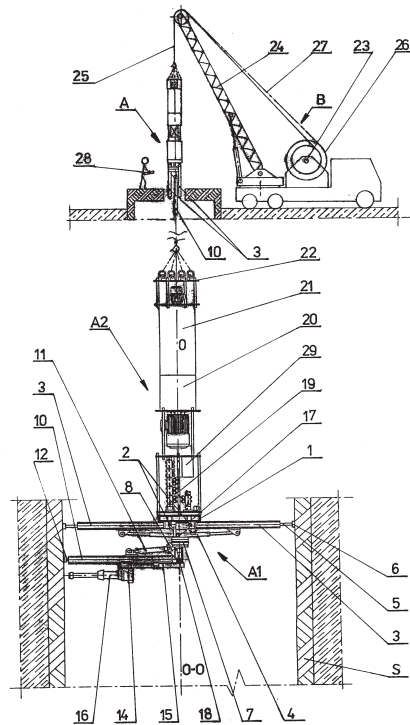
(72) Postawa Jacek, Reś Janusz, Tajduś Antoni, Cała Marek, Kopek Stanisław

(54) Urządzenie do zdalnej kontroli stanu technicznego obudowy szybu górniczego, zwłaszcza wycofanego z eksploatacji

(57) Urządzenie posiada człon kontrolny (A), zawieszony na linie nośnej (25) zestawu transportu pionowego (B) oraz układ zdalnej transmisji sygnałów sterujących i wizyjnych, zawierający naziemny pulpit sterowniczy (28) i panel wykonawczy (29). Człon kontrolny (A) składa się z robota (A1) oraz zamocowanego na nim bloku zasilania (A2). Robot (A1) ma poziomą ramę nośną (1), do której od dołu podwieszono są na przegubach (2) ramiona ustalające (3), wyposażone w hydrauliczny, tłokowy siłownik odchylenia (4) i siłownik rozpierania (5) zakończony stopą dociskową (6). Siłowniki odchylenia (4) w skrajnych położeniach nadają ramionom ustalającym (3) pozycje pionową i poziomą. Do ramy nośnej (1) między

przegubami (2) ramion ustalających (3) zamocowana jest obrotnica (7) wieszaka (8), połączonego z napędem obrotu. Na wieszaku (8) zamocowany jest wychylnie wysięgnik (10), wyposażony w siłownik odchylenia (11) i siłownik rozpierania (12) oraz posiadający liniową prowadnicę suportu (14), napędzanego siłownikiem posuwu (15). Na suporcie (14) mocowany jest przyrząd do określania jakości betonu (16). Blok zasilania (A2) hydraulicznego zamocowany na górnej powierzchni ramy nośnej (1) ma na górze płytę zawiesia (22) z zaczepami liny nośnej (25). Człon kontrolny A ma lampy oświetleniowe (17) i kamerę telewizyjną (18).

(9 zastrzeżeń)



A1 (21) 383034 (22) 2007 07 30

(51) E21D 7/02 (2006.01)

B66B 7/00 (2006.01)

(71) Centrum Badań i Ekspertyz CBE Sp. z o.o., Lubin

(72) Wincewicz Jolanta, Wincewicz Piotr, Pelc Witold

(54) Sposób wyznaczania naprężeń w cięglach naczyń wyciągowych

(57) Wynalazek rozwiązuje zagadnienie wyznaczania metodą ultradźwiękową naprężeń w cięglach naczyń wyciągowych eksploatowanych w przemyśle wydobywczym. Sposób polega na mierzeniu w badanym materiale drogi przejścia fali ultradźwiękowej w skali drogi przejścia tejże fali w materiale wzorcowym, obliczaniu prędkości propagacji fali ultradźwiękowej w badanym ciegle i porównaniu z wykresem zależności prędkości propagacji fali ultradźwiękowej od naprężenia uzyskanego za pomocą rozciąganej na maszynie wytrzymałościowej próbki, wykonanej z tego samego materiału co cięgło naczynia wyciągowego. Do pomiaru grubości ścian używa się aparatów lub grubościomierzy ultradźwiękowych, za pomocą których pomiar można wykonywać niezależnie od stanu skorodowania powierzchni cięgieł naczyń wyciągowych.

(3 zastrzeżenia)

A1 (21) 382985 (22) 2007 07 23

(51) E21D 11/30 (2006.01)

(71) Przedsiębiorstwo Produkcyjno Górnicze ROW-JAS Sp. z o.o., Jastrzębie Zdrój

(72) Fojcik Bogusław, Straś Marcin, Zabój Krzysztof