

KRALJEVINA SRBA, HRVATA I SLOVENACA

UPRAVA ZA ZAŠТИTU



INDUSTRIJSKE SVOJINE

KLASA 72 (2)

IZDAN 1. OKTOBRA 1924.

PATENTNI SPIS BR. 2139.

Ing. Théodore Lafitte, Pariz.

Pešadiski top.

Prijava od 23 decembra 1922.

Važi od 1 maja 1923.

Pravo prvenstva od 30 januara 1922 (Francuska).

Top, koji je predmet ovog pronaleta, tipa je zvanog pešadijski top; on prestavlja sledeće koristi: olakšica prenosa, lakoća, brzo stavljanje u bateriju za dejstvo, brzina pučanja, stabilnost pri polasku udarea, tačnost, brzo čišćenje i demontiranje.

Jedan oblik izvodjenja ovoga topa prestavljen je primera radi na priloženom nacrtu u kome je:

Fig. 1 vertikalni presek celine u položaju ispaljivanja,

Fig. 2 osnova ovog istog modela.

Fig. 3 vertikalni presek glave postolja i veze cevi u uvećanoj razmeri.

Fig. 4 je presek po vertikalnoj osi ove iste glave.

Fig. 5 je vertikalni presek skidajućeg zadnjeg dela topa.

Fig. 6 je izgled ozgo vodjice zadnjeg dela topa.

Fig. 7 je izgled tablice sa brojevima za razdaljinu.

Celina topa deli se na dva skidajuća dela: latet 1, cev 2 i njihov pribor. Latet, oblika pokazanog na fig. 1 i 2, utvrđen je na dasci 3 jednom ravnom osnovom velike površine. Dve male motke 4 i jedna veća 5 dozvoljavaju da se celina jako utvrdi za zemlju. Donji deo postolja ima prema svojoj osovini sferično ležište 6 koje je izliveno ili dodato. Gornji deo koji obrazuje glavu lafetu udešen je prema jednom delu sferne površine, iznutra i spolja. Središte ovog okruglog dela podudara se tačno sa središtem unutrašnjeg ležišta 6.

Na otvoru glave postolja može se pokretati u svima pravcima jedna čaura 7 zvana čaura vertikalnosti, čija se stvara osnova naslađuju na gornju površinu postolja. Ova čaura, izdubljena u svojoj osovini, ima zavojice spolja, i ta zavojica prima matricu sa glavom 8, čija glava izlazi iz postolja kroz jedan otvor ostavljen za taj cilj. Gornji deo ove sterične matrice steže takodje glavu postolja i čine pokretnom čauru vertikalnosti na mestu, za koje se misli da je pogodno, kao što će biti docnije rečeno. U izdubljenju ove čaure obrće se jedna sferična glava 9, čiji rep ima takodje zavojice, na koje se uvrti matrica 10.; ružica, ove poslednje izlazi iz postolja kroz pomenuti prozor. Pomoću ove matrice učvrsti se sferična glava 9 na čauru vertikalnosti 7 prema pravcu koji se želi dati žljebu udešenom u sferičnom delu ove glave. Sa strane glave 9 namesti se, celina koju sačinjava klatno vertikalnosti. Ova celina saстојi se iz jednog tela 11, na kome su izbušeni prozori i na kome je okačeno klatno 12, koje se slobodno kreće u svima pravcima. Donji vrh ovog klatna pomera se ispred utvrđenog šiljka 13.

Konstrukcijom linije odredjene tačkom vešanja klatna i šiljkom 13, potpuno je paralelna osovini sferične glave 9.

Cev 2 ima četiri glavna dela: zadnji deo topa, samu cev, klatno rastojanja, durbin za viziranje.

Zadnji deo topa 14 završava se steričnim delom, koji se tačno naslanja na ležište 6.

On je utvrđen za cev jednom drškom, kojaje utvrđena ili pokretna, kao što će biti reči malo dalje i osovina cevi ekscentrična je u odnosu prema osovinu sfere u smislu pucanja kao što je pokazano na fig. 6. Zadnji deo topa nosi celinu udarnog sistema, koji se sastoji iz udarača 15, koji se vraća u nazad pomoću slabe opruge 16. Udarač je udaren orozom 17, koji prima svoj udarni pokret od mase 18. Ova se pokreće pomoću opruge 19, koju otpušta nepravilan krug 20, kad vršilac okreće polugu 21. Sama cev 2 glatkog izdubljenja i dobro kalibrovana, utvrđena je za postolje zadnjim delom topa 14, koji je uglavljen u ležište 6 i pomoću zavrtnja 22, koji je zgloboom spojen za nju u 23, koja se drži s druge strane na sfernoj glavi 9 pomoću matrice sa drškom 24. Zavrtnj 22 ima dva pljosnata dela, kao što je pokazano na fig. 4., koja mu dopuštaju, da ulazi u žleb sferne glave 9 i da klizi uzdužno po ovoj. Cev topa, njegov zavrtnj 22 i sterna glava obrazuju tako jednu celinu, koja se obrće na sfernem ležištu 6, s jedne strane, i u čauri vertikalnosti 7, s druge strane, može se zaustaviti ovo obrtno kretanje stezanjem glave 9 na čauri 7 pomoću matrice 10.

U toj osnovi celine pomera se zavrtnj 22 pokretanjem matrice 24, koje uvećava ili smanjuje ugao topovke cevi sa vertikalom.

Cev ima u ostalom jedno ispuštenje 25, o koje je obešen okvir-klatno 26, koji se kreće ispred jedne gradirane površine 27 i označava u svakom trenutku ugao cevi i vertikale. Površina je podeljena u četiri stupca svaka različite boje i ima zasebno gradiranje (fig. 7.). Najzad jedan durbin 28, koji obrazuje jedna mala cev iznutra brižljivo uglačana, obrće se oko osovine 29 utvrđene na ispuštenju 30 na gornjem delu topovske cevi. Ovaj durbin ima osem toga dva gvozdena kraja 31 i 32 snabdevena odgovarajuće jednim zarezom za nišan i jednom vodjicom.

Operacije i funkcionisanje topa da se izvrši jedan pucanj sledeće su: na jednom mestu osetno horizontalnom utvrdi se jako latet pomoću motaka 4 i 5. Zatim se udešava da bude vertikalna osovina x x' obrazovana od čaure vertikalnosti 7 i sfernog ležišta 6. Pošto je ova osovina poluprečnik lopte sa centrom O, dovoljno je pomeriti čauru u sferični deo postolja i utvrditi je pomoću ručice 8 na mestu gde je osovinu vertikalna, što se određuje pomoću klatna 12.

Zatim pošto se otkoči ručica 10, stavi se zadnji kraj topa 14 u ležiše 6 i zavrtnj 22 udesi se u žleb glave 9. Od tog trenutka cev 2, zavrtnj 22 i lopta 7 okreće se slobodno oko osovine x x'; pošto je ona vertikalna, to je osnova zavrtnja i cev takodje, ma kakav

bio položaj ove poslednje. Zatim se udesi da ova vertikalna ravan prodje kroz cilj vizirajući ovaj poslednji pomoću linije nišana gvozdenih krajeva 31 i 32 zatim durbina 28 (položaj označen tačkasto na fig 1.). Da bi se završilo, stegne se celina, zavrstanj i cev pomoću ručice 10; top je dakle tako upravljen, da je njegova cev u vertikalnoj ravni ili ravnini pucanja, koja prolazi kroz cilj. Da bi se upravio za daljinu, pokrene se više ili manje upravljač 24, što menja ugao cevi i vertikale, ovo dotele dok se kazaljka klatna pravca 26 ne poklopi sa podelom na ploči koja odgovara razdaljini, na kojoj se želi pucati. Za stuhac boje odgovarajući onoj metka sa kojim je građata napunjena, ova kazaljka meri stvarno uglove cevi i vertikale, ali pošto je razdaljina funkcija ovih uglova, ploča je podeljena u metre jednom za svagda; top je tada spremjan za pucanje; u tom cilju stavi se metak u zadnji kraj topa vučenjem za poluge 21, udarač se povuče dejstvom opruge i pusti se da pada kroz otvor cevi granate, napunjene jednim metkom na donjem delu, kao što pokazuje fig. 5. Ako se olabavi tada poluga 21, masa 18 udara čekić 17, koji gura udarač 15, čiji kraj udara kapislu metka: ovaj eksplodira i gasovi, koje on razvija, prolazeći kroz otvorene granate, guraju brzo granatu van topa. Pri polasku metka pritisak metka trzaj u natrag je prenesen od zadnjeg dela topa neposredno na sverno ležište, i od ovog poslednjeg na zemlju preko daske 3. Svi metalni potčinjeni dejstvu trzaja unatrag rade dakle prosti sabijanjem i jedino radi deo postolja izmedju sfernog ležišta i daske, što daje mogućnosti, da se sagradi vrlo lako ovo postolje. Pri polasku metka pritisak koji leži da proizvede trzaj unatrag, pošto je upravljen prema osovinu cevi, ekscentričan je u odnosu prema centru o reakcije, što stvara jedan spreg koji teži i da okreće cev u smislu strelice: ovaj spreg ima dva rezultata.

1º On naslanja upravljač 24 na sfernu glavu 7 i održava cev u početnom položaju, čuvajući tako tačnost nišanjenja.

2º Ona teži da prilegne osnovu na latet i na zemlju i ovako da sačuva položaj lateta.

Pošto promena ugla cevi ne može dati dovoljne velike varijacije domaća upotrebljavaju se granate čiji su metci napunjeni različito, jedna boja odgovara datom punjenju, i u isto vreme onom unetom na ploči klatna razdaline. Ovo obeležavanje po bojama dopušta da se izvrši vrlo brzo pucanje: oficir odredjen pri pucanju objavi napr.: „450 metara plavo“, čovek koji puca nalazi odmah potreban metak.

Kad se pucanje dovrši, top se rasklapa na dva dela; i cev i latet, svaki se može nositi na čovečijim ledjima (15 kilo od priliike za je-

dan top od 60 milimetara koji puea na 1500 metara). Ovo je rastavljanje neposredno, zavrstanj se izvlači lako iz žljeba i zadnji kraj topa odvodi se od sfernog ležišta.

Da bi se mogla čistiti cev 2 iznutra, može se usvojiti rasklapajuća cev, čiju izradu fig. 5 i 6 pokazuju primera radi. Cev i zadnji deo topa imaju svaki po jedan odgovorajući rub 33 i 34; u rubu zadnjeg dela topa 34 uvrte se četiri zavrtnja 34, koji stežu rub topa 33.

Da bi se dobilo brzo rasklapanje, rupe ruba topa zasečene su tako, da prosto obrtanje dozvoljava, pošto su otpušteni zavrtnji, da glave ovih poslednjih prodju, da se tako odvoji top od zadnjeg dela. Razume se da pronalazak nije ograničen na detalje pokazane izrade i da će se moći, ne odstupajući od njega, upotrebiti odvojeno različite novine koje on sadrži.

PATENTNI ZAHTEVI:

1) Pešadijski top, koji sadrži nepokreren lafet i pokretnu cev topa u svima pravcima na ovom lafetu, naznačen time, što lafet s jedne strane ima sferno ležište, postavljeno na osnovi i jednu sfernu glavu, koja se okreće, postavljenu u vertikalnoj osovini i iznad ponutog ležišta, jedan žljeb, koji je postavljen na gornjem delu sferne glave topa; s druge strane, ima sa strane zadnjeg dela cevi topa jednu sfernu glavu odredjenu da ulazi i da se okreće u sfernom ležištu lafeta i jegan držak za upravljanje, udešen na topu, i određen da ulazi i prolazi kroz žljeb pokretne sferne glave lafeta, pošto je pralaženje ovog drška kroz cev proizvedeno pogodnim delovima za upravljanje, koji određuju time nagib topa.

2) Pešadijski top prema sahtevu 1, naznačen time, što je držak za upravljanje sastavljen od jednog zavrtnja sa matricom sa upravljačem za rukovanje, koje se naslanja na sfervnu pokretnu loptastu glavu na suprotnoj strani cevi topa, pošto obrtanje upravljača proizvodi tako promenu nagiba topa.

3) Pešadijski top prema zahtevu 1, naznačen time, što je pokretna sferna glava smeštena u jednoj čauri, koja može biti pokretana transverzalno u svima pravcima, da bi se dovela tačno iznad sfernog ležišta i čije se ispuštenje u obliku sferne kalote, naslanja na gornju površinu postolja isto tako loptastu, pošto je ova čaura stegnuta za postolje pomoću matrice sa drškom.

4) Pešadijski top prema zahtevu 1, naznačen time, što je okrugao deo osnove topa prosti postavljen u sfernom ležištu i što, obrtanje matrice upravljača, ručica za upravljanje cevi topa može potpuno biti odvojena od ove matrice, tako da cev topa može tada biti trenutno odvojena od lafeta.

5) Pešadijski top prema zahtevu 1, naznačen time, što cev topa ima jednu cev za viziranje udešenu na njoj i koja se okreće u vertikalnoj ravni određenoj osovinom topa i osovinom cevi za udešavanje

6) Pešadijski top prema zahtevu 1, naznačen rasporedom za udešavanje ugla pucanja potpuno nezavisno od lafeta koji ima indeks sa kontra-tegom, koji se obrće na cevi topa i jednu odgovarajuću ploču podjeljenu u stepene, koja je u vezi sa cevi topa.

7) Pešadijski top prema zahtevu 1, naznačen time, što je sferna glava postolja topa postavljen na malo u nazad u produženju osovine topovske cevi, u određenom cilju.

the first problem is to find the best way to do this. One way is to use a simple linear model, where the dependent variable is the total number of deaths per day, and the independent variables are the number of cases, the number of deaths, and the number of recoveries. This model can be written as:

$$D_t = \beta_0 + \beta_1 C_t + \beta_2 D_{t-1} + \beta_3 R_{t-1} + \epsilon_t$$

where D_t is the total number of deaths on day t , C_t is the number of cases on day t , D_{t-1} is the total number of deaths on day $t-1$, R_{t-1} is the number of recoveries on day $t-1$, and ϵ_t is the error term. This model can be estimated using ordinary least squares (OLS) regression. Another way is to use a more complex model, such as a time series model, which takes into account the temporal dependencies between the variables. One example of such a model is the ARIMA model, which is a generalization of the linear model. The ARIMA model can be written as:

$$D_t = \phi D_{t-1} + \theta D_{t-2} + \dots + \phi D_{t-p} + \psi C_t + \psi C_{t-1} + \dots + \psi C_{t-q} + \epsilon_t$$

where ϕ and ψ are parameters, p is the number of lags of the dependent variable, and q is the number of lags of the independent variable. This model can be estimated using maximum likelihood estimation (MLE). Both of these models have their own strengths and weaknesses. The linear model is simple and easy to interpret, but it may not capture all the complexities of the data. The ARIMA model is more complex and may require more data, but it can capture more complex patterns in the data. The choice of model depends on the specific characteristics of the data and the research question.

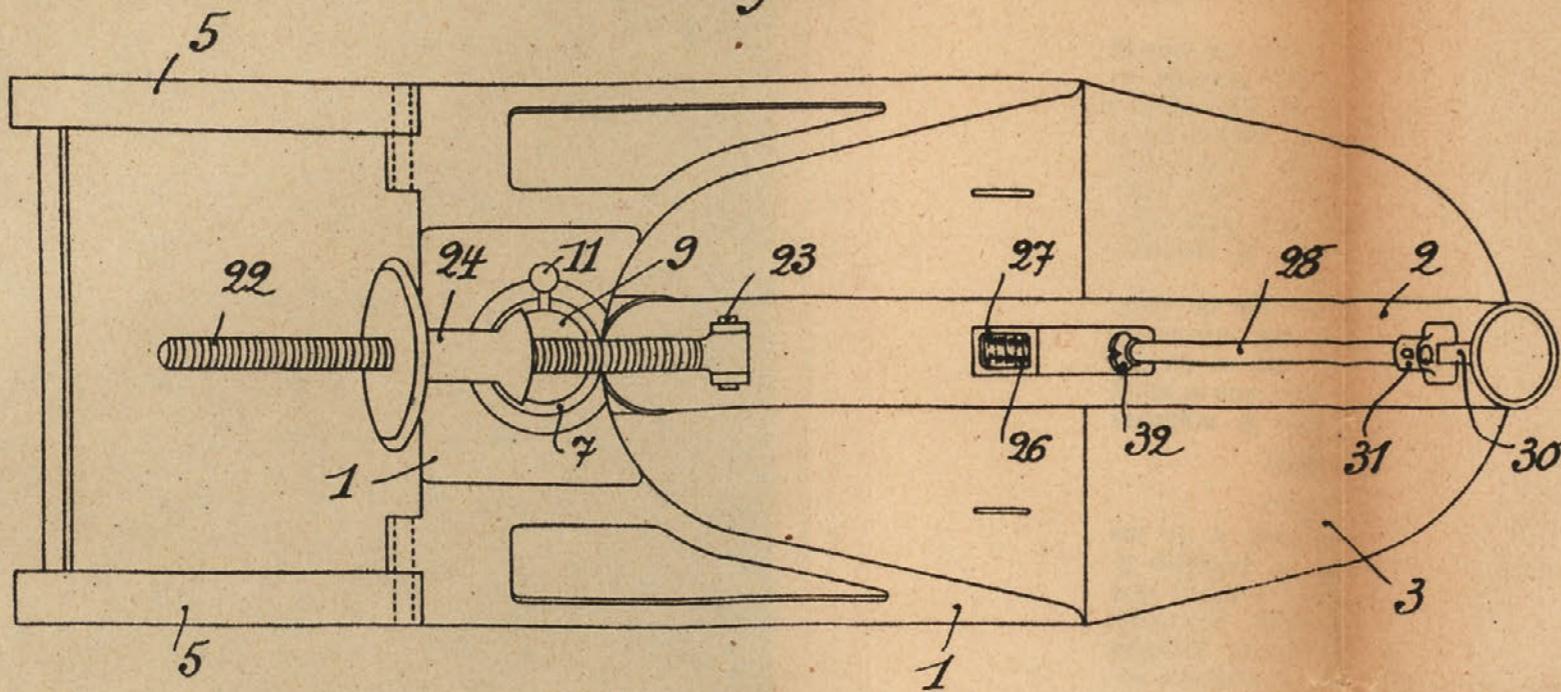
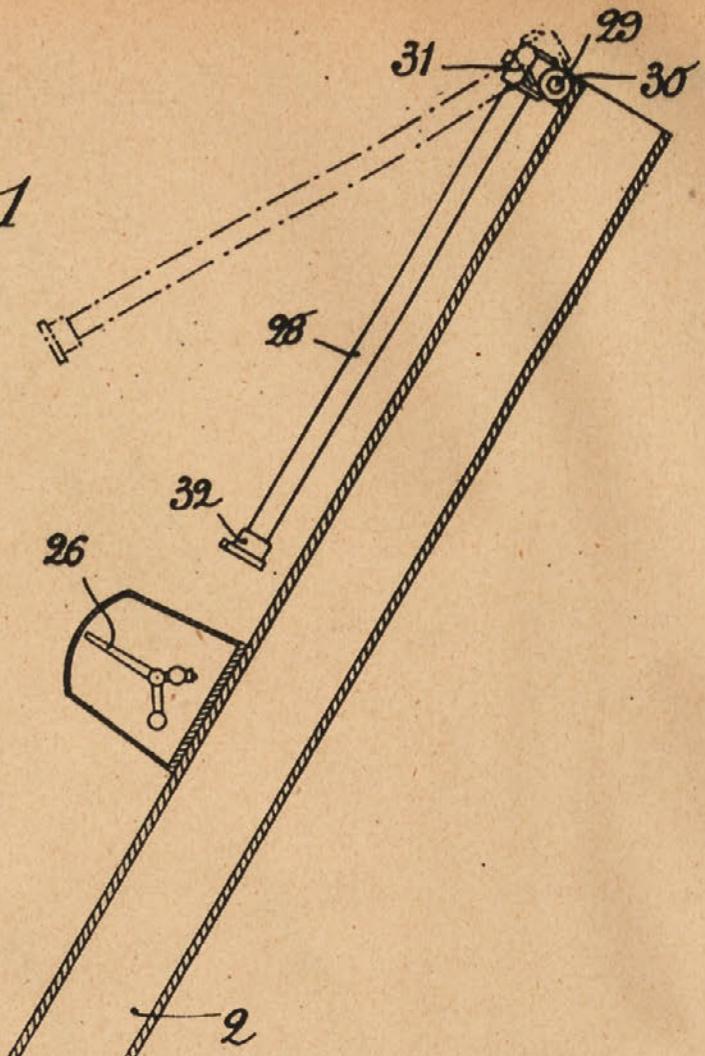


fig. 2

fig. 1



Blanc	Jaune	Bleu	Rouge
75	140	275	540
150	296	581	
85	317	622	
170	338	663	
95	359	704	
180	380	745	
190			
105	401	786	
200			
211	422	828	
116	222	870	
222	443		
233	464	912	
127	244	954	
244	485		
256	506	996	
158	268	528	1038
150	280	550	1060

fig. 7

