



PATENTNI SPIS BR. 5593.

Rista Grozdanović, Beograd.

Mehanizam za direktno preobraćanje pravoliniskog kretanja u rotaciono.

Prijava od 27. aprila 1927.

Važi od 1. januara 1928.

Cilj je pronalasku da na jedan prost i lak način pretvori pravolinisko kretanje klipa u rotaciono. Do sada uobičajeni prenos pokreta od klipa na radnu osovinu bazirao se na mehanizmu krivaje t. j. vršio se pomoću poluge kretače i same krivaje.

Prema pronalasku izbegnut je sistem poluge kretače i krivaje na taj način, što se pravoliniski pokret klipne poluge neposredno prevodi u rotaciju. Time se postiže mala težina prenosnih organa i ušteda u materijalu.

Nacrti na listovima Br. 1 i 2 šematički prikazuju predmet pronalaska.

Fig. 1 (na listu Br. 1) predstavlja bočni izgled mehanizma.

Fig. 2 pokazuje izgled mehanizma gledan s preda.

Fig. 3 pokazuje bubrežasto telo.

Eig. 4 predstavlja jednu variantu pronalaska.

Na nacrtu obeleženo je sa 1 (Fig. 1 i 2) telo bubrežastog oblika, koje se ekscentrično učvršćuje na osovinu prenosa snage (5). Na celome obimu snabdeveno je žljebom, kojim naleže na unutrašnju ivicu dvojeleptičnog rama (3). Oblik i veličina bubrežastog tela određuje se za svaki konkretan slučaj, što zavisi od mašine, za koju se primenjuje.

Dvojno eliptično telo — ram (3) — vezano je za klipnu polugu (4). Na gornjem i donjem delu nosi točkice za balansiranje (2, 2') kao vodište.

Pravoliniski pokret klipa prenosi se na klipnu polugu (4), a od ove na dvojno elip-

tični ram (3) koji svojom unutrašnjom ivicom potiskuje bubrežasto telo (1), stvarajući time neposredno obrtanje osovine prenosa snage (5) (radne osovine).

Unutrašnji profil rama (3) sastavljen iz delova dveju elipsa, uvek će se podešavati tako, da se proizvodi što manje štetnog trenja.

Varianta pronalaska pokazana na Fig. 4. sastoji se iz rama (5) snabdevenog sa dva dvojno eliptična profila, u koje zalaze odgovarajuća bubrežasta tela (2) odn. (2'). Prenos od klipne poluge vrši se na isti način kao i u ranije opisanom primeru, samo što ovde jedno bubrežasto telo direktno, drugo indirektno, prenosi snagu motora na radnu osovinu. Na taj način postiže se potpunije balansiranje mašine, koju potpomaže i predviđeni zupčast prenos putem zupčanika (3, 3').

Pronadjeni mehanizam za direktno preobraćanje pravoliniskog kretanja u rotaciono može se primeniti za sve vrste klipnih motora. Razume se da se u pogledu konstruktivnih prilagodjavanja za pojedine motore, opisani i na crtežu šematično pokazani primeri, mogu po potrebi doterivati i usavršavati, što ni u koliko ne menja suštinu samog pronalaska.

Patentni zahtevi:

1. Mehanizam za direktno preobraćanje pravoliniskog kretanja u rotaciono naznačen time, što se sastoji iz rama (3) sa dvojeleptičnim profilom, koji se učvršćuje za klipnu polugu i koji na svome gornjem i

donjem delu nosi točkiče za balansiranje (2, 2').

2. Mehanizam za direktno preobraćanje pravoliniskog kretanja u rotaciono naznačen bubrežastim telom (1), koje je po obodu izljebljeno i smešteno u ram (3) dvojno eliptičnog profila čiji pravoliniski pokret preobraća u kružni.

3. Mehanizam za direktno preobraćanje pravoliniskog kretanja u rotaciono naznačen time, što se radi potpunijeg balansiranja mehanizam snabdeva ramom sa dva dvojno-eliptična profila i dva bubrežasta tela od kojih jedno vrši direktno, a drugo indirektno prenos snage na radnu osovinu pri čem eventualno pomaže i zupčast prenos.

PATENTNI 2712 BR. 5593.

Rista Gvozdenović, Beograd.

Mehanizam za direktno preobraćanje pravoliniskog kretanja u rotaciono.

Van od 1. januara 1938.

1. januara od 1. januara 1937.

U ovom patentu je predmet izuma mehanizam za direktno preobraćanje pravoliniskog kretanja u rotaciono. Mehanizam se sastoji od sledećih delova:

1. Bubrežasto telo (1) koje je po obodu izljebljeno i smešteno u ram (3) dvojno eliptičnog profila čiji pravoliniski pokret preobraća u kružni.

2. Dvojno eliptično telo (2) koje je po obodu izljebljeno i smešteno u ram (3) dvojno eliptičnog profila čiji pravoliniski pokret preobraća u kružni.

3. Ram (3) koji je po obodu izljebljeno i smešteno u ram (3) dvojno eliptičnog profila čiji pravoliniski pokret preobraća u kružni.

4. Zupčasti prenos (4) koji je po obodu izljebljeno i smešteno u ram (3) dvojno eliptičnog profila čiji pravoliniski pokret preobraća u kružni.

5. Zupčasti prenos (5) koji je po obodu izljebljeno i smešteno u ram (3) dvojno eliptičnog profila čiji pravoliniski pokret preobraća u kružni.

6. Zupčasti prenos (6) koji je po obodu izljebljeno i smešteno u ram (3) dvojno eliptičnog profila čiji pravoliniski pokret preobraća u kružni.

7. Zupčasti prenos (7) koji je po obodu izljebljeno i smešteno u ram (3) dvojno eliptičnog profila čiji pravoliniski pokret preobraća u kružni.

8. Zupčasti prenos (8) koji je po obodu izljebljeno i smešteno u ram (3) dvojno eliptičnog profila čiji pravoliniski pokret preobraća u kružni.

U ovom patentu je predmet izuma mehanizam za direktno preobraćanje pravoliniskog kretanja u rotaciono. Mehanizam se sastoji od sledećih delova:

1. Bubrežasto telo (1) koje je po obodu izljebljeno i smešteno u ram (3) dvojno eliptičnog profila čiji pravoliniski pokret preobraća u kružni.

2. Dvojno eliptično telo (2) koje je po obodu izljebljeno i smešteno u ram (3) dvojno eliptičnog profila čiji pravoliniski pokret preobraća u kružni.

3. Ram (3) koji je po obodu izljebljeno i smešteno u ram (3) dvojno eliptičnog profila čiji pravoliniski pokret preobraća u kružni.

4. Zupčasti prenos (4) koji je po obodu izljebljeno i smešteno u ram (3) dvojno eliptičnog profila čiji pravoliniski pokret preobraća u kružni.

5. Zupčasti prenos (5) koji je po obodu izljebljeno i smešteno u ram (3) dvojno eliptičnog profila čiji pravoliniski pokret preobraća u kružni.

6. Zupčasti prenos (6) koji je po obodu izljebljeno i smešteno u ram (3) dvojno eliptičnog profila čiji pravoliniski pokret preobraća u kružni.

7. Zupčasti prenos (7) koji je po obodu izljebljeno i smešteno u ram (3) dvojno eliptičnog profila čiji pravoliniski pokret preobraća u kružni.

8. Zupčasti prenos (8) koji je po obodu izljebljeno i smešteno u ram (3) dvojno eliptičnog profila čiji pravoliniski pokret preobraća u kružni.

Fig. 2.

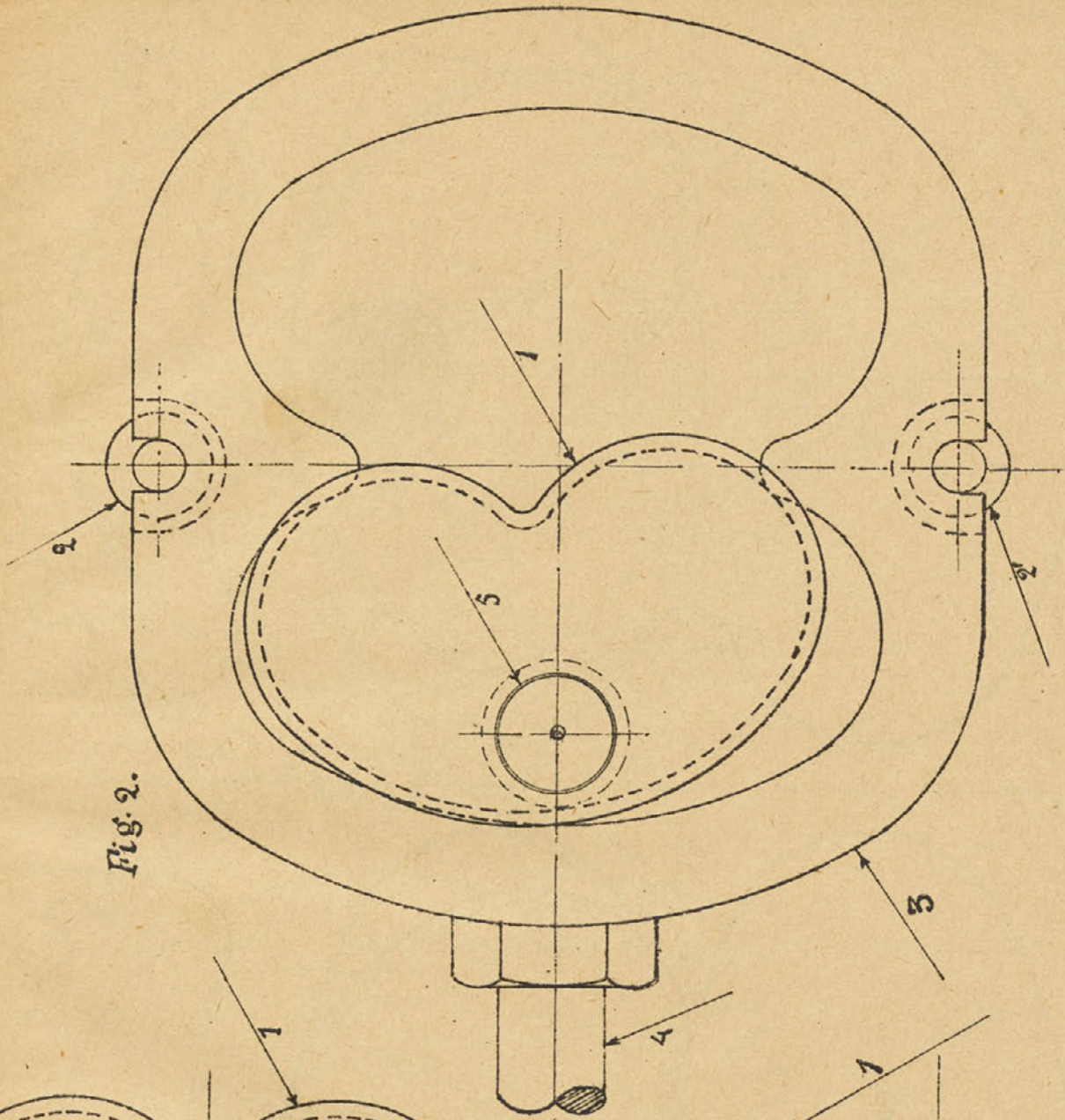


Fig. 3.

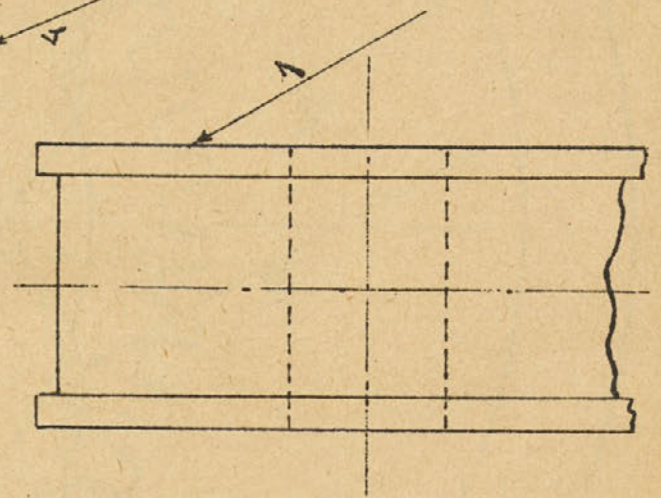
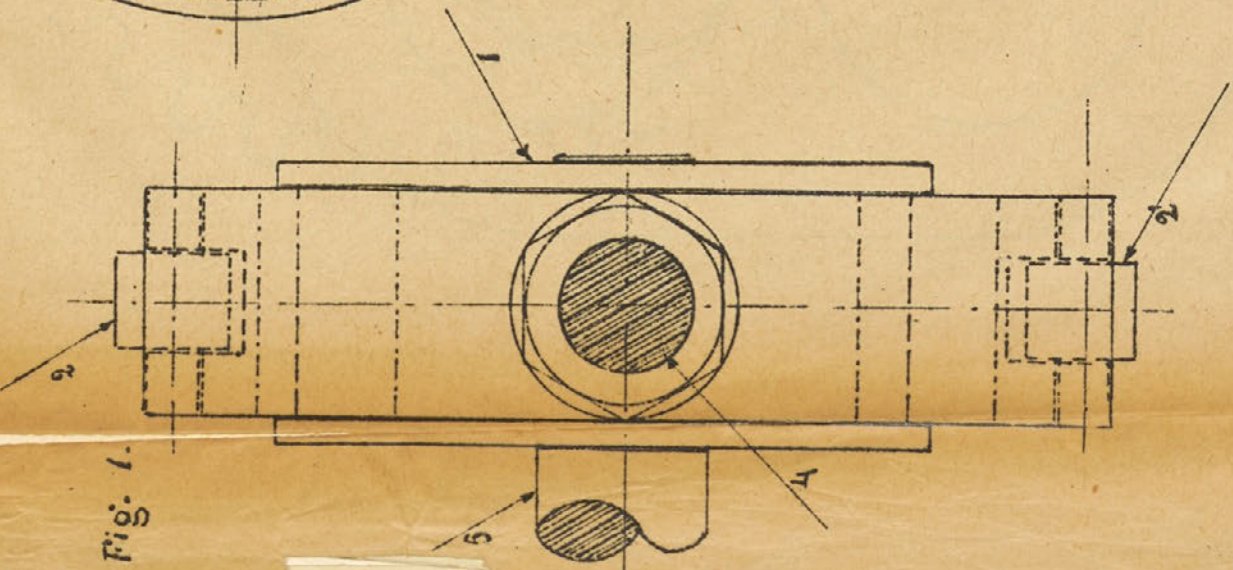
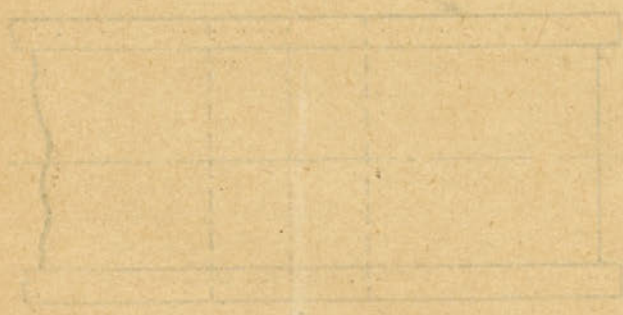
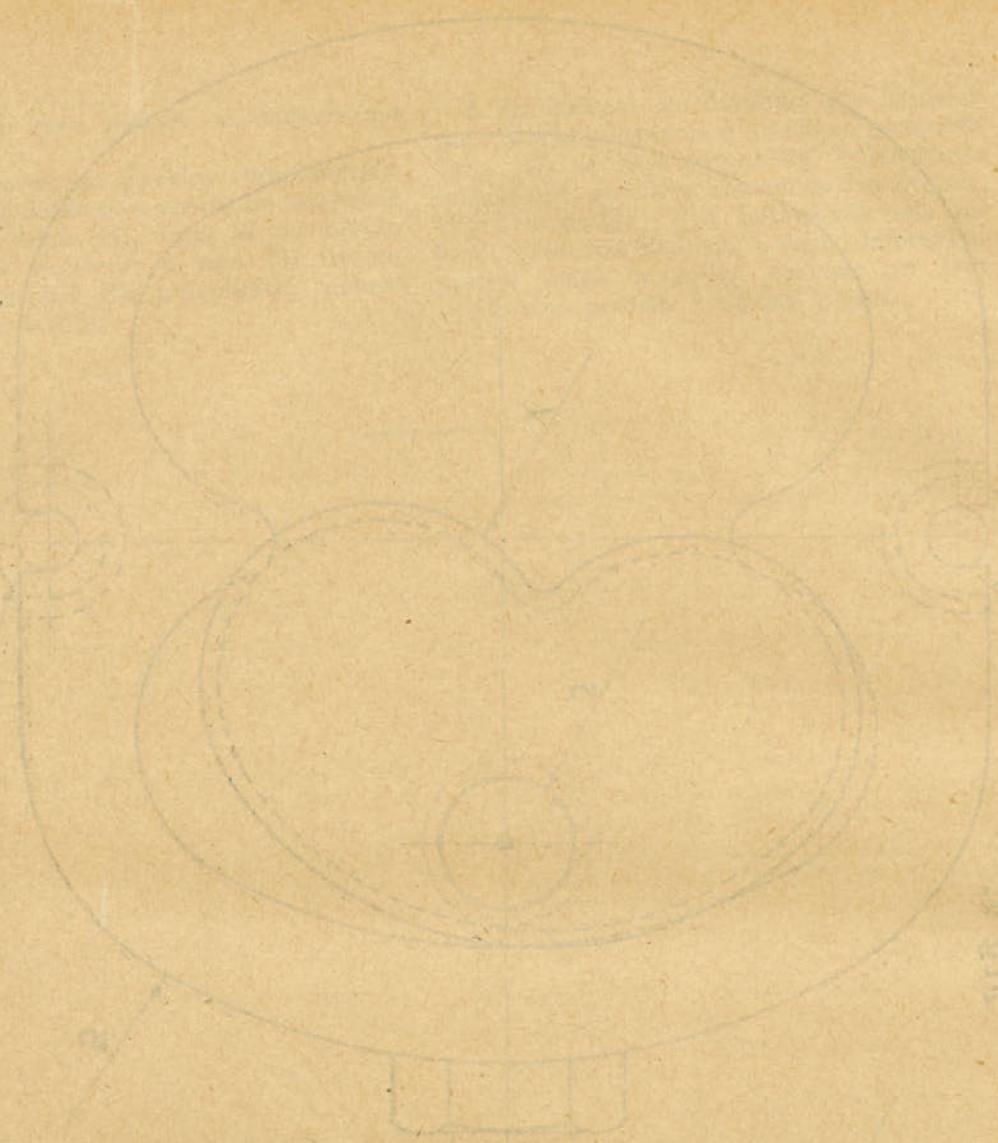


Fig. 1.





1142

