



ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ СССР
ПО ДЕЛАМ ИЗОБРЕТЕНИЙ И ОТКРЫТИЙ

ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ

К АВТОРСКОМУ СВИДЕТЕЛЬСТВУ

(21) 3944916/25-27

(22) 22.08.85

(46) 28.02.87. Бюл. № 8

(71) Белорусский политехнический институт

(72) О. К. Довнар, А. Т. Скойбеда,

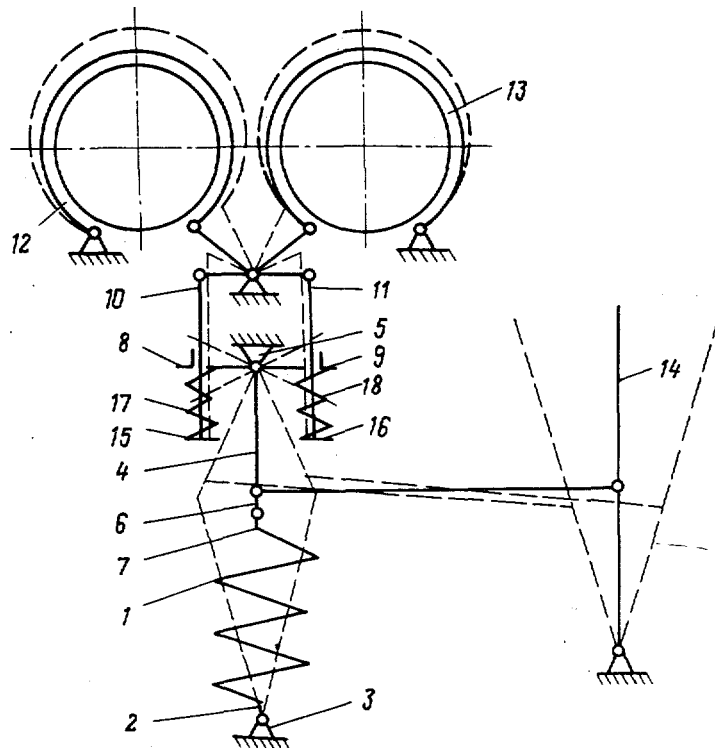
А. А. Черкас и А. И. Бобровник

(53) 62-592.113(088.8)

(56) Авторское свидетельство СССР
№ 977860, кл. F 16 D 65/30, 1981.

(54) (57) МЕХАНИЗМ УПРАВЛЕНИЯ
СДВОЕННЫМ ТОРМОЗОМ ЛЕНТОЧНО-
ГО ТИПА, содержащий упругий эле-
мент, основанием шарнирно установлен-
ный на неподвижной опоре, и рычажную

систему, выполненную в виде трехплечего рычага, шарнирно установленного на другой неподвижной опоре, двух тяг и рычага ручного управления, причем два плеча трехплечего рычага через тяги связаны с тормозными лентами, а третье — с рычагом ручного управления и со свободным концом упругого элемента, отличающийся тем, что, с целью улучшения его эксплуатационных характеристик путем снижения усилия управления, он снабжен двумя дополнительными упругими элементами, выполненными в виде пружин сжатия, на концах тяг выполнены упоры, а дополнительные упругие элементы установлены между упорами тяг и связанными с ними плечами трехплечего рычага.



Фиг. 1

Изобретение относится к машиностроению.

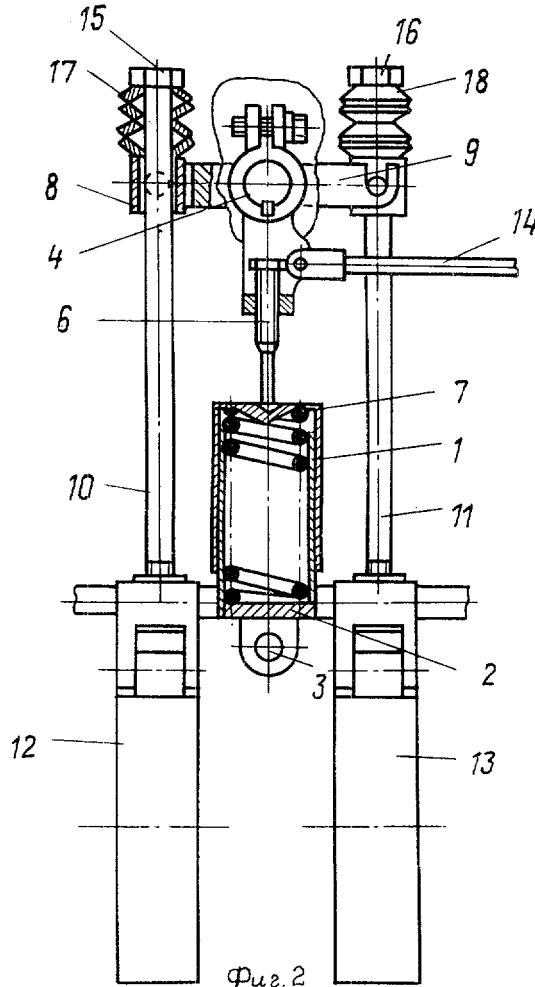
Цель изобретения — улучшение эксплуатационных характеристик путем снижения усилия на рычаге ручного управления при переключении тормоза.

На фиг. 1 показана схема механизма; на фиг. 2 — механизм, общий вид.

Механизм содержит основной упругий элемент 1, основанием 2 шарнирно установленный на неподвижной опоре 3, трехплечий рычаг 4, шарнирно установленный на неподвижной опоре 5, плечо 6 которого взаимодействует со свободным концом 7 упругого элемента 1, а плечи 8 и 9 связаны тягами 10 и 11 с тормозными лентами 12 и 13, рычаг 14 управления, связанный с рычагом 4. Между упорами 15 и 16 тяг 10 и 11 и плечами 8 и 9 рычага 4 установлены дополнительные упругие элементы 17 и 18 сжатия. В среднем положении трехплечего рычага 4 (на фиг. 1 показано сплошной линией) упругие элементы 17 и 18 находятся в свободном состоянии (не деформиро-

ваны). В крайних положениях трехплечего рычага 4 (показано пунктирной линией) момент от деформации дополнительных упругих элементов 17 и 18 меньше момента основного упругого элемента 1 и направлен противоположно ему.

При работе механизма за счет приложения усилия к рычагу 14 управления трехплечий рычаг 4 и основной упругий элемент 1 переводятся через среднюю линию, после чего вследствие разжатия основного упругого элемента 1 происходит включение одного из тормозов. При этом один из дополнительных упругих элементов 17 или 18 деформируется и все усилие от основного упругого элемента 1 передается на одну из тормозных лент 12 или 13. Так как момент от деформации данного дополнительного элемента 17 или 18 меньше момента от основного упругого элемента 1 и направлен противоположно ему, то суммарный момент на трехплечем рычаге 4 имеет незначительную величину, что резко снижает усилие на рычаге 14 управления.



Фиг. 2

Составитель А. Безуглый

Редактор Л. Веселовская
Заказ 364/37

Техред И. Верес
Тираж 812

Корректор Т. Колб
Подписное

ВНИИПИ Государственного комитета СССР по делам изобретений и открытий
113035, Москва, Ж-35, Раушская наб., д. 4/5

Производственно-полиграфическое предприятие, г. Ужгород, ул. Проектная, 4