



Республика Таджикистан

(19) **TJ** (11) **202**

(51)) **МПК(2006) F 16 H**
21/00; 21/02; 21/08; 21/14; 21/26

ГОСУДАРСТВЕННОЕ ПАТЕНТНОЕ
ВЕДОМСТВО

(12) **Описание изобретения**

К МАЛОМУ ПАТЕНТУ

1

(21) 0800265

(22) 21.07. 2008

(46) Бюл.53 (1), 2009

(71) Тилоев С. (TJ); Саидов М.Х. (TJ).

(72) Тилоев С. (TJ); Саидов М.Х. (TJ); Саидамиров
С.М. (TJ); Х. Султон (TJ); Чалаев С. (TJ); Тошов
С.Д. (TJ); Ахмадов Б.Р. (TJ); Шарипов Ф. Б. (TJ).

(73) Тилоев С. (TJ); Саидов М.Х. (TJ).

(54) **ПЛАНЕТАРНО-СИНУСНЫЙ МЕХАНИЗМ**

(56) 1. В.А.Юдин, Л.В.Петрокас. Теория механиз-
мов и машин. М. 1967, стр.1.

2. И.И.Артоболевский. Теория механизмов и
машин. М. 1975, стр.666.

3. С.Н.Кожевников. Теория механизмов и ма-
шин. М. 1973, стр.590.

2

(57) Изобретение относится к машиностроению, в частности к сельскохозяйственному машиностроению и может быть использовано в качестве привода ножей режущих аппаратов чеканочных машин с одновременным внесением ядохимикатов для борьбы с сельскохозяйственными вредителями.

Планетарно-синусный механизм содержит кривошип, шарнирно соединенный одним концом со стойкой и другим - с ползуном, расположенным в кулисе. Дополнительно установлены солнечное колесо и перекачивающийся по нему сателлит, шарнирно соединенный с ползуном посредством направляющей. К кулисе присоединен шток насо-
са.

Изобретение относится к машиностроению, в частности к сельскохозяйственному машиностроению и может быть использовано в качестве привода ножей режущих аппаратов чеканочных машин с одновременным внесением ядохимикатов для борьбы с сельскохозяйственными вредителями.

Прототипом является синусный механизм, содержащий кривошип, ползун, кулису со штоком и стойку [1,2,3].

Недостатками являются отсутствие в механизме направляющей, сателлита и солнечного колеса и насоса, с целью привода роторных режущих аппаратов и привода насоса со штоком.

Для усовершенствования прототипа и устранения имеющихся в нем недостатков разработан планетарно-синусный механизм.

Заявляемое изобретение поясняется прилагаемой фигурой и изображено в виде кинематической схемы, где, X и Y - оси координат, r - радиус сателлита, S_1 - ход ползуна, S_2 - ход ползуна с направляющей и φ_1 - угол поворота кривошипа.

Механизм состоит из кривошипа 1, ползуна 2, кулисы 3 со штоком 4 насоса 9, направляющей 5, сателлита 6, солнечного колеса 7, стойки 8, насоса 9, шарниров А, В и О. Кривошип 1 шарнирно (О и А) соединен одним концом со стойкой 8 и другим - с ползуном 2, расположенным в кулисе 3. Ползун 2 посредством направляющей 5 шарнирно соединен с центром В сателлита 6, который перекачивается по солнечному колесу 7. Кулиса 3 соединена со штоком 4 насоса 9.

Принцип работы механизма заключается в следующем: при вращении кривошипа 1, ползун 2 совместно с направляющей 5 совершает возвратно-поступательное движение по вертикали (по оси Y) и сателлит 6 шарнирно соединенный с направляющей 5 перекачивается по солнечному колесу 7, шток 4 насоса 9, соединенный с кулисой 3, совершает поступательное движение по оси X . При этом расстояния S_1 и S_2 меняются в зависимости от вращения кривошипа, что позволяет добиваться переменных скоростных характеристик центра сателлитного колеса В.

ФОРМУЛА ИЗОБРЕТЕНИЯ

Планетарно-синусный механизм, содержащий кривошип, шарнирно соединенный одним концом со стойкой и другим с ползуном, расположенным в кулисе, к которой присоединен шток, **отличающийся тем, что** дополнительно установлены сол-

нечное колесо и перекачивающийся по нему сателлит, шарнирно соединенный с ползуном посредством направляющей, к кулисе присоединен шток насоса.

Компьютерный набор: Назарова Дж.

Заказ

Тираж

Подписное

Национальный патентно-информационный центр РТ
734042, г. Душанбе, ул. Айни, 14а.

ПЛАНЕТАРНО-СИНУСНЫЙ МЕХАНИЗМ

