



Республика Таджикистан

(19) **TJ** (11) **506**

(51) **МПК(2011.01) F 16 H**
1/00

ГОСУДАРСТВЕННОЕ ПАТЕНТНОЕ
ВЕДОМСТВО

(12) **Описание изобретения**

К МАЛОМУ ПАТЕНТУ

(21) 1100618

(22) 16.06.2011

(46) Бюл. 72, 2012

(71) Тилоев С. (ТJ); Кобулиев З.В. (ТJ); Саидов М.Х. (ТJ); Саидамиров С.М. (ТJ).

(72) Тилоев С. (ТJ); Кобулиев З.В. (ТJ); Исоев У.П. (ТJ); Саидов М.Х. (ТJ); Шоев А.Н. (ТJ); Саидамиров С. М. (ТJ); Орипов Т.И. (ТJ).

(73) Тилоев С. (ТJ); Кобулиев З.В. (ТJ); Саидов М.Х. (ТJ); Саидамиров С.М. (ТJ).

(54) **ОДНОРЯДНЫЙ ПЛАНЕТАРНЫЙ МЕХАНИЗМ ПРИВОДА ШПИНДЕЛЕЙ С ПОСТОЯННЫМ ВОДИЛОМ**

(56) 1. Артоболевский И.И. Теория механизмов и машин. М., 1975, стр. 666

2. Малый патент РТ ТJ № 201

(57) Изобретение относится к сельскохозяйственному машиностроению и может быть применено в хлопкоуборочных машинах.

Устройство выполнено двухсекционным. Каждая секция состоит из шарнирно соединенных между собой элементов: корпуса, в котором размещены два солнечных колеса со взаимодействующими с ними шесть верхних и шесть нижних сателлитов и водил, вращающиеся вокруг стоек. Рабочие органы жестко прикреплены к сателлитам.

Изобретение относится к сельскохозяйственному машиностроению и может быть применено в хлопкоуборочных машинах.

Аналогом является планетарный механизм, содержащий корпус, солнечное колесо, во взаимодействии с ним сателлит и водило, центр вращения которого укреплено на стойке [1].

Недостатками являются низкие надежность и КПД.

В качестве наиболее близкого аналога выбран планетарный механизм, содержащий шарнирно соединенные между собой элементы: корпус, в котором размещены два солнечных колеса, взаимодействующие с ними четыре (два верхних и два нижних) сателлита и водила (кривошипа), вращающиеся вокруг стоек. Сателлиты жестко закреплены с двумя роторными ножами, являющимися рабочими органами.

Недостатки:

1. Малое количество шпинделей.
2. Отсутствие рабочей зоны и зоны съема хлопка.
3. Низкий КПД.

С целью повышения надежности, обеспечения высокого КПД и повышения производительности разработан механизм с учетом технологических

требований, предъявляемых к работе механизмов приводов хлопкоуборочных машин.

Разработанный механизм поясняется прилагаемыми чертежами, где приведена кинематическая схема хлопкоуборочного аппарата с планетарным механизмом привода шпинделей (фиг. 1 - вид спереди и фиг. 2 - вид сверху).

Устройство выполнено двухсекционным (фиг. 1 и фиг. 2) для однорядного сбора хлопка. В каждой секции размещены шесть верхних и шести нижних водил (кривошипов) 1 и сателлитов 2, два солнечных колеса 3 и стойки 4. К сателлитам 2 жестко прикреплены рабочие органы 5. Водила 1 и солнечные колеса 3 соединены со стойками 4. Все элементы конструкции размещены в корпусе 6 (фиг. 2).

Принцип работы механизма заключается в том, что при вращении водил вокруг стоек 4, сателлиты 2 перекатываются по солнечному колесу 3.

Преимущества:

1. Постоянные скоростные характеристики.
2. Меньшее количество шпинделей.
3. Уменьшение шума и вес машины.
4. Возможность использование на второй и третий сбор.

ФОРМУЛА ИЗОБРЕТЕНИЯ

Планетарный механизм привода шпинделей, состоящий из шарнирно соединённых между собой элементов: корпуса, в котором размещены два солнечных колеса со взаимодействующими с ними верхними и нижними сателлитами и водилами, вращающимися вокруг стоек, и рабочих

органов, жёстко прикрепленных к сателлитам, **отличающийся тем, что** выполнен двухсекционным, каждая секция которого содержит шесть верхних и шесть нижних водил (кривошипов) и сателлитов.

Компьютерный набор: Назарова Дж.Д.

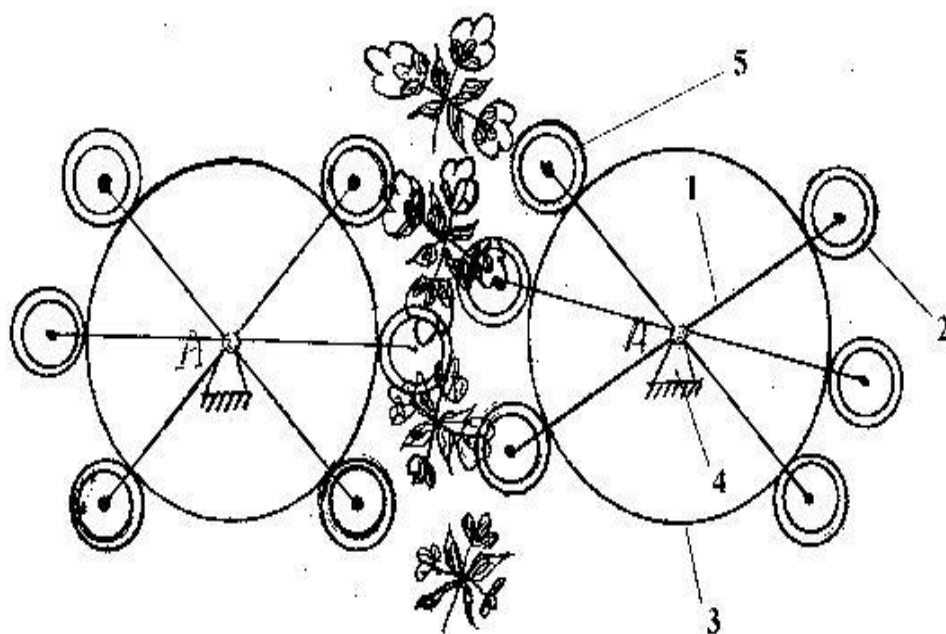
Заказ

Тираж

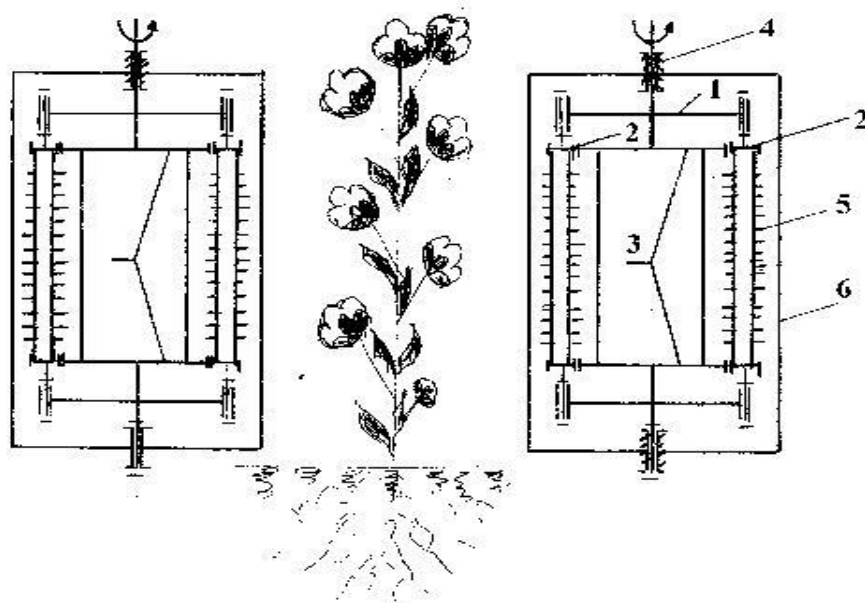
Подписное

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

ОДНОРЯДНЫЙ ПЛАНЕТАРНЫЙ МЕХАНИЗМ ПРИВОДА ШПИНДЕЛЕЙ С ПОСТОЯННЫМ ВОДИЛОМ



Фиг. 1



Фиг. 2