

УКРАЇНА



ПАТЕНТ

НА КОРИСНУ МОДЕЛЬ

№ 109105

САМОХІДНИЙ МАНІПУЛЯТОР ДЛЯ ДРОБОСТРУМИННОГО
ОЧИЩЕННЯ

Видано відповідно до Закону України "Про охорону прав на винаходи
і корисні моделі".

Зареєстровано в Державному реєстрі патентів України на корисні
моделі 10.08.2016.

В.о. Голови Державної служби
інтелектуальної власності України

А.А.Малиш



(21) Номер заявки: **u 2016 01686**
(22) Дата подання заявки: **23.02.2016**
(24) Дата, з якої є чинними права на корисну модель: **10.08.2016**
(46) Дата публікації відомостей про видачу патенту та номер бюлетеня: **10.08.2016, Бюл. № 15**

(72) Винахідники:
Горик Олексій Володимирович, UA, Чернявський Анатолій Миколайович, UA, Брикун Олександр Миколайович, UA, Черняк Роман Євгенійович, UA, Ковальчук Станіслав Богданович, UA, Шулянський Григорій Анатолійович, UA

(73) Власники:
Горик Олексій Володимирович, вул. Леваневського, 2, кв. 4, м. Полтава, 36011, UA, Чернявський Анатолій Миколайович, вул. Комсомольська, 17, кв. 20, м. Полтава, 36020, UA, Брикун Олександр Миколайович, вул. Г. Сковороди, 1/3, м. Полтава, 36003, UA, Черняк Роман Євгенійович, вул. Вільямса, 1, м. Полтава, 36009, UA, Ковальчук Станіслав Богданович, вул. Редутна, 36, м. Полтава, 36013, UA, Шулянський Григорій Анатолійович, вул. Б. Хмельницького, 28, кв. 16, м. Полтава, 36004, UA

(54) Назва корисної моделі:

САМОХІДНИЙ МАНІПУЛЯТОР ДЛЯ ДРОБОСТРУМИННОГО ОЧИЩЕННЯ

(57) Формула корисної моделі:

1. Самохідний маніпулятор (СМ) для дробоструминного очищення внутрішньої поверхні порожнистих виробів типу тіл обертання, наприклад суцільнозварних сталевих корпусів хімічних, харчових, біотехнічних та інших апаратів, що складається з циліндричної обичайки і торцевих днищ, одне з яких має люк, і містить механізм пересування дробоструминного сопла, систему керування і тримач дробоструминного сопла, який відрізняється тим, що механізм пересування дробоструминного сопла виконаний у вигляді візка з гусеничним

рушієм; система керування виконана у вигляді встановлених в корпусі СМ задаючих механізмів: орієнтування положення СМ по вертикалі на стінці оброблюваного корпусу апарату, переміщення СМ вздовж твірної кривої корпусу апарату; тримач дробоструминного сопла доповнений механізмом осцилюючого руху.

2. Самохідний маніпулятор за п. 1, який **відрізняється** тим, що на траки гусеничного рушія самохідного візка рівномірно встановлені магнітні пластини.

3. Самохідний маніпулятор за п. 1, який **відрізняється** тим, що кожен задаючий механізм виконаний у вигляді сполученого з імпульсним круговим датчиком шарнірно встановленого валика, до якого на жорсткій струні підвішений вантаж, здатний повертати валик при відхиленні струни від вертикалі, що приводить до зміни керуючого сигналу кругового датчика, який впливає на привід самохідного маніпулятора.

4. Самохідний маніпулятор за п. 1, який **відрізняється** тим, що осцилюючий механізм тримача дробоструминного сопла виконаний у вигляді встановленого на опорах циліндричного стержня, який за допомогою механічної передачі сполучений з магнітним осердям, що входить у дві симетрично встановлені обмотки (катушки) соленоїда.

(11) **109105**

Пронумеровано, прошито металевими
люверсами та скріплено печаткою
3 арк.
10.08.2016



Уповноважена особа

(підпис)