

Цей винахід стосується пристрою керування зливом за допомоги запірного клапана санітарного обладнання, зокрема раковини.

Звичайно пристрій керування зливом санітарного обладнання має або обертальний маховичок, або витяжну ручку. Таким чином запірним клапаном можна керувати одним з цих засобів.

В залежності від наявності вільного місця для монтажу пристрою, обертальний маховичок може виявитись більш придатним, ніж ручка.

Отже, попередньо необхідно визначити тип пристрою для встановлення, щоб уникнути помилок і, відповідно, непотрібних закупівель. Якщо ж помилку вибору типу пристрою виявлено тільки після монтажу, необхідно демонтувати пристрій, щоб встановити новий.

Щоб усунути такі незручності, цей винахід має на меті створення пристрою керування зливом за допомоги запірного клапана санітарного обладнання, який може бути уведений в дію пусковим органом, наприклад обертальним маховичком або витяжною ручкою, причому перехід від одного органу до іншого є простим і легким для здійснення, без необхідності демонтажу пристрою.

Цієї мети досягнуто пристроєм керування зливом за допомоги запірного клапана санітарного обладнання, зокрема раковини, який має колонку, у верхній частині якої розміщено пусковий орган, а у нижній частині - коробку, в яку уведено кінець з'єднувального тросика, приєднаного до запірного клапана, засіб для передавання керування між пусковим органом і тросиком, розміщений у колонці з можливістю з'єднання з одного боку з пусковим органом, а з іншого - з тросиком, причому коробка складається з двох частин, в першій частині якої, жорстко з'єднаної з колонкою, вміщено кінець засобу для передавання керування, який виконано з можливістю з'єднання з тросиком, а в другій частині розміщено кінець тросика і її виконано з можливістю приєднання до першої частини так, щоб уводити в дію тросик або за допомоги обертального пускового органу, або підйимального пускового органу.

Таким чином, в залежності від того, як приєднано другу частину коробки, з'єднання між кінцем засобу для передавання керування, що знаходиться в першій частині коробки, і кінцем зазначеного тросика здійснюються по-різному, а саме, щоб забезпечити керування тросиком або обертанням пускового органу, або його витяганням.

Винахід буде докладно описано з посиланнями на креслення, на яких:

Фіг.1 - перспективне зображення з просторовим розділенням деталей пристрою згідно з винаходом з підйимальним пусковим органом;

Фіг.2 - перспективне зображення з просторовим розділенням деталей пристрою згідно з винаходом з обертальним пусковим органом;

Фіг.3 - перспективне зображення пристрою, показаного на Фіг.1; і

Фіг.4 - перспективне зображення пристрою, показаного на Фіг.2.

Пристрій згідно з винаходом призначено для керування запірним клапаном В санітарного обладнання, зокрема раковини (Фіг.4).

Цей пристрій складається з колонки 1, на верхній частині якої розміщено пусковий орган 2, 2', а на нижній - коробка 3, в якій розміщено кінець тросика 4 для з'єднання із запірним клапаном В.

Засіб 5 для передавання керування між пусковим органом 2, 2' і тросиком 4 розміщено в колонці 1 з можливістю з'єднання з одного боку з пусковим органом 2 або 2', а з іншого боку - з тросиком 4.

Коробка 3 має форму паралелепіпеда і розділена по діагоналі на дві частини 3а і 3б, які можуть бути з'єднані одна з одною у два різні способи.

Першу частину 3а жорстко прикріплено до колонки 1 так, що вона закриває кінець засобу 5 для передавання керування, який може бути з'єднаним з тросиком 4, а друга частина 3б закриває кінець тросика 4. Тросик 4 проведено крізь стінку другої частини 3б коробки 3.

Оскільки другу частину 3б коробки з'єднано з першою частиною 3а коробки, з'єднувальний тросик 4 можна розташовувати коаксіально з колонкою 1 (Фіг.1, 3) або перпендикулярно цій колонці (Фіг.2, 4).

Кінець з'єднувального тросика 4 переважно обладнано органом з'єднання із засобом 5 для передавання керування, який має форму циліндра 6 на кінці тросика 4.

Засіб 5 для передавання керування складається із шпінделя 5, розташованого в колонці 1, на одному кінці якої передбачено засіб фіксації пускового органу, або обертального 2, або витяжного 2', а на протилежному, з'єднаному з першою частиною 3а коробки 3 - засіб з'єднання з кінцем з'єднувального тросика 4 відповідно до двох варіантів складання другої частини 3б з першою частиною 3а коробки.

Перший засіб з'єднання з кінцем з'єднувального тросика 4 утворено аксіальним гніздом 8, радіально зміщеним відносно шпінделя 5. Згідно з варіантом складання коробки 3, в якій тросик 4 розміщено перпендикулярно колонці 1, циліндр 6 на кінці тросика 4 може заходити в аксіальне гніздо 8.

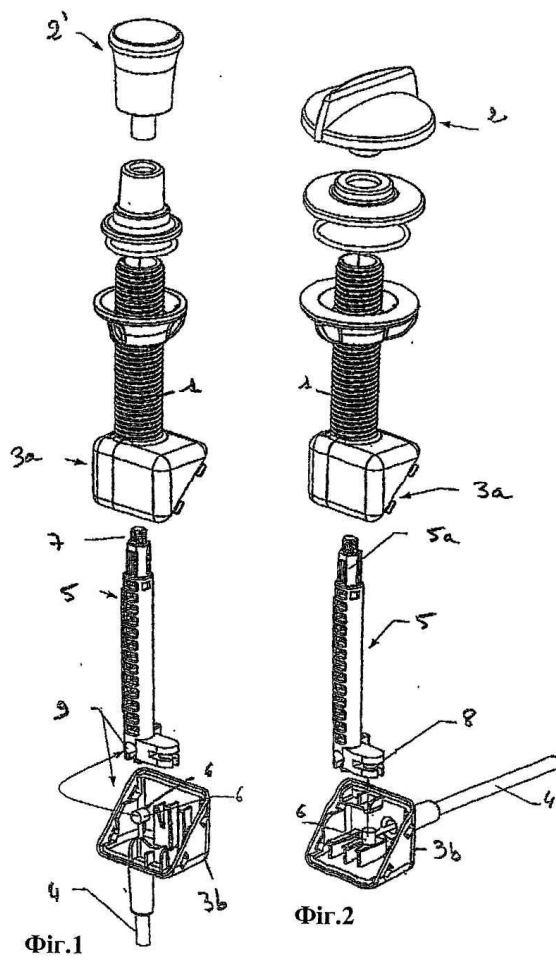
Таким чином, коли пусковим органом є обертальний маховичок 2, обертання шпінделя 5 під дією обертального маховичка 2 викликає обертання циліндра 6 на кінці тросика, витягуючи зазначений тросик 4.

Другий засіб з'єднання з кінцем з'єднувального тросика 4 утворено гніздом 9 на кінці шпінделя 5, яке простягається поперек цього шпінделя і призначене заціпати циліндр 6, розміщений на кінці тросика, коли коробку 3 зібрано так, що з'єднувальний тросик 4 розміщено коаксіально із шпінделем 5 (Фіг.1). Пусковим органом є витяжна ручка 2', отже, підняття ручки 2' викликає підняття шпінделя 5, який тягне тросик 4.

Для фіксації обертального маховичка 2 на кінці шпінделя 5, його кінець 5а має багатогранну форму, наприклад, шестигранну.

Над кінцем 5а встановлено різьбовий наконечник 7, який служить для фіксації ручки 2', що має відповідний отвір з різьбою.

Таким чином, друга частина 3б коробки може бути зібрана з першою частиною 3а коробки для введення в дію тросика 4 або з допомогою обертального маховичка 2, або з допомогою витяжної ручки 2'.



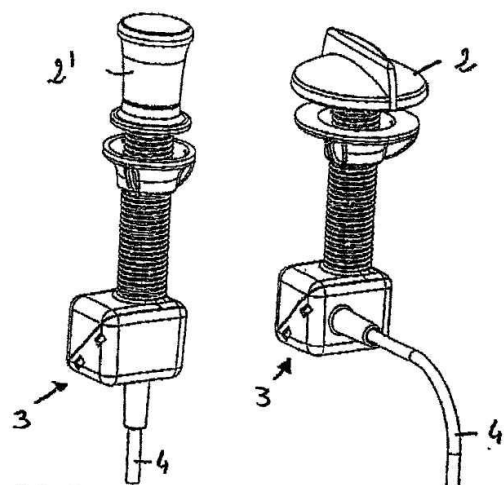


Fig. 3

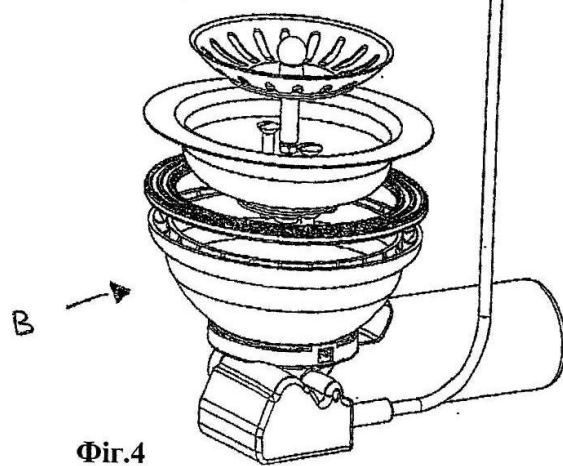


Fig. 4