

Винахід належить до знімних механічних вантажозахватних пристроїв, пристосованих для використання з механізмами кранів для підйому, опускання і переміщення вантажів, укладених в стопки, а конкретно до L-подібних захватних елементів для захоплення вантажу з двох або трьох бічних сторін.

Вантажозахватний пристрій містить механізм захоплення вантажів, що містить орган захоплення з приводом і фіксатором положення підготовки до захоплення, і механізм підйому.

Орган захоплення виконаний у вигляді шарнірно змонтованих на підвісній траверсі L-подібних захватних лап, обладнаних внизу поворотними у вертикальній площині відкидними щоками.

Привід органу захоплення виконаний у вигляді шарнірно сполучених зовні із захватними лапами стяжок, внутрішні кінці яких шарнірно зв'язані з вертикально рухомим штоком, що проходить крізь нерухому гільзу траверси, механізму підйому.

Фіксатор положення підготовки до захоплення виконаний у вигляді нижнього рухомого і верхнього нерухомого конусів, що охоплюють гільзу, встановлених з можливістю взаємного контакту своїми конічними поверхнями і фіксації крюкоподібними захватами, змонтованими на стакані, що рухомо охоплює шток, шарнірно сполученому з сергою механізму підйому, який навішується на крюк вантажопідйомного крана.

До нижнього кінця штока шарнірно прикріплений центруючий стрижень.

У фіксаторі положення підготовки до захоплення рухомий, щодо гільзи траверси конус встановлений з можливістю вертикального переміщення по гільзі, а нерухомий конус жорстко закріплений на верхній частині гільзи траверси, причому рухомий конус має верхню і нижню зовнішні конічні поверхні, а нерухомий конус має верхню зовнішню конічну поверхню і нижню внутрішню конічну поверхню, призначену для контакту з верхньою зовнішньою поверхнею рухомого конуса.

Даний пристрій працює в напівавтоматичному режимі.