

Abbildung 2.

neter Kreuzgelenk-Kupplungen, von einer in der Mitte gelagerten Hauptwelle betätigt, den Vorzug verdient. Beide Walzen können um ein ganz bedeutendes Maß verschoben, mithin Gasrohre bis 2" l. W. (59 mm äußerer Durchmesser) und darüber gerichtet werden. Um dem zu richtenden Rohre vor dem Eintreten in die Walzen, bezw. nach dem Austreten aus denselben eine entsprechende Führung zu geben, sind vor und hinter der eigentlichen Richtmaschine auf Lagerböcken befestigte Rohre von entsprechender Länge vorgesehen. Die Walzen sind durch Drehen von Handrädern in horizontaler Richtung um wenige

Millimeter verschiebbar, derart, daß je zwei auf derselben Welle sitzende Lager durch Vermittlung von Kegelrädern und Schrauben bewegt werden. Die Walzen sind gegen die Horizontale um 6° geneigt. Das zu richtende Rohr rotiert mit der Umfangsgeschwindigkeit der Walzen, welche etwas über 2,5 m i. d. Sekunde beträgt, und bewegt sich infolge der Schrägstellung derselben in der Längsrichtung. Wie bereits erwähnt, genügt ein einmaliger Durchgang durch die Walzen, um ein gut gerichtetes Rohr zu erhalten, weshalb das Umsteuern der Maschine unnötig wird. Zum Antriebe der Maschine sind höchstens 15 P.S. erforderlich. Der Antrieb mittels Kreuzgelenk-Kupplungen ist identisch mit jenem der Siederohr-Richtmaschine, deren Beschreibung hier folgt. Zur Bedienung der Maschine genügt ein Junge.

b) Siederohr-Richtmaschinen. Diese Maschine dient vorwiegend zum Richten überlappt geschweißter Rohre bis zu den größten Dimensionen, und da ein einmaliger Durchgang nicht genügt, um das Rohr rund und gerade zu erhalten, in den meisten Fällen ein drei- bis viermaliges Durchlaufen der Walzen notwendig wird, so ist die Maschine umkehrbar eingerichtet. Die Walzen haben eine entsprechende Länge und sind Umdrehungshyperboloide. Der Antrieb der Walzen ist übereinstimmend mit dem der Gasrohr-Richtmaschine, auch das Verschieben der Walzen geschieht in derselben Weise (Abbild. 4). Vor und

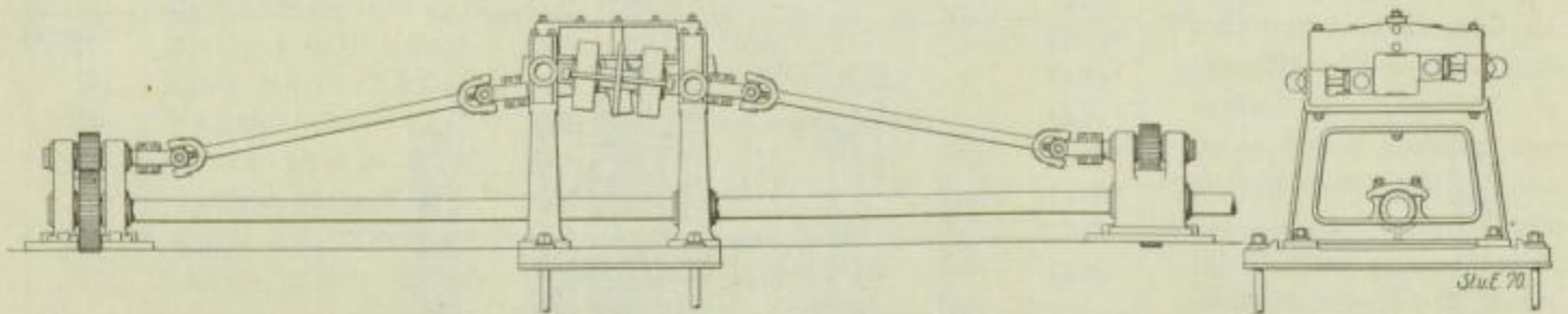


Abbildung 3. Gasrohrrichtmaschine, Antrieb mittels Kreuzgelenk-Kupplungen.

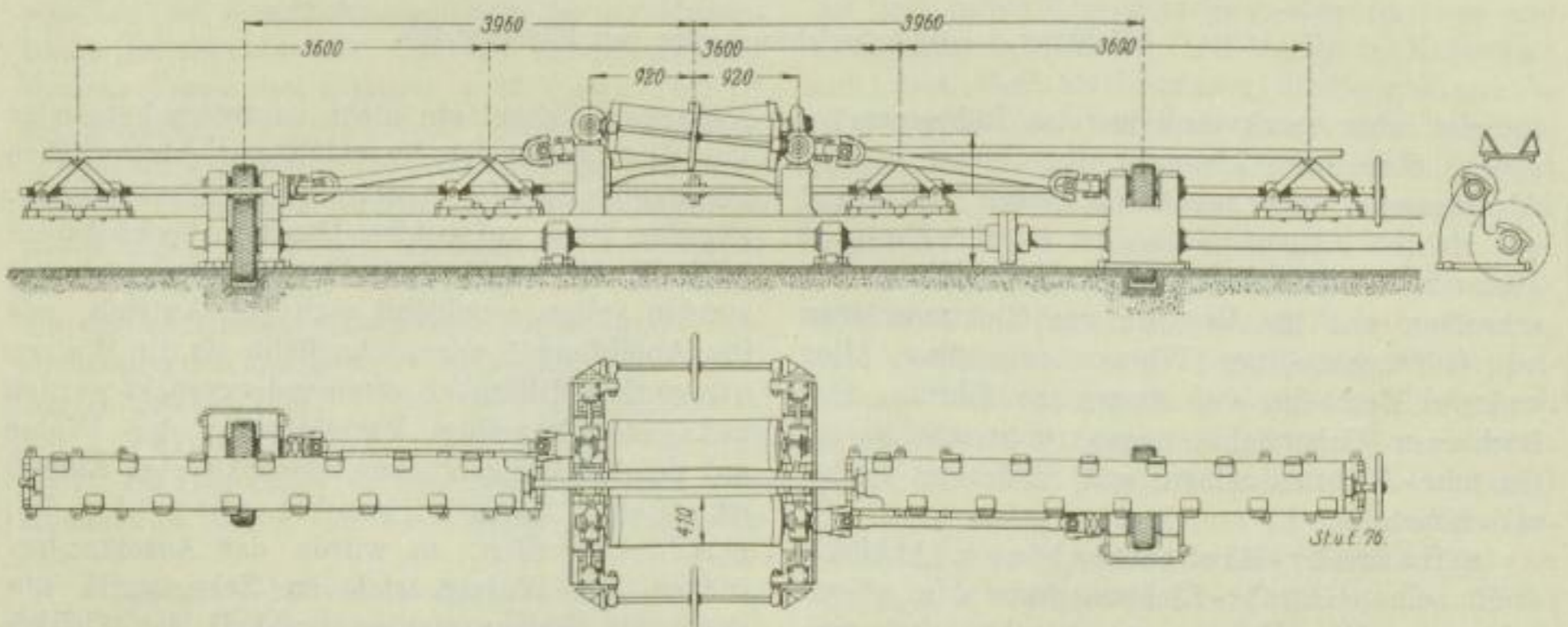


Abbildung 4. Siederohr-Richtmaschine, Antrieb mittels Kreuzgelenk-Kupplungen.