

(12) **BẢN MÔ TẢ SÁNG CHẾ THUỘC BẰNG ĐỘC QUYỀN SÁNG CHẾ**

(19) **Cộng hòa xã hội chủ nghĩa Việt Nam (VN)**
CỤC SỞ HỮU TRÍ TUỆ

(11) 
1-0020294

(51)⁷ **D06H 7/04, 7/00**

(13) **B**

(21) 1-2012-00893

(22) 30.03.2012

(30) 10-2011-0041616 02.05.2011 KR

(45) 25.01.2019 370

(43) 25.01.2013 298

(73) SEMYEONG PRECISION CO., LTD. (KR)

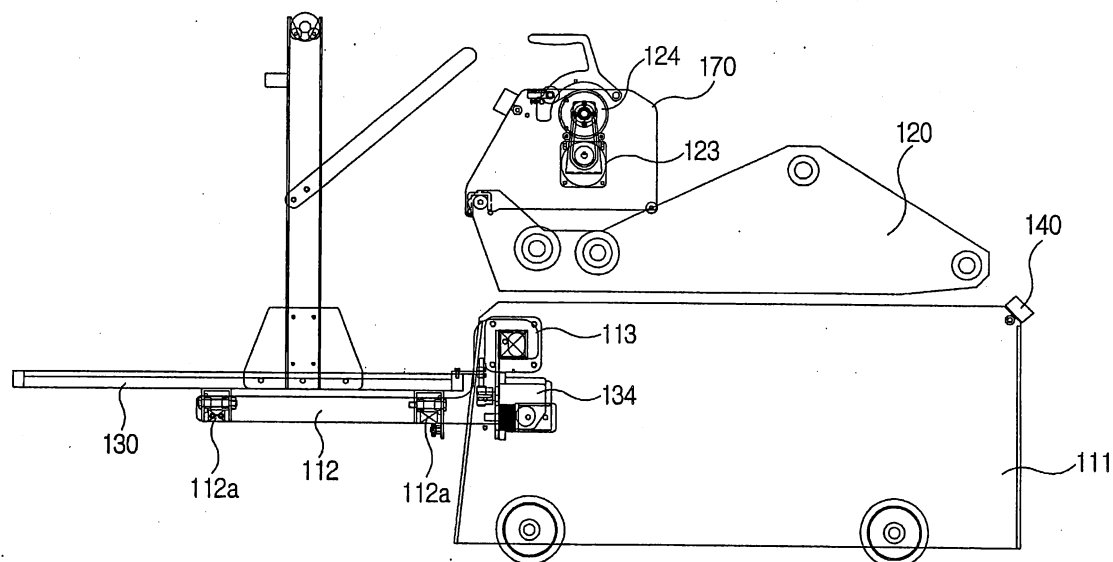
B110-1, Daeryeong Techno Town 3-Cha, 448 bunji, Gasan-dong, Geumcheon-gu,
Seoul 153-803, Republic of Korea

(72) KIM, Jong Cheol (KR)

(74) Công ty TNHH Trường Xuân (AGELESS CO.,LTD.)

(54) **BỘ PHẬN XẾP VẢI DÙNG CHO MÁY TRẢI VẢI**

(57) Sáng chế đề cập đến bộ phận xếp vải dùng cho máy trải vải, bộ phận xếp vải này bao gồm: thân dưới (110); thân trên (120) được lắp bên trên thân dưới (110) và có các trục lăn (22), thân trên (120) di chuyển được bên trên thân dưới (110) nhờ bộ dẫn liệu thứ nhất (124) theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu; tấm dẫn vải (130) được lắp ở phía đuôi của thân dưới (110), tấm dẫn vải (130) di chuyển được nhờ bộ dẫn liệu thứ hai (134) theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu; cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất (140) để phát hiện vị trí của vải trong quá trình tiếp liệu cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất (140) được lắp ở phía trước của thân dưới (110); cảm biến phát hiện vị trí thứ hai (150) để phát hiện vị trí khác của vải trong quá trình tiếp liệu, cảm biến phát hiện vị trí thứ hai (150) được lắp ở phía đuôi của thân trên (120); và bộ điều khiển (160) để điều khiển hoạt động của bộ dẫn liệu thứ nhất (124) và bộ dẫn liệu thứ hai (134) dựa vào các kết quả phát hiện của cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất (140) và cảm biến phát hiện vị trí thứ hai (150) để di chuyển thân trên (120) và tấm dẫn vải (130) theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu theo cách sao cho vải có thể được giữ theo đường thẳng tương ứng với hướng cấp liệu.



Lĩnh vực kỹ thuật được đề cập

Sáng chế đề cập đến bộ phận xếp vải dùng cho máy trải vải, và cụ thể hơn là đề cập đến bộ phận xếp vải dùng cho máy trải vải có thể xếp thẳng hàng vải thô dẫn vào máy trải vải, và sau đó xếp vải đưa ra từ máy trải vải để xếp thẳng hàng các mép chiều rộng bên trái và bên phải của tấm vải cần được trải với nhau và cắt tấm vải.

Tình trạng kỹ thuật của sáng chế

Thông thường, quy trình trải ra và cắt vải dài như vải dệt, thành độ dài định trước được gọi là quy trình trải vải. Máy trải vải là thiết bị được kết cấu để lặp lại tự động quy trình trải vải như thế để trải nhanh và đơn giản một lượng vải lớn.

Ví dụ về máy trải vải như thế được thể hiện trên Fig.1. Như được thể hiện trên Fig.1, máy trải vải thông thường bao gồm thân dưới 10, thân trên 20 và tấm dẫn vải 30 được lắp ở phía đuôi của thân dưới 10. Thân trên 20 bao gồm cặp khung sườn 21 được bố trí ở hai bên sườn của thân trên 20 và nhiều trục lăn 22 được lắp cách nhau giữa các khung sườn 21.

Thân trên 20 được kết cấu để có thể di chuyển sang trái và sang phải dọc theo hướng dọc theo các trục lăn 22 nhờ sự hoạt động của vít dẫn hướng (không được thể hiện trên hình vẽ) được lắp giữa thân trên 20 và thân dưới 10 song song với các trục lăn 22. Cảm biến phát hiện vị trí vải 40 được bố trí ở phía trước của thân dưới 10, và vít dẫn hướng được hoạt động dựa vào kết quả phát hiện của cảm biến phát hiện vị trí vải 40 đối với vải để di chuyển thân trên 20 sang trái và sang phải.

Do đó, vải được dẫn vào thông qua các trục lăn 22 của máy trải vải có thể được xếp liên tục từ bên này sang bên kia theo cách sao cho ngay cả sau khi việc cắt vải được thực hiện, vải cắt nhờ đó có thể được sắp xếp mà không bị phân tán.

Nhờ có cảm biến phát hiện vị trí vải 40 được đặt ở phía trước của thân dưới 10, máy trải vải thông thường được mô tả nêu trên có thể sắp xếp các mép trái và mép phải của tấm vải dẫn vào thông qua máy trải vải với mức độ nhất định. Tuy nhiên, có một vấn đề là khi vải được cấp vào ở dạng gấp mà không phải là dạng cuộn trên tấm dẫn vải 30 được lắp ở phía đuôi của thân dưới 10, thì vải sẽ khó được sắp xếp thẳng hàng.

Nói cách khác, khi vải được cấp vào ở dạng gấp được đưa đến các trục lăn 22 của thân trên 20, thường thì vải sẽ được đưa vào theo hướng hơi nghiêng thay cho hướng thẳng do lực ma sát giữa các bề mặt vải của vải gấp. Kết quả là, các mép đối diện của tấm vải cuối cùng được đưa vào thông qua máy trải vải sẽ không được sắp xếp thẳng hàng.

Bản chất kỹ thuật của sáng chế

Theo đó, sáng chế đã được thực hiện để giải quyết các vấn đề nêu trên, và mục đích của sáng chế là đề xuất bộ phận xếp vải dùng cho máy trải vải, nhờ đó thậm chí kể cả khi vải được đưa vào máy trải vải ở dạng gấp thì vải vẫn có thể được đưa vào theo phương thẳng đến trục lăn của máy trải vải, để thu được sự sắp xếp thẳng hàng các mép chiều rộng bên trái và bên phải giữa các tấm vải đã được trải hoàn toàn.

Để đạt được mục đích nêu trên, sáng chế đề xuất bộ phận xếp vải dùng cho máy trải vải. Bộ phận xếp vải này bao gồm: thân dưới; thân trên được lắp bên trên thân dưới này và có các trục lăn, thân trên di chuyển được bên trên thân dưới nhờ bộ dẫn liệu thứ nhất theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu; tấm dẫn vải được lắp ở phía đuôi của thân dưới, tấm dẫn vải di chuyển được nhờ bộ dẫn liệu thứ hai theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu; cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất để phát hiện vị trí của vải trong quá trình tiếp liệu, cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất được lắp ở phía trước của thân dưới; cảm biến phát hiện vị trí thứ hai để phát hiện vị trí khác của vải trong quá trình tiếp liệu, cảm biến phát hiện vị trí thứ hai được lắp ở phía đuôi của thân trên; và bộ điều khiển để điều khiển hoạt động của bộ dẫn liệu thứ nhất và bộ dẫn liệu thứ hai dựa vào các kết quả phát hiện của cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất và cảm biến phát hiện vị trí thứ hai để di chuyển thân trên và tấm dẫn vải theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu theo cách sao cho vải có thể được giữ theo đường thẳng tương ứng với hướng cấp liệu.

Thích hợp là, bộ điều khiển có thể điều khiển hoạt động của bộ dẫn liệu thứ nhất dựa vào các kết quả phát hiện của cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất để di chuyển thân trên theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình cấp liệu. Ngoài ra, bộ điều khiển có thể điều khiển hoạt động của bộ dẫn liệu thứ hai dựa vào các kết quả phát hiện của cảm biến phát hiện vị trí thứ hai để di chuyển tấm dẫn vải theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu.

Tốt hơn là, các cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất và thứ hai có thể được lắp lần lượt trên các trục lắp cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất và thứ hai, trong đó trục lắp cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất được đặt ở phía trước của thân dưới và trục lắp cảm biến phát hiện vị trí thứ hai được đặt ở phía đuôi của thân trên để trải rộng theo chiều rộng của tấm vải. Các vị trí lắp của các cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất và thứ hai có thể được điều chỉnh dọc theo chiều dọc của các trục lắp cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất và thứ hai.

Tốt hơn là, các bộ dẫn liệu thứ nhất và thứ hai có thể được dẫn động theo kiểu dẫn tiến bằng vít dẫn hướng hoặc chi tiết tương tự cơ cấu bánh răng và thanh răng.

Bộ phận xếp vải dùng cho máy trải vải theo sáng chế có thể điều chỉnh vải sắp xếp thẳng hàng trước khi được đưa vào máy trải vải nhờ các cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất và thứ hai, và đưa ra khỏi máy trải vải, nhờ đó đảm bảo chất lượng trải vải cao.

Mô tả vắn tắt các hình vẽ

Các mục đích, đặc điểm và ưu điểm theo sáng chế sẽ trở nên rõ ràng hơn nhờ phân mô tả chi tiết dưới đây có dựa vào các hình vẽ kèm theo, trong đó:

Fig.1 là hình phối cảnh thể hiện máy trải vải thông thường;

Fig.2 là hình chiếu cạnh thể hiện bộ phận xếp vải dùng cho máy trải vải theo sáng chế;

Fig.3 là hình chiếu bằng thể hiện bộ phận xếp vải của máy trải vải theo sáng chế, cụ thể thể hiện trạng thái nổi giữa thân dưới và tấm dẫn vải; và

Fig.4 là sơ đồ khối thể hiện kết cấu của bộ phận xếp vải dùng cho máy trải vải theo sáng chế.

Mô tả chi tiết sáng chế

Dưới đây, phương án ưu tiên theo sáng chế sẽ được mô tả dựa trên các hình vẽ kèm theo.

Như được thể hiện trên các hình vẽ từ Fig.2 đến Fig.4, bộ phận xếp vải dùng cho máy trải vải theo sáng chế bao gồm: thân dưới 110; thân trên 120 được lắp trên thân dưới 110; tấm dẫn vải 130 được đặt ở phía đuôi của thân dưới 110; các cảm biến phát

hiện vị trí thứ nhất 140 và thứ hai 150 để phát hiện vị trí của vải trong quá trình tiếp liệu để xếp thẳng hàng theo chiều rộng của tấm vải; và bộ điều khiển 160 để di chuyển tấm dẫn vải 130 và thân trên 120 theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình hoạt động dựa vào các kết quả phát hiện của các cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất 140 và thứ hai 150.

Thân dưới 110 được tạo ra ở dạng bàn, và thân trên 120 có thể di chuyển trên đó, và một hoặc nhiều bánh xe 111 có thể được lắp ở mặt đáy của thân dưới 110 để di chuyển.

Thân trên 120 bao gồm các trục lăn 122 để trải vải và dẫn vải cần trải về phía trước giữa cặp khung sườn bên trái và bên phải 121. Thân có thể di chuyển 170 được sử dụng để có thể di chuyển sang trái và sang phải, tức là, theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu được lắp trên đỉnh của thân trên 120. Thân có thể di chuyển 170 được di chuyển sang trái và sang phải nhờ bộ dẫn liệu thứ nhất 124 để xếp vải thẳng hàng theo chiều rộng.

Động cơ dẫn động bộ dẫn liệu thứ nhất 123 được lắp trên thân trên 120, trong đó bộ dẫn liệu thứ nhất 124 có thể là vít dẫn hướng được lắp trong thân có thể di chuyển 170 và được nối với động cơ dẫn động bộ dẫn liệu thứ nhất 123 để cho phép thân có thể di chuyển 170 di chuyển theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu. Tức là, bộ dẫn liệu thứ nhất 124 có thể được di chuyển bên trên thân trên 120 theo kiểu dẫn tiến bằng vít dẫn hướng theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu để sắp xếp vải thẳng hàng theo chiều rộng.

Bộ dẫn liệu thứ nhất 124 có thể bao gồm cơ cấu bánh răng và thanh răng được lắp với động cơ dẫn động bộ dẫn liệu thứ nhất 123. Theo đó, bộ dẫn liệu thứ nhất 124 có thể di chuyển bên trên thân trên 120 tương tự với cơ cấu bánh răng và thanh răng theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu để sắp xếp vải thẳng hàng theo chiều rộng.

Tấm dẫn vải 130 được bố trí trên đỉnh của một hoặc nhiều khung căng vải 112 để có thể di chuyển theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu, trong đó các khung căng vải 112 được lắp theo phương ngang ở phía đuôi của thân dưới 110. Cụ thể, tấm dẫn vải 130 có thể di chuyển theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu nhờ bộ dẫn liệu thứ hai 134. Bộ dẫn liệu thứ hai 134 có thể là vít dẫn hướng được

lắp trên tấm dẫn vải 130, và được lắp nối với động cơ dẫn động bộ dẫn liệu thứ hai 113 được lắp trên thân dưới 110 để cho phép tấm dẫn vải 130 di chuyển theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu. Ngoài ra, cặp ray dẫn hướng 112a dùng để dẫn hướng di chuyển của tấm dẫn vải 130 có thể được bố trí trên các khung căng vải 112.

Theo cách này, bộ dẫn liệu thứ hai 134 di chuyển theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu trên các khung căng vải 112 theo kiểu dẫn tiến bằng vít dẫn hướng để sắp xếp vải thẳng hàng theo chiều rộng.

Bộ dẫn liệu thứ hai 134 có thể bao gồm cơ cấu bánh răng và thanh răng được lắp với động cơ dẫn động bộ dẫn liệu thứ hai 113. Theo đó, bộ dẫn liệu thứ hai 134 có thể di chuyển theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu trên khung căng vải 112 tương tự với cơ cấu bánh răng và thanh răng để sắp xếp vải thẳng hàng theo chiều rộng.

Cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất 140 được lắp trên đỉnh ở phía trước của thân dưới 110 để phát hiện vị trí của vải trong quá trình tiếp liệu và dẫn vải ra khỏi máy trải vải. Cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất 140 được lắp trên trục lắp cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất 141 nhờ phương tiện cố định, chẳng hạn như vít cố định hoặc tương tự, trong đó trục lắp cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất 141 được lắp trên đỉnh ở phía trước của thân dưới 110 để trải rộng theo chiều rộng của tấm vải, và vị trí lắp của cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất 140 có thể được điều chỉnh theo chiều dọc của trục lắp cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất 141.

Ở đây, cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất 140 có thể là cảm biến quang học có phản phát ánh sáng và phản thu ánh sáng được bố trí cách nhau. Vải trong quá trình tiếp liệu và đưa ra khỏi máy trải vải đi qua không gian giữa phản phát ánh sáng và phản thu ánh sáng. Theo đó, cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất 140 có thể lựa chọn các kiểu cảm biến khác nhau để có thể phát hiện vị trí của vải nhờ phát và thu tín hiệu ánh sáng.

Cảm biến phát hiện vị trí thứ hai 150 được lắp ở phía đuôi của thân trên 120 để phát hiện vị trí của vải trong quá trình tiếp liệu vào máy trải vải từ tấm dẫn vải 130. Cảm biến phát hiện vị trí thứ hai 150 được lắp trên trục lắp cảm biến phát hiện vị trí thứ hai 151 bằng phương tiện cố định, chẳng hạn như vít cố định hoặc tương tự, trong đó trục lắp cảm biến phát hiện vị trí thứ hai 151 được lắp ở phía đuôi của thân dưới

110, chính xác hơn là ở thân có thể di chuyển 170 để trải rộng theo chiều rộng của tấm vải, và vị trí lắp của cảm biến phát hiện vị trí thứ hai 150 có thể được điều chỉnh theo chiều dọc của trục lắp cảm biến phát hiện vị trí thứ hai 151.

Ở đây, tương tự như cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất 140, cảm biến phát hiện vị trí thứ hai 150 có thể là cảm biến quang học có phần phát ánh sáng và phần thu ánh sáng được bố trí cách nhau. Vải trong quá trình tiếp liệu và đưa ra từ máy trải vải sẽ đi qua không gian giữa phần phát ánh sáng và phần thu ánh sáng. Theo đó, cảm biến phát hiện vị trí thứ hai 150 có thể được chọn từ các loại cảm biến khác để có thể phát hiện được vị trí của vải nhờ phát và thu tín hiệu ánh sáng.

Dựa vào các kết quả phát hiện của các cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất 140 và thứ hai 150, bộ điều khiển 160 đưa ra tín hiệu điều khiển các hoạt động của các bộ dẫn liệu thứ nhất 124 và thứ hai 134 theo cách để vải trong quá trình tiếp liệu có thể được giữ theo đường thẳng đối với hướng dẫn liệu. Sau đó, thân trên 120 và tấm dẫn vải 130 di chuyển theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu để sắp xếp vải thẳng hàng theo cách sao cho chiều rộng của vải có thể được giữ không đổi.

Khi vải ở trên tấm dẫn vải 130 được dẫn vào và trải rộng ra nhờ máy trải vải, bộ phận xếp vải theo sáng chế như được mô tả ở trên di chuyển tấm dẫn vải 130 sang trái và sang phải phụ thuộc vào các kết quả phát hiện của cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất 140, sao cho vải trong quá trình tiếp liệu có thể luôn được dẫn vào theo hướng định trước, và bộ phận xếp vải theo sáng chế di chuyển thân có thể di chuyển 170 sang trái và sang phải dựa vào các kết quả phát hiện của cảm biến phát hiện vị trí thứ hai 150 sao cho vải trong quá trình đi ra có thể luôn được dẫn theo hướng định trước.

Do đó, thậm chí ngay cả khi vải được đưa vào máy trải vải là ở dạng gập mà không phải là dạng cuộn, chiều rộng của vải đi ra cuối cùng có thể được xếp thẳng, để đảm bảo chất lượng trải rộng cao.

Sau đây, hoạt động của bộ phận xếp vải dùng cho máy trải vải theo sáng chế sẽ được mô tả dựa vào các hình vẽ từ Fig.2 đến Fig.4.

Đầu tiên, khi vải được đưa lên tấm dẫn vải 130 được dẫn vào các trục lăn 122 của thân trên 120, vải sẽ di chuyển qua cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất 140. Tại thời điểm này, nếu cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất 140 xác định được rằng vải trong quá trình tiếp liệu bị lệch so với vị trí định trước, bộ điều khiển 160 phát tín hiệu điều

khiến tới động cơ dẫn động bộ dẫn liệu thứ nhất 123 để di chuyển tấm dẫn vải 130 theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu.

Sau đó, tấm dẫn vải 130 được di chuyển sang trái và sang phải để tác động vào vải để dẫn vải dọc theo vị trí định trước. Do đó, vải được dẫn từ tấm dẫn vải 130 luôn được dẫn tới các trục lần 122 của thân trên 120 đúng vị trí.

Vải đưa ra từ phía trước của máy trải vải thông qua các trục lần 122 của thân trên 120 có thể được cắt theo độ dài định trước thông qua chi tiết cắt được lắp ở phía trước của máy trải vải trước khi được đưa ra. Tại thời điểm này, vải được đưa vào chi tiết cắt đi qua cảm biến phát hiện vị trí thứ hai 150.

Khi cảm biến phát hiện vị trí thứ hai 150 xác định được rằng vải trong quá trình đưa ra khỏi máy bị lệch so với vị trí định trước, bộ điều khiển 160 sẽ phát tín hiệu điều khiển tới động cơ dẫn động bộ dẫn liệu thứ hai 113 để di chuyển thân có thể di chuyển 170 theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu. Sau đó, thân có thể di chuyển 170 được di chuyển sang trái và sang phải sao cho vải trong quá trình đưa ra có thể được đưa ra đúng theo vị trí định trước. Do đó, vải đưa ra phía trước của máy trải vải từ thân trên 120 có thể luôn được đi ra đúng vị trí.

Theo cách này, bộ phận xếp vải dùng cho máy trải vải theo sáng chế di chuyển tấm dẫn vải 130 và thân có thể di chuyển 170 sang trái và sang phải dựa vào các kết quả phát hiện của các cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất 140 và thứ hai 150, sao cho vải đưa vào từ tấm dẫn vải 130 có thể được sắp xếp thẳng hàng lần thứ nhất, và sau đó vải đưa ra phía trước của máy trải vải có thể được sắp xếp thẳng hàng lần thứ hai. Do đó, vải có thể được sắp xếp thẳng hàng theo cách sao cho chiều rộng của tấm vải có thể tương ứng với nhau từ bên này sang bên kia.

Mặc dù phương án ưu tiên theo sáng chế đã được mô tả nhằm mục đích minh họa, người có trình độ trung bình trong lĩnh vực này sẽ đánh giá rằng có thể thực hiện các biến thể, bổ sung và thay thế mà không tách rời khỏi phạm vi của sáng chế như được bộc lộ trong các điểm yêu cầu bảo hộ kèm theo.

YÊU CẦU BẢO HỘ

1. Bộ phận xếp vải dùng cho máy trải vải, bộ phận xếp vải này bao gồm:

thân dưới (110);

thân trên (120) được lắp bên trên thân dưới (110) và có các trục lăn (22), thân trên (120) di chuyển được bên trên thân dưới (110) nhờ bộ dẫn liệu thứ nhất (124) theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu;

tấm dẫn vải (130) được lắp ở phía đuôi của thân dưới (110), tấm dẫn vải (130) di chuyển được nhờ bộ dẫn liệu thứ hai (134) theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu;

cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất (140) để phát hiện vị trí của vải trong quá trình tiếp liệu, cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất (140) được lắp ở phía trước của thân dưới (110);

cảm biến phát hiện vị trí thứ hai (150) để phát hiện vị trí khác của vải trong quá trình tiếp liệu, cảm biến phát hiện vị trí thứ hai (150) được lắp ở phía đuôi của thân trên (120); và

bộ điều khiển (160) để điều khiển hoạt động của bộ dẫn liệu thứ nhất (124) và bộ dẫn liệu thứ hai (134) dựa vào các kết quả phát hiện của cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất (140) và cảm biến phát hiện vị trí thứ hai (150) để di chuyển thân trên (120) và tấm dẫn vải (130) theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu theo cách sao cho vải có thể được giữ theo đường thẳng tương ứng với hướng cấp liệu.

2. Bộ phận xếp vải theo điểm 1, trong đó bộ điều khiển (160) điều khiển hoạt động của bộ dẫn liệu thứ nhất (124) dựa vào các kết quả phát hiện của cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất (140) để di chuyển thân trên (120) theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu, và điều khiển hoạt động của bộ dẫn liệu thứ hai (134) dựa vào các kết quả phát hiện của cảm biến phát hiện vị trí thứ hai (150) để di chuyển tấm dẫn vải (130) theo chiều rộng của tấm vải trong quá trình tiếp liệu.

3. Bộ phận xếp vải theo điểm 1 hoặc 2, trong đó cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất (140) và cảm biến phát hiện vị trí thứ hai (150) lần lượt được lắp trên các trục lắp cảm biến thứ nhất và thứ hai, trục lắp cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất (140) được định vị ở phía trước của thân dưới (110) và trục lắp cảm biến phát hiện vị trí thứ hai (150)

được định vị ở phía đuôi của thân trên (120) để trải rộng theo chiều rộng của tấm vải, và

trong đó các vị trí lắp của cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất (140) và cảm biến phát hiện vị trí thứ hai (150) có thể được điều chỉnh dọc theo chiều dọc của các trục lắp cảm biến phát hiện vị trí thứ nhất (140) và cảm biến phát hiện vị trí thứ hai (150).

4. Bộ phận xếp vải theo điểm 1 hoặc 2, trong đó bộ dẫn liệu thứ nhất (124) và bộ dẫn liệu thứ hai (134) được dẫn động theo kiểu dẫn tiến bằng vít dẫn hướng hoặc cơ cấu tương tự cơ cấu bánh răng và thanh răng.

Fig. 1

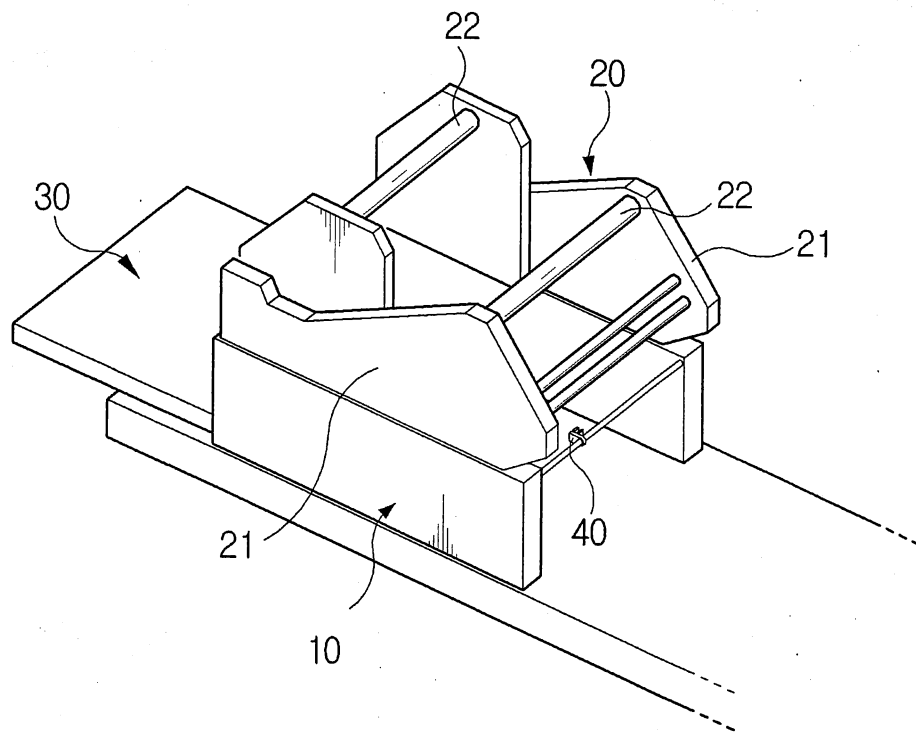


Fig. 2

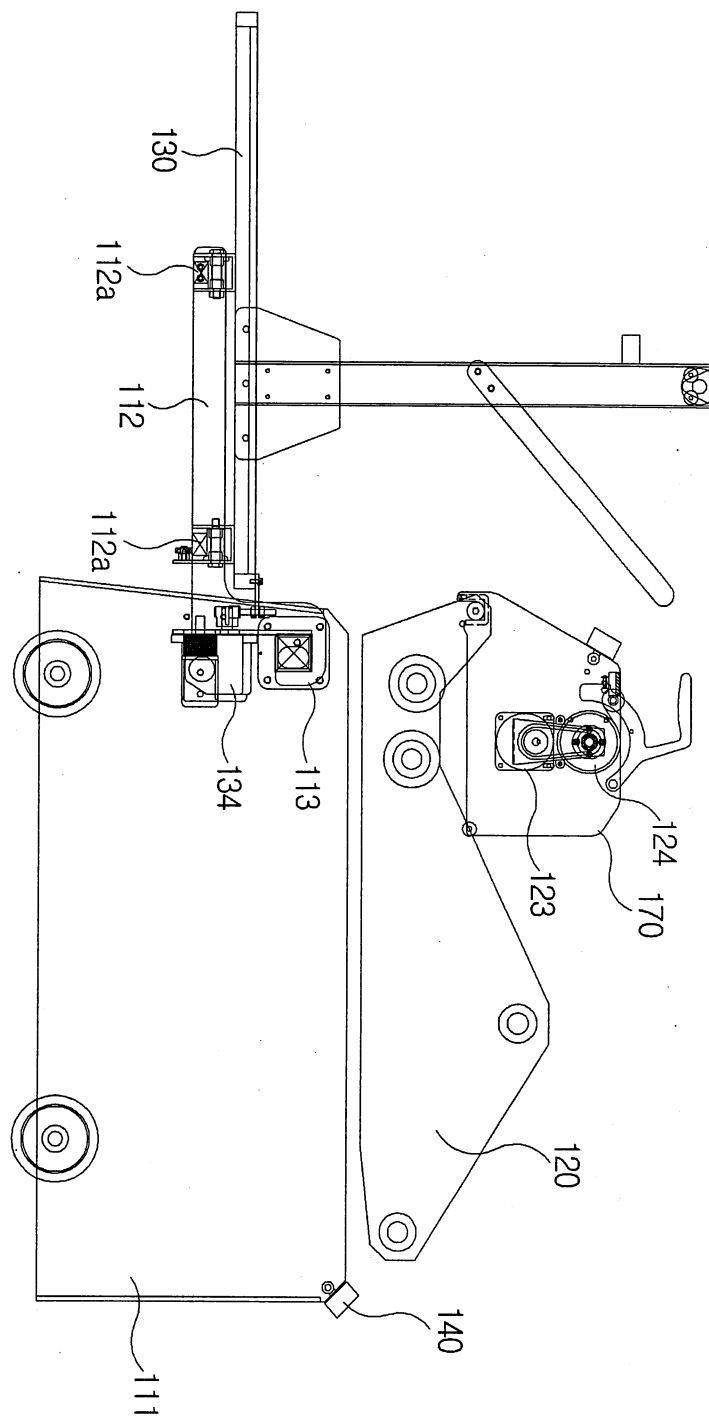


Fig. 3

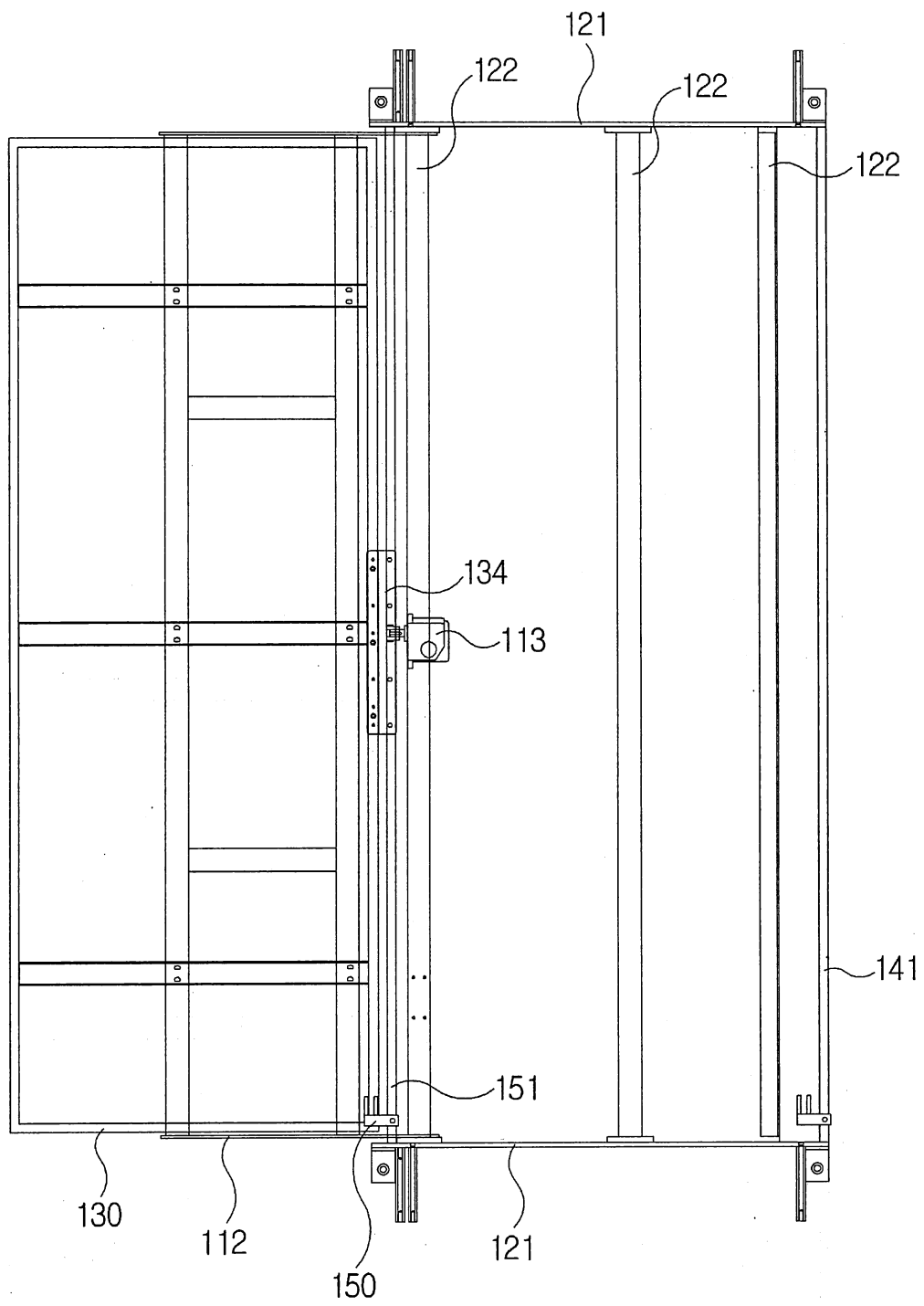


Fig. 4

