

PATENTOVÝ SPIS

(11) Číslo dokumentu:

307 280

(13) Druh dokumentu: **B6**

(51) Int. Cl.:

G05G 1/015 (2008.04)
F41G 1/16 (2006.01)
F41G 3/08 (2006.01)
F41G 11/00 (2006.01)

(19)
ČESKÁ
REPUBLIKA



ÚŘAD
PRŮMYSLOVÉHO
VLASTNICTVÍ

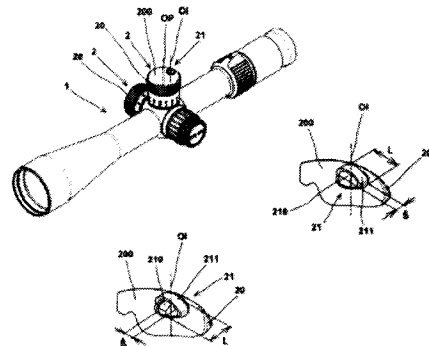
(21) Číslo přihlášky: **2017-322**
(22) Přihlášeno: **06.06.2017**
(40) Zveřejněno: **09.05.2018**
(Věstník č. 19/2018)
(47) Uděleno: **28.03.2018**
(24) Oznámení o udělení ve věstníku: **09.05.2018**
(Věstník č. 19/2018)

(56) Relevantní dokumenty:

US 2008236018; US 7612952; US 8516736; US 8312667; US 2003140545.

- (73) Majitel patentu:
Meopta - optika, s.r.o., Přerov, Přerov I-Město, CZ
- (72) Původce:
Mgr. Roman Burianec, Hranice, Hranice I-Město, CZ
Ing. Jaroslav Stružka, Přerov, Přerov I-Město, CZ
Antonín Zdráhala, Radotín, CZ
- (74) Zástupce:
Ing. Dobroslav Musil, patentová kancelář, Ing.
Dobroslav Musil, Zábrdovická 801/11, 615 00 Brno
Židenice, Zábrdovice

horní ploše (200) rektifikátoru (2) a situovaný nad horní plochou podélného identifikačního výstupku (210).



(54) Název vynálezu:
Optický zaměřovač se zařízením pro indikaci otočky rektifikátoru a funkcí zerostop

- (57) Anotace:
Optický zaměřovač se zařízením pro indikaci otočky rektifikátoru a funkcí zerostop, který obsahuje podélné tělo (1), ve kterém jsou uloženy prvky zaměřovače spráženě s alespoň jedním mechanismem rektifikátoru (2), který obsahuje otočný ovládací prvek (20) pro manuální ovládání uživatelem zaměřovače. Rektifikátor (2) je opatřen signalizátorem (21) otočky rektifikátoru (2) vystupujícím z horní plochy (200) rektifikátoru (2) a spráženým s mechanismem identifikace otočky rektifikátoru (2). Signalizátor (21) obsahuje podélný identifikační výstupek (210), který je svojí délkou (L) situován ve směru podél horní plochy (200) rektifikátoru (2) a který je otočný kolem osy OI kolmé na délku (L) podélného identifikačního výstupku (210) a současně rovnoběžné s osou (OP) otáčení ovládacího prvku (20) rektifikátoru (2). Podélný identifikační výstupek (210) je kolem osy OI otočný mezi svou základní polohou a otočenou polohou. Podélnému identifikačnímu výstupku (210) je přiřazen kódovací prostředek (211) uložený na

Optický zaměřovač se zařízením pro indikaci otočky rektifikátoru a funkcí zerostop

Oblast techniky

5

Vynález se týká optického zaměřovače se zařízením pro indikaci otočky rektifikátoru s vestavěnou funkcí zerostop, který obsahuje podélné tělo, ve kterém jsou uloženy prvky zaměřovače, které jsou spřaženy s alespoň jedním mechanismem rektifikátoru, který obsahuje otočný ovládací prvek pro manuální ovládání uživatelem zaměřovače, přičemž rektifikátor je opatřen signalizátorem otočky rektifikátoru, který vystupuje z horní plochy rektifikátoru, a který je spřažen s mechanismem identifikace otočky rektifikátoru.

10

Dosavadní stav techniky

15

U optických zaměřovačů, např. pro pušky apod., jsou používány mechanismy, které umožňují korigovat určitá nastavení optického zaměřovače. Tyto mechanismy se obecně nazývají rektifikátory.

20

Mechanismus rektifikátoru je vestavěn do těla zaměřovače a je spojen s nastavovaným prvkem nebo soustavou prvků zaměřovače. Mechanismus rektifikátoru se ovládá ručně pomocí otočného prvku uloženého na těle zaměřovače. Některé prvky zaměřovače vyžadují větší nebo jemnější rozsah nastavování, případně tento větší nebo jemnější rozsah nastavování vyžadují uživatelé takových zaměřovačů. Aby bylo možno tomuto vyhovět, ovládá se celý pracovní rozsah nastavovaného prvku zaměřovače v rozsahu dvou otočení otočného prvku rektifikátoru, tj. v rozsahu otočení větší než 360°. Aby přitom nedocházelo k omylům uživatele, jestli se při nastavování pohybuje v rozsahu první otáčky rektifikátoru (resp. jeho ovládacího prvku), nebo v rozsahu druhé otáčky rektifikátoru, jsou tyto rektifikátory opatřeny tzv. indikátorem otočky rektifikátoru. Indikátor otočky rektifikátoru je mechanismus, který je spřažen s otočným prvkem rektifikátoru, nebo mechanismu rektifikátoru, a zajišťuje při přechodu rektifikátoru z první otočky do druhé otočky vytvoření informace (vizuální, hmatové), která umožňuje pohotově zjištění tohoto přechodu rektifikátoru z první do druhé otočky a zpět.

30

Známa řešení zaměřovačů s indikátory otočky rektifikátoru je možno rozdělit na dvě skupiny, kdy jedna skupina umožňuje čistě vizuální kontrolu otočky rektifikátoru a druhá umožňuje kombinované znázornění otočky rektifikátoru v podobě kontroly vizuální a hmatové. Hmatová kontrola je důležitá především pro použití ve ztížených vizuálních podmínkách, jako je noc a situace, kdy si uživatel nemůže na indikátor otočky např. posvítit, aby neprozradil svoji přítomnost, nebo pozici atd.

40

Řešení, která umožňují kombinované znázornění otočky rektifikátoru je známa celá řada. Např. z US 2008/0 236 018, US 7 612 952, US 8 516 736, US 8 312 667 a US 2003/0 140 545. Mezi nejznámější řešení patří, takové, při kterém dochází při přechodu mezi první a druhou otočkou rektifikátoru k axiálnímu či radiálnímu vysouvání (nebo zasouvání) identifikačního prostředku (identifikátoru), např. v podobě čepu nebo čepů, případně pak k axiálnímu vysouvání kroužku mezi mezikružím, případně dochází ke vzájemnému pootáčení prstenců atd.

45

Mechanismus rektifikátoru bývá navíc kombinován s tzv. funkcí „zerostop“, která umožňuje nastavit a zaaretovat nulovou polohu rektifikátoru podle aktuálních potřeb uživatele, aby uživatel v případě potřeby úplného přenastavení rektifikátoru mohl rektifikátor snadno, pohodlně a s jistotou vrátit do této nulové polohy, od které začne nové nastavení rektifikátoru.

50

Společnou nevýhodou dosavadního stavu techniky je relativně složitá konstrukce, která navíc zpravidla vyžaduje i přenos rotačního pohybu ovládacího prvku rektifikátoru na lineární vratný pohyb vysouvání a zasouvání identifikačního prvku (identifikátoru) otočky rektifikátoru.

55

Cílem vynálezu je odstranit nebo alespoň zmírnit nevýhody dosavadního stavu techniky.

Podstata vynálezu

5

Cíle vynálezu je dosaženo optickým zaměřovačem se zařízením pro indikaci otočky rektifikátoru s vestavěnou funkcí zerostop, jehož podstata spočívá v tom, že signalizátor obsahuje podélný identifikační výstupek, který je svojí délkou situován ve směru podél horní plochy rektifikátoru, a který je otočný kolem osy OI, která je kolmá na délku podélného identifikačního výstupku a

10

současně je rovnoběžná s osou otáčení ovládacího prvku rektifikátoru, přičemž podélný identifikační výstupek je kolem osy OI otočný mezi svou základní polohou a otočenou polohou, přičemž podélnému identifikačnímu výstupku je přiřazen kódovací prostředek, který je uložen na horní ploše rektifikátoru a je situován nad horní plochou podélného identifikačního výstupku.

15

Výhodou tohoto řešení je komfortní zjištění stavu, ve kterém se nachází ovládací prvek rektifikátoru, tedy indikace otáčky rektifikátoru, společně s jednoduchou konstrukcí a realizací funkce zerostop.

20

Objasnění výkresů

Vynález je schematicky znázorněn na výkrese, kde ukazuje obr. 1 celkový pohled na zaměřovač podle vynálezu s detailem identifikátoru otočky rektifikátoru v poloze 1, obr. 1a detail z obr. 1, obr. 2 celkový pohled na zaměřovač podle vynálezu s detailem identifikátoru otočky rektifikátoru v poloze 2, obr. 2a detail z obr. 2, obr. 3 půdorys uspořádání představovacího mechanismu identifikátoru v horní úvrati otočení ovládacího prvku rektifikátoru (maximální otočení ovládacího prvku rektifikátoru), obr. 4 půdorys uspořádání představovacího mechanismu identifikátoru ve střední poloze ovládacího prvku rektifikátoru, tj. při přechodu mezi otáčkami, obr. 5 půdorys uspořádání představovacího mechanismu identifikátoru ve spodní úvrati (výchozí stav) otočení ovládacího prvku rektifikátoru (minimální – nulové - otočení ovládacího prvku rektifikátoru – poloha pro nastavení funkce „zerostop“), obr. 6 příčný řez uspořádáním podle obr. 3, obr. 7. příčný řez uspořádáním podle obr. 4, obr. 8 příčný řez uspořádáním podle obr. 5, obr. 9 příčný řez zařízením podle vynálezu s aretačními šrouby rektifikátoru pro nastavení funkce „zerostop“ a obr. 10 alternativní provedení spojení čtvrtinového maltézského kříže s podélným identifikačním výstupkem pomocí osového čepu na hřídeli.

25

30

35

Příklady uskutečnění vynálezu

40

Vynález bude popsán na příkladu provedení optického zaměřovače se zařízením pro indikaci otočky rektifikátoru s vestavěnou funkcí zerostop, který obsahuje podélné tělo 1, ve kterém jsou uloženy jednotlivé neznázorněné prvky zaměřovače.

45

Prvky zaměřovače, které jsou nastavitelné uživatelem při používání zaměřovače, jsou spřaženy s mechanismy rektifikátorů 2, které jsou uloženy na těle 1. Rektifikátory 2 obsahují otočné ovládací prvky 20, které jsou uzpůsobeny pro manuální ovládání uživatelem zaměřovače.

50

Alespoň jeden z rektifikátorů 2 je opatřen signalizátorem 21 otočky rektifikátoru 2, který vystupuje z horní plochy 200 příslušného rektifikátoru 2. Horní plocha 200 příslušného rektifikátoru 2 je buď součástí ovládacího prvku 20 a otáčí se spolu s ním, nebo je horní plocha 200 příslušného rektifikátoru 2 nezávislá na ovládacím prvku 20 a při otáčení ovládacího prvku 20 se horní plocha 200 nehýbe.

55

Signalizátor 21 obsahuje podélný identifikační výstupek 210, který je svojí délkou L situován ve směru podél horní plochy 200 rektifikátoru 2. Podélný identifikační výstupek 210 má šířku Š.

Podélný identifikační výstupek 210 je otočný kolem osy OI, která je jednak kolmá na délku L podélného identifikačního výstupku 210 a současně je rovnoběžná s osou OP otáčení ovládacího prvku 20 rektifikátoru 2. Podélný identifikační výstupek 210 je pro toto své otáčení spřažen s mechanismem identifikace otočky rektifikátoru 2, který bude blíže popsán v dalším textu.

5 Podélný identifikační výstupek 210 je kolem osy OI otočný mezi svou základní polohou, viz. obr. 1 a 1a, která indikuje první otáčku rektifikátoru 2 a otočenou polohou, viz. obr. 2 a 2a, která indikuje druhou otáčku rektifikátoru 2, resp. že se rektifikátor 2 nachází v rozsahu své druhé otáčky. S výhodou se podélný identifikační výstupek 210 mezi svými dvěma polohami pootočí o 90°, jak je patrné z obr. 1, 1a, 2 a 2a. Velikost tohoto pootočení je v jiném příkladu provedení

10 jiná, nicméně je třeba, aby velikost tohoto pootočení podélného identifikačního výstupku 210 splnila svůj účel spolehlivé identifikace přechodu rektifikátoru 2 mezi první a druhou otočkou v návaznosti na dále popsany kódovací prostředek 211 podélného identifikačního výstupku 210 a logice identifikace v kooperaci s kódovacím prostředkem 211.

15 Uvedený kódovací prostředek 211 podélného identifikačního výstupku 210 je pevně uložen na horní ploše 200 rektifikátoru 2, přičemž je ve znázorněném příkladu provedení tvořen alespoň jedním podélným páskem. Kódovací prostředek 211 je situován v úrovni nad horní plochou podélného identifikačního výstupku 210, přičemž v jedné otočené poloze podélného identifikačního výstupku 210 je kódovací prostředek 211 příkladně situován ve směru délky L

20 podélného identifikačního výstupku 210, který tak ve znázorněném příkladu provedení prakticky překrývá – viz obr. 1 a 1a, zatímco v další otočené poloze podélného identifikačního výstupku 210 je kódovací prostředek 211 příkladně situován napříč směrem délky L podélného identifikačního výstupku 210 a de facto s podélným identifikačním výstupkem 210 tvoří kříž, viz obr. 2 a 2a. V zásadě není důležité, ve které konkrétní otočené poloze podélného identifikačního

25 výstupku 210 je tento výstupek 210 situován podél kódovacího prostředku 211 a ve které je situován napříč kódovacím prostředkem 211 nebo je příkladně situován v jiné vzájemně definované poloze.

Kódovací prostředek 211 je příkladně tvořen tvarovaným páskem vhodného materiálu, který

30 svojí spodní plochou příkladně kopíruje tvar horní plochy podélného identifikačního výstupku 210. Šířka kódovacího prostředku 211, resp. pásku, který ho tvoří, případně odpovídá šířce S podélného identifikačního výstupku 210, aby bylo možno spolehlivě vizuálně, ale i pohmatem, identifikovat vzájemnou polohu podélného identifikačního výstupku 210 a kódovacího prostředku 211 a tím spolehlivě určit, ve které otáčce se aktuálně nachází rektifikátor 2. Pro

35 snazší vizuální kontrolu je podélný identifikační výstupek 210 v neznázorněném příkladu provedení barevně odlišen od kódovacího prostředku 211 a případně i od ostatních prvků rektifikátoru 2.

Výše již zmíněný mechanismus identifikace otočky rektifikátoru 2, který zajišťuje příslušné

40 pootočení podélného identifikačního výstupku 210 v závislosti na aktuální otáčce ovládacího prvku 20 rektifikátoru 2, obsahuje variaci maltéžského mechanismu se čtvrtinovým maltéžským křížem 3, jehož otočný pohyb, který se přenáší na podélný identifikační výstupek 210, je vyvoláván unášecím čepem 4, a který je unášen ovládacím prvkem 20 rektifikátoru 2.

45 Na obr. 3 až 8 je znázorněno uspořádání zmíněné variace maltéžského mechanismu pro přenos rotačního pohybu ovládacího prvku 20 rektifikátoru 2 na podélný identifikační výstupek 210. Čtvrtinový maltéžský kříž 3 je otočně uložen na hřídeli 7, přičemž osa otáčení hřídele 7 je shodná s osou otáčení OI podélného identifikačního výstupku 210. Čtvrtinový maltéžský kříž 3 je s podélným identifikačním výstupkem 210 spřažen čepem 6, který je jedním svým koncem excentricky uložen ve čtvrtinovém maltéžském kříži 3 a svým druhým koncem je excentricky

50 uložen v podélném identifikačním výstupku 210. Čtvrtinový maltéžský kříž 3 je opatřen trojicí drážek 30, 31, 32, které jsou vůči sobě uspořádány v úhlových roztečích, a které jsou určeny pro spolupráci s unášecím čepem 4, a který je unášen ovládacím prvkem 20 rektifikátoru 2 ve směru šípky R a proti tomuto směru R.

55

Ve schematickém znázornění na obr. 10 je čtvrtinový maltézský kříž 3 s podélným identifikačním výstupkem 210 spřažen osovým čepem na hřídeli 7.

Funkce mechanismu je následující.

5

Obr. 3 a obr. 6 znázorňuje rektifikátor 2 nastavený v horní krajní poloze (v horní úvrati), tj. ve znázorněném příkladu provedení na začátku první otáčky rektifikátoru 2. V této poloze je unášecí čep 4, který je uložen v pouzdru 220 rektifikátoru 2, zasunut do první drážky 30 čtvrtinového maltézského kříže 3, který je otočně uložen na hřídeli 7. Osa otáčení hřídele 7 je přitom shodná s osou otáčení OI podélného identifikačního výstupku 210 a podélný identifikační výstupek 210 je situován podél kódovacího prostředku 211, viz obr. 1. Přenos otáčení čtvrtinového maltézského kříže 3 kolem osy otáčení hřídele 7 na podélný identifikační výstupek 210 je zajištěn čepem 6, který je jedním svým koncem uložen ve čtvrtinovém maltézském kříži 3 a svým druhým koncem je uložen v podélném identifikačním výstupku 210, jak je zřejmé z obr. 6. Při otáčení ovládacího prvku 20 rektifikátoru 2 spolu s čtvrtinovým maltézským křížem 3 směrem k tzv. druhé otáčce rektifikátoru 2 nejprve vyjede maltézský kříž 3 ve směru šipky R ze své polohy s unášecím čepem 4 v první drážce 30 čtvrtinového maltézského kříže 3 a ještě před dokončením první otáčky ovládacího prvku 20 rektifikátoru 2 najede střední drážka 31 čtvrtinového maltézského kříže 3 na unášecí čep 4, jak je čárkováným kroužkem znázorněno na obr. 3. Pokračováním otáčení ovládacího prvku 20 rektifikátoru 2 se o unášecí čep 4 pootočí čtvrtinový maltézský kříž 3 do polohy na obr. 4, což je poloha přechodu do druhé otáčky rektifikátoru 2. Přes čep 6 se toto pootočení čtvrtinového maltézského kříže 3 přenesou na podélný identifikační výstupek 210, který se rovněž pootočí. Nyní je tak indikován stav přechodu rektifikátoru 2 z první do druhé otáčky, který je zobrazen na obr. 4 a obr. 7. Tento stav je také indikován tak, že podélný identifikační výstupek 210 se pootočil a je nyní situován šikmo vůči kódovacímu prostředku 211, tedy v jakési mezipoloze mezi indikací rektifikátoru 2 v první otáčce podle obr. 1 a 1a a indikací rektifikátoru 2 ve druhé otáčce podle obr. 2 a 2a. Dalším otáčením ovládacího prvku 20 rektifikátoru 2 směrem ke konci druhé otáčky rektifikátoru 2 se unášecím čepem 4 dále pootočí čtvrtinový maltézský kříž 3 do polohy na obr. 5 s unášecím čepem znázorněným čárkováným kroužkem, čímž podélný identifikační výstupek 210 dokončí své pootočení do polohy na obr. 2 a 2a. Pokračujícím otáčením rektifikátoru 2 vyjede čárkovaný kroužek na obr. 5 znázorňující unášecí čep 4 ze střední drážky 31 čtvrtinového maltézského kříže 3, ovládací prvek 20 spolu s čtvrtinovým maltézským křížem 3 oběhne celý kruh ve směru šipky R a ještě před dokončením tohoto oběhu najede třetí drážka 32 čtvrtinového maltézského kříže 3 na unášecí čep 4, jak je znázorněno plným šrafovaným kroužkem na obr. 5, přičemž unášecí čep 4 dále brání dalšímu pohybu třetí drážky 32, čímž je blokováno i další otáčení ovládacího prvku 20 rektifikátoru 2, který je nyní na konci druhé otáčky (v dolní úvrati mechanismu). Tento koncový stav je zobrazen na obr. 5 a obr. 8.

40 V horní úvrati je také uplatněna funkce „zerostop“ ovládacího prvku 20 rektifikátoru 2, která je u znázorněného příkladu provedení dosažena výše popsáním mechanismem. Funkce „zerostop“ ovládacího prvku 20 rektifikátoru 2 vychází z toho, že je vytvořen pevný výchozí bod nastřelení zbraně, který umožní střelci návrat ovládacího prvku 20 rektifikátoru 2 vždy do stejné výchozí („nulové“) polohy. Polohu „zerostop“ je nutné nastavit po rektifikaci a nastřelení zbraně. Změna nastavení polohy „zerostop“ je u řešení podle tohoto vynálezu realizována pomocí alespoň jednoho aretačního šroubu 8, viz obr. 9, který je příčně zašroubován v ovládacím prvku 20 rektifikátoru 2, a který dosedá ve své zašroubované poloze svým čelem na boční stěnu rektifikačního šroubu 230, přičemž aretuje (ve své zašroubované poloze) nebo uvolňuje (ve své uvolněné poloze) vzájemný otočný pohyb rektifikačního šroubu 230 a ovládacího prvku 20 rektifikátoru 2. Uvolněním aretačních šroubů 8 se uvolní spojení rektifikačního šroubu 230 a ovládacího prvku 20 rektifikátoru 2, načež se otáčením ovládacího prvku 20 rektifikátoru 2 „na doraz“ nastaví výchozí (nulová) poloha ovládacího prvku 20 rektifikátoru 2 spolu s čtvrtinovým maltézským křížem 3 vůči pouzdru 220 spolu s unášecím čepem 4, ve které se aretační šrouby 8 opět dotáhnou, čímž dojde k zafixování této výchozí polohy plnění funkce „zerostop“ pro celý mechanismus podle vynálezu.

55

V neznázorněném příkladu provedení je modifikovaný maltézský mechanismus opatřen větším počtem vhodně vůči sobě směřovaných drážek pro unášecí čep 4, což umožňuje znázornit větší počet otáček rektifikátoru 2 než jsou základní 2 otáčky, čemuž je uzpůsoben tvar a provedení podélného identifikačního výstupku 210 a kódovacího prostředku 211, zejména proto, že podélný kódovací výstupek 210 musí zaujímat vůči kódovacímu prostředku 211 více pootočených poloh, než jsou základní zde popsané 2 polohy a současně je potřeba, aby tento větší počet vzájemných poloh podélného identifikačního výstupku 210 a kódovacího prostředku 211 bylo uživatelem spolehlivě rozpoznáván jak vizuálně, tak i pohmatem při ztížené viditelnosti nebo i v naprosté tmě.

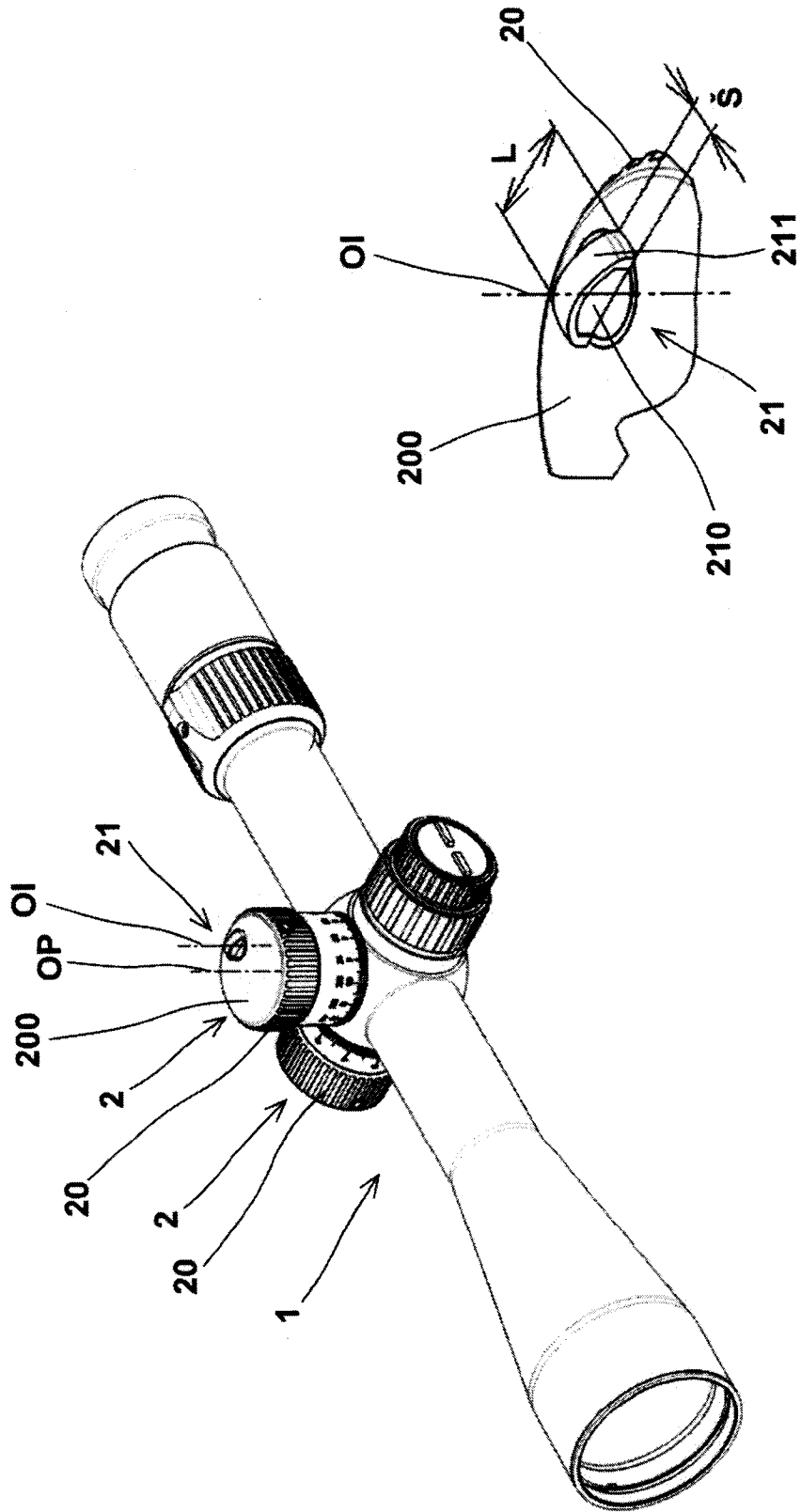
PATENTOVÉ NÁROKY

1. Optický zaměřovač se zařízením pro indikaci otočky rektifikátoru a funkcí zerostop, který obsahuje podélné tělo (1), ve kterém jsou uloženy prvky zaměřovače, které jsou spřaženy s alespoň jedním mechanismem rektifikátoru (2), který obsahuje otočný ovládací prvek (20) pro manuální ovládání uživatelem zaměřovače, přičemž rektifikátor (2) je opatřen signalizátorem (21) otočky rektifikátoru (2), který vystupuje z horní plochy (200) rektifikátoru (2), a který je spřažen s mechanismem identifikace otočky rektifikátoru (2), **vyznačující se tím**, že signalizátor (21) obsahuje podélný identifikační výstupek (210), který je svojí délkou (L) situován ve směru podél horní plochy (200) rektifikátoru (2), a který je otočný kolem osy OI, která je kolmá na délku (L) podélného identifikačního výstupku (210) a současně je rovnoběžná s osou (OP) otáčení ovládacího prvku (20) rektifikátoru (2), přičemž podélný identifikační výstupek (210) je kolem osy OI otočný mezi svou základní polohou a otočenou polohou, přičemž podélnému identifikačnímu výstupku (210) je přiřazen kódovací prostředek (211), který je uložen na horní ploše (200) rektifikátoru (2) a je situován nad horní plochou podélného identifikačního výstupku (210).
2. Optický zaměřovač podle nároku 1, **vyznačující se tím**, že kódovací prostředek (211) je tvořen alespoň jedním podélným páskem.
3. Optický zaměřovač podle nároku 1 nebo 2, **vyznačující se tím**, že podélný identifikační výstupek (210) je ve svých krajních polohách pootočen o 90°.
4. Optický zaměřovač podle kteréhokoli z nároků 1 až 3, **vyznačující se tím**, že kódovací prostředek (211) je tvořen tvarovaným páskem, který svojí spodní plochou kopíruje tvar horní plochy podélného identifikačního výstupku (210).
5. Optický zaměřovač podle kteréhokoli z nároků 1 až 4, **vyznačující se tím**, že kódovací prostředek (211) má šířku odpovídající šířce (Š) podélného identifikačního výstupku (210).
6. Optický zaměřovač podle kteréhokoli z nároků 1 až 5, **vyznačující se tím**, že podélný identifikační výstupek (210) je barevně odlišen od kódovacího prostředku (211).
7. Optický zaměřovač podle kteréhokoli z nároků 1 až 6, **vyznačující se tím**, že podélný identifikační výstupek (210) a ovládací prvek (20) rektifikátoru (2) jsou spřaženy maltézským mechanismem se čtvrtinovým maltézským křížem (3).
8. Optický zaměřovač podle nároku 7, **vyznačující se tím**, že čtvrtinový maltézský kříž (3) je otočně uložen na hřídeli (7), jehož osa otáčení je shodná s osou otáčení OI podélného identifikačního výstupku (210), přičemž čtvrtinový maltézský kříž (3) je s podélným identifikačním výstupkem (210) spřažen osovým čepem na hřídeli (7) nebo excentrickým čepem

(6), který je jedním svým koncem excentricky uložen ve čtvrtinovém maltézském kříži (3) a svým druhým koncem je excentricky uložen v podélném identifikačním výstupku (210).

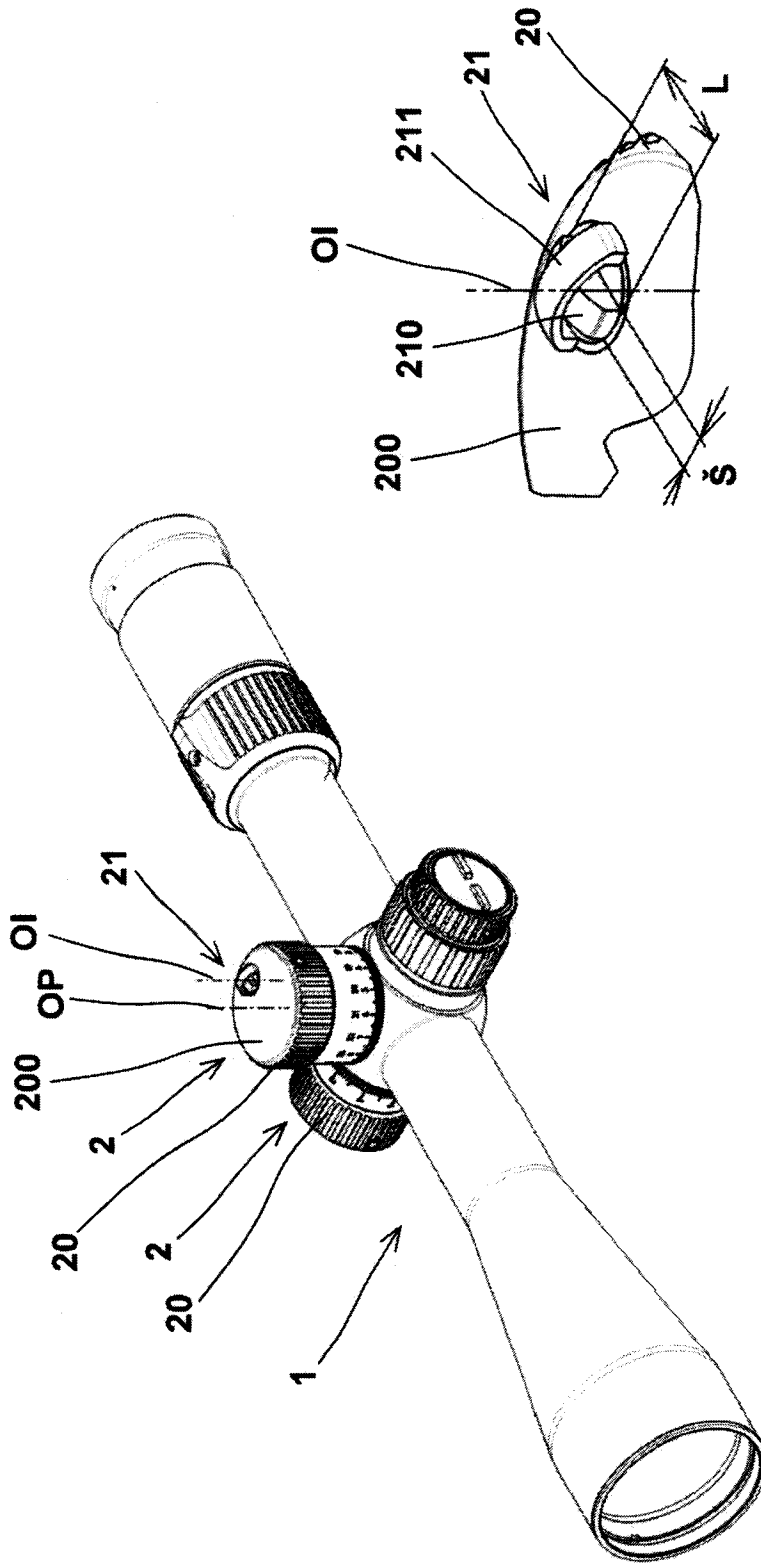
5 **9.** Optický zaměřovač podle nároku 8, **vyznačující se tím**, že čtvrtinový maltézský kříž (3), který je spojen s ovládacím prvkem (20) rektifikátoru (2) je opatřen trojicí drážek (30, 31, 32), které jsou vůči sobě uspořádány v úhlových roztečích a do kterých zapadá unášecí čep (4), který je uložen na pouzdru (220) rektifikátoru (2).

10 **10.** Optický zaměřovač podle kteréhokoli z nároků 1 až 9, **vyznačující se tím**, že v ovládacím prvku (20) rektifikátoru (2) je příčně k jeho ose OP otáčení uložen alespoň jeden aretační šroub (8) dosedající v zašroubované poloze svým čelem na boční stěnu rektifikačního šroubu (230).



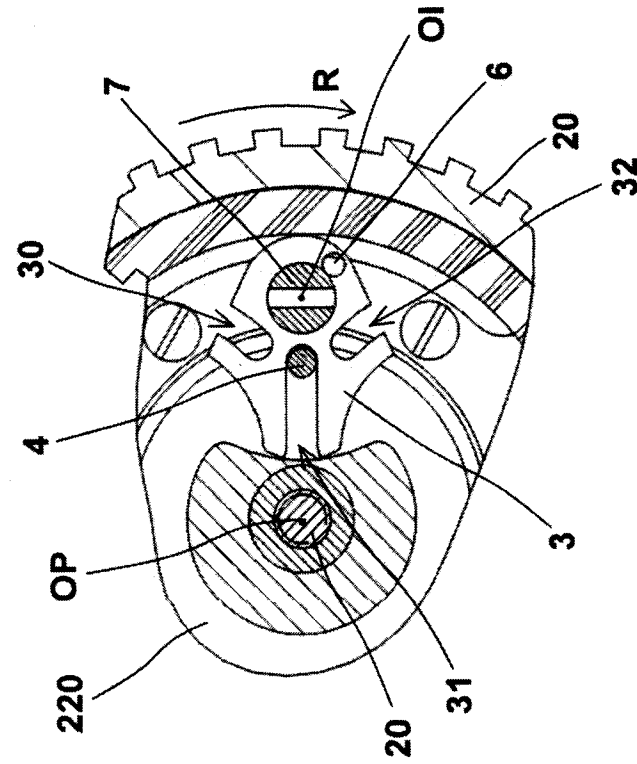
Obr. 1a

Obr. 1

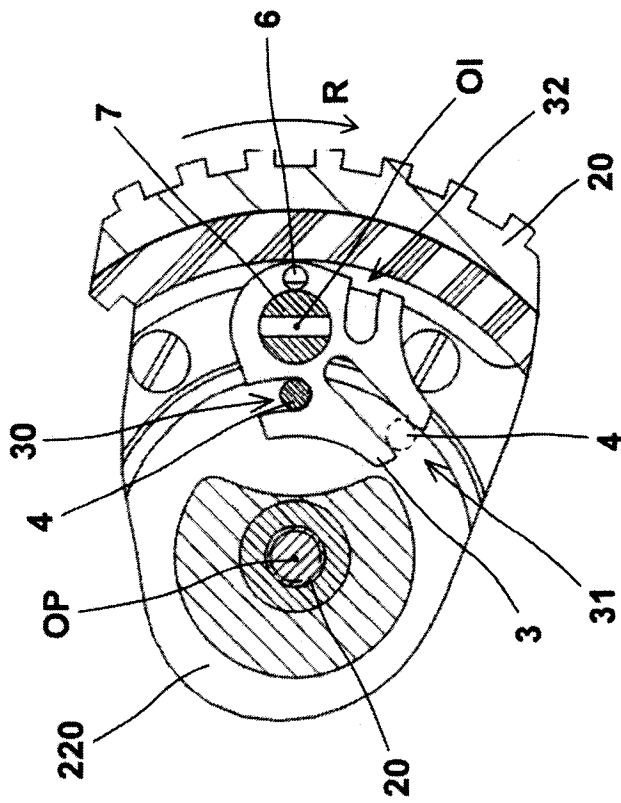


Obr. 2a

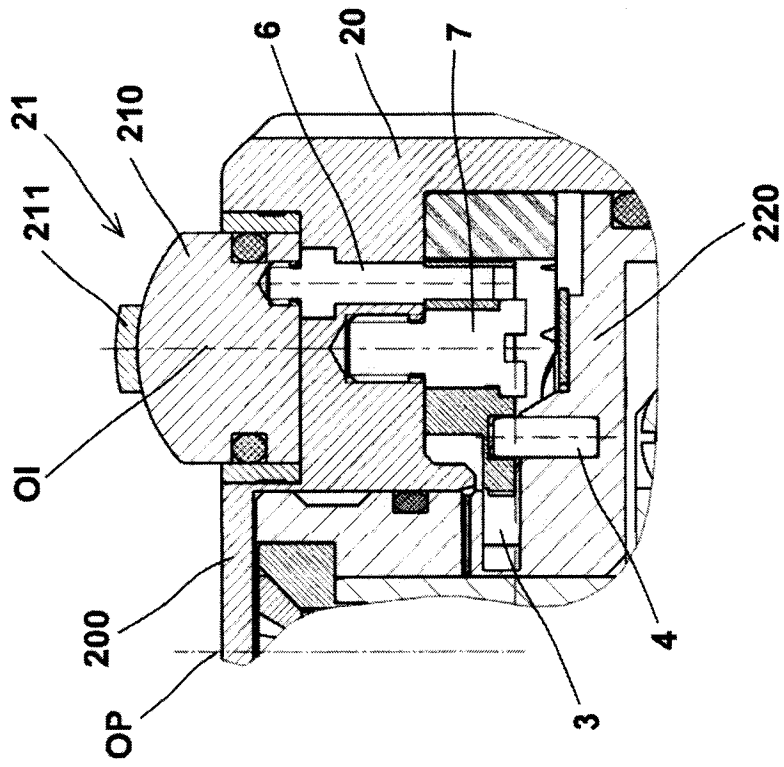
Obr. 2



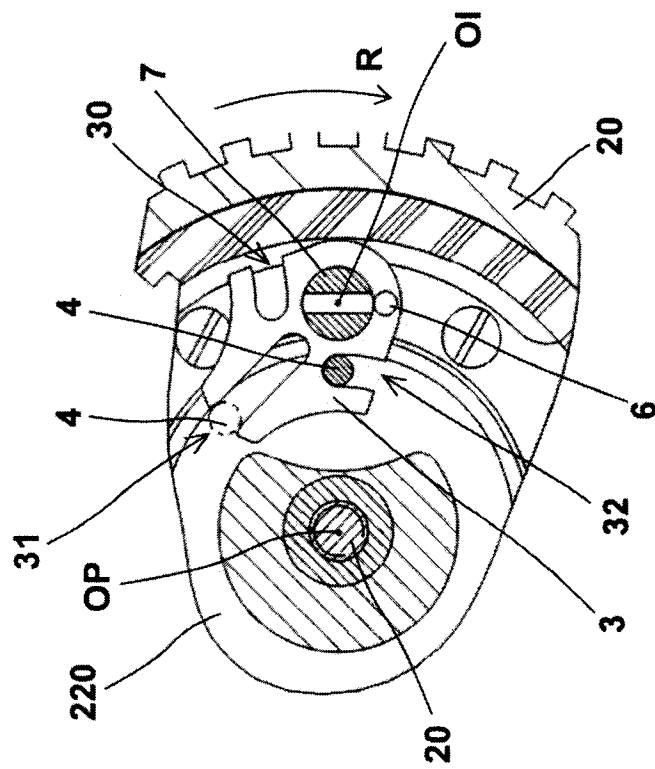
Obr. 4



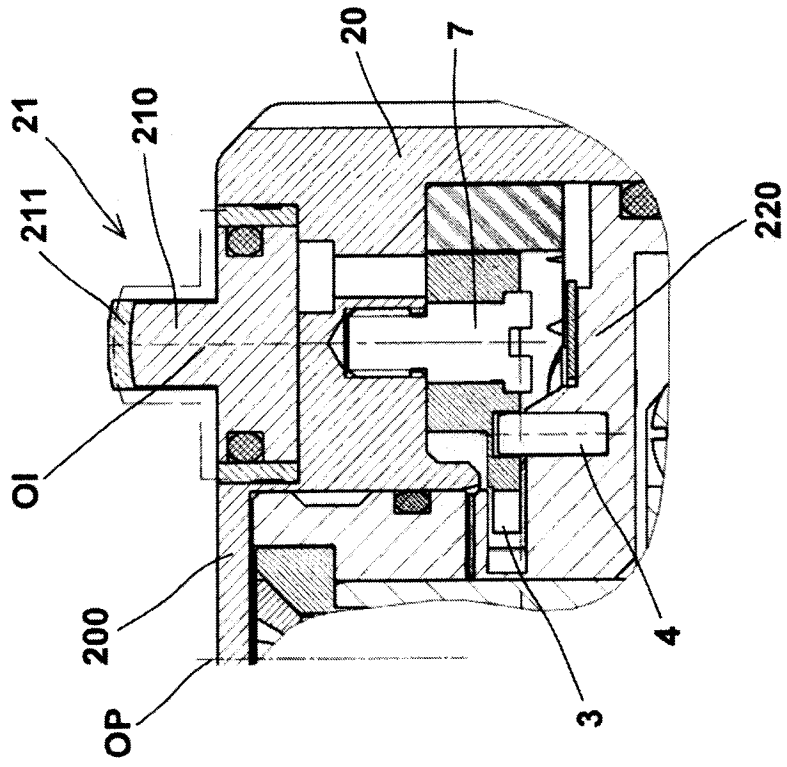
Obr. 3



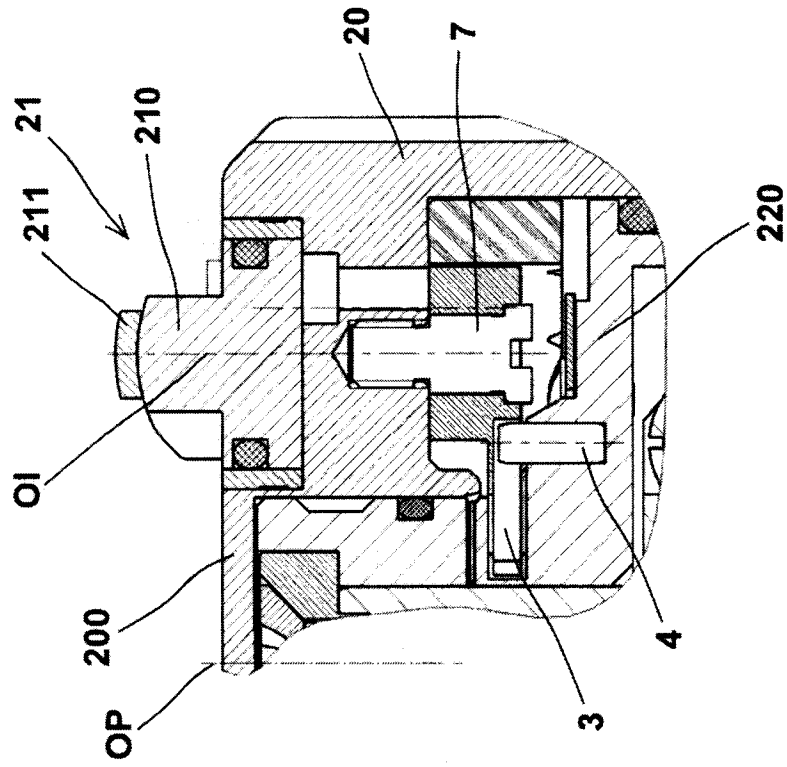
Obr. 6



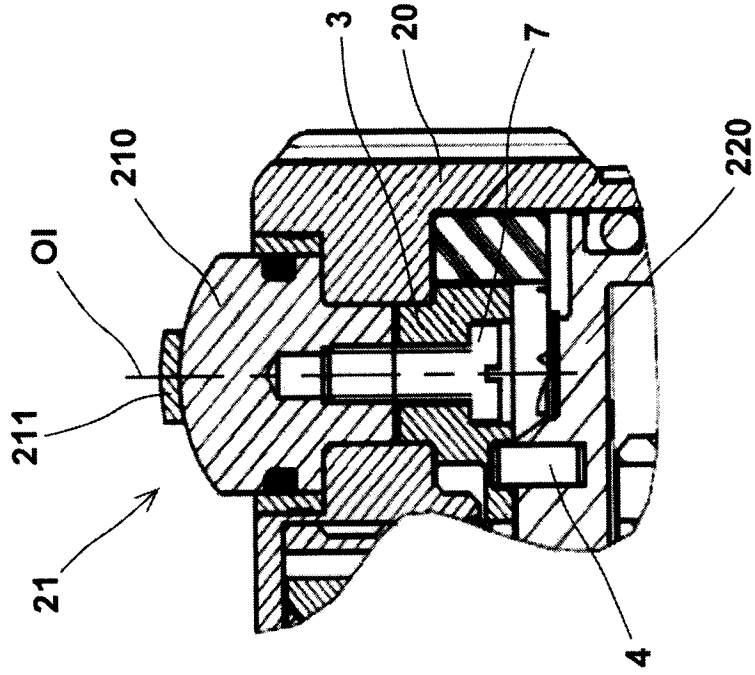
Obr. 5



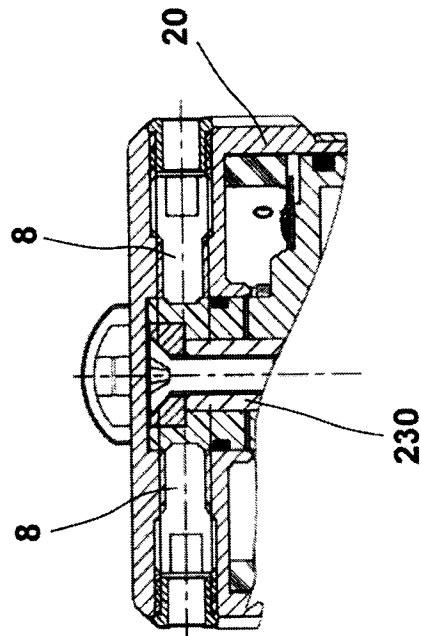
Obr. 8



Obr. 7



Obr. 10



Obr. 9

Konec dokumentu