

DE 000010223628 A1

Anmeldeland: DE
Anmeldenummer: 10223628
Anmeldedatum: 28.05.2002
Veröffentlichungsdatum: 11.12.2003
Hauptklasse: A01K 97/10
MCD-Nebenklasse: A01K 97/10(2006.01,A)
CPC: A01K 97/10
ECLA: A01K 97/10
Anmelder: Kageler, Cord, 67659 Kaiserslautern, DE

[EN]Holder for a fishing rod comprises a rod support connected via a hinge to an anchoring device and pivoted by a gear mechanism arranged between the support and the anchoring device and a turning device connected to the gear mechanism

[DE]Angelrutenhalter

[EN]Holder for a fishing rod (2) comprises a rod support (1) connected via a hinge (3) to an anchoring device (4) so that it can be locked in different pivoting positions. The support is pivoted by a gear mechanism arranged between the support and the anchoring device and a turning device (7) connected to the gear mechanism. Preferred Features: The gear mechanism is integrated in the hinge. The turning device is a crank handle and/or a turning knob. The support is automatically locked in position when the turning device is inactive and automatically unlocked when the turning device is active.

[DE]Die Erfindung betrifft einen Halter für Angelruten mit einem die Angelrute (2) aufnehmenden Träger (1), der über ein Gelenk (3) mit einer Verankerung (4) verbunden und an der Verankerung (4) in verschiedenen Schwenkstellungen arretierbar ist. Erfindungsgemäß ist der Träger (1) über ein zwischen Träger (1) und Verankerung (4) geschaltetes Getriebe und eine mit dem Getriebe verbundene Drehantriebseinrichtung (7) verschwenkbar. Zweckmäßig ist das Getriebe in das Gelenk (3) integriert und die Drehantriebseinrichtung weist eine von Hand drehbare Kurbel (7) oder/und einen Drehknopf auf.

Seite 1 --- (BI, AB)

Seite 2 --- (DE)

[0001] Die Erfindung betrifft einen Halter für Angelruten mit einem die Angelrute aufnehmenden Träger, der über ein Gelenk mit einer Verankerung verbunden und an der Verankerung in verschiedenen Schwenkstellungen arretierbar ist.

[0002] Durch Benutzung sind solche Rutenhalter bekannt, deren Gelenkverbindungsteil sich durch Festziehen von Klemmschrauben in gewünschten Schwenkstellungen des Trägers blockieren lässt. So kann die Angelrute an dem Träger in einer geneigten Stellung, in welcher sie über den Uferand eines Angelgewässers ragt, und einer steileren Stellung, in welcher an Land z. B. Manipulationen an dem von der Rute herabhängenden Köder möglich sind, gehalten werden.

[0003] Der vorliegenden Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, einen neuen Halter der eingangs erwähnten Art zu schaffen, durch den sich Angelruten mit geringerem Aufwand als durch die bekannten Halter nach dem Stand der Technik verschwenken lassen.

[0004] Der diese Aufgabe lösende Halter nach der Erfindung ist dadurch gekennzeichnet, dass der Träger über ein zwischen Träger und Verankerung geschaltetes Getriebe und eine mit dem Getriebe verbundene Drehantriebseinrichtung verschwenkbar ist.

[0005] Durch einen solchen Halter mit einer Drehantriebseinrichtung lässt sich die Neigung des Trägers und damit der Angelrute bequem einstellen. Im Unterschied zum Halter nach dem Stand der Technik braucht die Rute bzw. der Ruten Träger zur Verschwenkung nicht direkt von Hand bewegt zu werden.

[0006] Bei der Drehantriebseinrichtung kann es sich um eine von Hand drehbare Kurbel oder um einen Drehknopf handeln.

[0007] Platzsparend ist das Getriebe in das Gelenk integriert. Entsprechend ist die Kurbel oder der Drehknopf an dem Gelenk angebracht.

[0008] In einer besonders bevorzugten Ausführungsform der Erfindung ist der Träger automatisch mit dem Wegfall des Drehmoments der Drehantriebseinrichtung arretiert.

[0009] Umgekehrt ist die Arretierung des Trägers durch Aktivierung der Drehantriebseinrichtung automatisch lösbar, d. h. mit der Drehung der Kurbel bzw. des Drehknopfs wird die Arretierung automatisch gelöst, während mit der Beendigung der Drehung der Träger in der erreichten Neigungsposition festliegt. Besondere Maßnahmen zur Arretierung oder Lösung der Arretierung wie bei dem Halter nach dem Stand der Technik sind nicht erforderlich.

[0010] Das Gelenk kann eine Langlochlagerung aufweisen und die Gelenkteile können in der Langlochlagerung gegeneinander unter Arretierung des Gelenks bzw. unter Lösung der Arretierung verschiebbar sein.

[0011] Diese Verschiebung kann z. B. dadurch bewirkt werden, dass ein durch die Drehantriebseinrichtung bewegtes, in eine Zahnung an einem der Gelenkteile eingreifendes Zahnrad das Gelenkteil radial entlang der Langlochlagerung gegen das Gewicht des Trägers und einer auf dem Träger gehaltenen Angelrute verschiebt und damit einen zwischen den Gelenkteilen gebildeten Zahneingriff löst. Bei Wegfall des durch die Drehantriebseinrichtung erzeugten Drehmoments entfällt die durch das Zahnrad und dessen Eingriff in die Zahnung erzeugte radiale Verschiebungskraft und die Gelenkteile gelangen unter gegenseitiger Verschiebung entlang der Langlochlagerung wieder in die Stellung, in der sie gegenseitig blockiert sind.

[0012] Alternativ könnte der Träger durch Reibschluss arretierbar sein und das Getriebe z. B. ein Schneckengetriebe umfassen, wobei ein Schneckenantriebsrad unmittelbar mit der Drehantriebseinrichtung verbunden ist und in eine z. B. an einem der Gelenkteile gebildete Zahnung eingreift.

[0013] Bei der Verankerung handelt es sich um eine Bodenverankerung, die sich z. B. in den Boden am Ufer eines Angelgewässers hineintreiben lässt.

[0014] Die Erfindung soll nun anhand von Ausführungsbeispielen und der beiliegenden, sich auf diese Ausführungsbeispiele beziehenden Zeichnungen erläutert werden. Es zeigen:

[0015] Fig. 1 einen Halter nach der Erfindung in einer Seitenansicht,

[0016] Fig. 2 ein in dem Halter von Fig. 1 verwendetes Gelenk in einer geschnittenen Seitenansicht gemäß Schnittlinie B-B von Fig. 3,

[0017] Fig. 3 das Gelenk von Fig. 2 in einer Teilschnittansicht gemäß Schnittlinie A-A von Fig. 2, und

[0018] Fig. 4 ein weiteres Ausführungsbeispiel für ein in einem Halter nach der Erfindung verwendbares Gelenk mit einem Getriebe und einer Drehantriebseinrichtung.

[0019] Der in Fig. 1 gezeigte Rutenhalter weist einen Träger 1 zur Halterung einer Angelrute 2 auf. Der Träger 1 ist über ein Gelenk 3 mit einer Verankerung 4 verbunden, die in den Boden 5 am Ufer eines Angelgewässers 6 gerammt ist.

[0020] An dem Gelenk ist eine Kurbel 7 vorgesehen, über welche die Neigung des Trägers 1 und damit die Neigung der durch den Träger gehaltenen Angelrute gemäß Pfeil 8 verstellt werden kann.

[0021] Es wird nun auf Fig. 2 und 3 Bezug genommen, in welchen das Gelenk 3 gesondert dargestellt ist.

[0022] Das Gelenk weist ein flaches mit dem Träger 1 verbundenes Gelenkteil 9 und ein gegen das Gelenkteil 9 verschwenkbares, mit der Verankerung 4 verbundenes Gabelgelenkteil 10 mit Gabelschenkeln 11 und 12 auf.

[0023] In dem Gelenkteil 9 ist ein Langloch 13 gebildet, durch das ein mit den Gabelschenkeln 11 und 12 verbundener Achsbolzen 14 geführt ist.

[0024] Der Gelenkteil 9 weist ferner ein gebogenes Langloch 15 auf, dessen dem Langloch 13 zugewandter Rand mit einer bei 16 angedeuteten Zahnung versehen ist. In die Zahnung 16 greift ein mit einer Antriebswelle 17 der Kurbel 7 verbundenes Zahnrad 18 ein, wobei die Antriebswelle 17 an den Gabelschenkeln 11 und 12 des Gabelgelenkteils 10 gelagert ist.

[0025] Zwischen den Schenkeln 11 und 12 des Gabelgelenkteils 10 ist ein Block 19 mit einer Zahnung 20 angeordnet, welche einer am Außenrand des Gelenkteils 9 gebildeten Zahnung 21 gegenüberliegt. Die Zahnhöhe in den Zahnungen 20 und 21 ist deutlich geringer als die Zahnhöhe in der Zahnung 16 bzw. die Höhe der Zähne des Zahnrades 18.

[0026] Der Gelenkteil 9 weist ein weiteres gebogenes Langloch 22 auf, durch das ein mit den Gabelschenkeln 11 und 12 verbundener Nietbolzen 23 geführt ist. Der Nietbolzen 23 hält die Gabelschkel 11 und 12 an ihren freien Enden zueinander im gewünschten Abstand. Weitere solche unterhalb des Gelenkteils 9 angebrachte Nietbolzen sind in den Fig. 2 und 3 nicht gezeigt.

[0027] Solange die Kurbel 7 nicht betätigt wird, werden die Zahnungen 20 und 21 durch das Gewicht der Angel 2 und des Trägers 1 miteinander im Eingriff gehalten, so dass der Gelenkteil 9 an einer Drehung um den Achsbolzen 14 gehindert ist. Der Träger 1 mit der Angel 2 verbleibt in der betreffenden Neigungsposition.

[0028] Wird die Kurbel 7 betätigt, so erfolgt über die Zahnflanken der Zähne des Zahnrads 18 und die Zähne der Zahnung 16 eine Kraftübertragung derart, dass es zu einer Verschiebung des Gelenkteils 9 in Längsrichtung des Langlochs 13 kommt. Damit werden die Zahnungen 20 und 21 unter Lösung der Arretierung aus ihrem gegenseitigen Eingriff

Seite 3 --- (CL, DE)

gebracht. Durch Drehung des Zahnrads 18 mit Hilfe der Kurbel 7 lässt sich der Gelenkteil 9 und damit der Träger 1 mit der Angel 2 nun in einem gewünschten Bereich verschwenken. Insbesondere kann die Angel fast senkrecht gestellt werden. Damit sind Manipulationen an dem von der Angel herabhängenden Köder bzw. ein Austausch des Köders möglich.

[0029] Hört der Benutzer auf, die Kurbel 7 zu betätigen und ein Drehmoment auszuüben, so bewegt sich der Gelenkteil 9 unter dem Einfluss des Gewichts von Träger und Angel entlang dem Langloch 13 in entgegengesetzter Richtung, so dass die Zahnungen 20 und 21 wieder miteinander in Eingriff kommen und die Gelenkteile gegen Drehung blockiert sind.

[0030] Im Unterschied zu dem gezeigten Ausführungsbeispiel könnte die Längsachse des Langlochs 13 zur Vertikalen geneigt sein.

[0031] Es wird nun auf das Ausführungsbeispiel von Fig. 4 Bezug genommen, wo gleiche und gleichwirkende Teile mit derselben Bezugszahl wie bei dem vorangehenden Ausführungsbeispiel bezeichnet sind und der betreffenden Bezugszahl jeweils der Buchstabe a beigefügt ist.

[0032] Das Ausführungsbeispiel von Fig. 4 unterscheidet sich von dem vorangehenden Ausführungsbeispiel dadurch, dass eine Antriebswelle 17a einer Kurbel 7a nicht parallel sondern senkrecht zur Drehachse eines Achsbolzens 14a steht, der durch eine Rundbohrung 13a in einem Gelenkteil 9a geführt ist.

[0033] Die zwischen den Gabelschenkeln eines Gabelgelenkteils 10a verlaufende Antriebswelle 17a der Kurbel 7a ist in zwischen den Gabelschenkeln angeordneten Blöcken 24 und 25 drehbar gelagert und durch Ringvorsprünge 26 und 27 gegen axiale Verschiebung gesichert.

[0034] An der Antriebswelle 17a ist ein Schneckenrad 28 gebildet, welches in eine Zahnung 29 am Außenrand des Gelenkteils 9a eingreift.

[0035] Bei Drehung der Kurbel 7a wird der Gelenkteil 9a durch das ortsfeste Schneckenrad 28 verschwenkt.

[0036] Die zwischen der Zahnung 29 und dem Schneckenrad 28 bei Stillstand der Kurbel 7a auftretenden Haftreibungskräfte sind so groß, dass ein mit dem Gelenkteil 9a verbundener, eine Angel haltender Träger in jeder durch die Kurbel eingestellten Stellung verbleibt, ohne die Kurbel 7a festhalten zu müssen.

1. Halter für Angelruten mit einem die Angelruten (2) aufnehmenden Träger (1), der über ein Gelenk (3) mit einer Verankerung (4) verbunden und an der Verankerung in verschiedenen Schwenkstellungen arretierbar ist, dadurch gekennzeichnet, dass der Träger (1) über ein zwischen Träger (1) und Verankerung (4) geschaltetes Getriebe (16, 18; 28, 29) und eine mit dem Getriebe verbundene Drehantriebseinrichtung (7, 17) verschwenkbar ist. 2. Halter nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass das Getriebe (16, 18; 28, 29) in das Gelenk (3) integriert ist. 3. Halter nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, dass die Drehantriebseinrichtung (7, 17) eine von Hand drehbare Kurbel (7) oder/und einen Drehknopf aufweist. 4. Halter nach einem der Ansprüche 1 bis 3, dadurch gekennzeichnet, dass der Träger (1) automatisch mit dem Wegfall des Drehmoments der Drehantriebseinrichtung (7, 17) arretiert ist. 5. Halter nach einem der Ansprüche 1 bis 4, dadurch gekennzeichnet, dass die Arretierung des Trägers (1) durch Aktivierung der Drehantriebseinrichtung (7, 17) automatisch lösbar ist. 6. Halter nach einem der Ansprüche 1 bis 5, dadurch gekennzeichnet, dass die Arretierung durch das einsetzende Drehmoment der Drehantriebseinrichtung automatisch lösbar ist. 7. Halter nach einem der Ansprüche 1 bis 6, dadurch gekennzeichnet, dass das Gelenk (3) eine Langlochlagerung (13, 14) aufweist und die Gelenkteile (9, 10) in der Langlochlagerung gegeneinander unter Arretierung des Gelenks (3) bzw. Lösung der Arretierung verschiebbar sind. 8. Halter nach einem der Ansprüche 1 bis 7, dadurch gekennzeichnet, dass der Träger (1a) durch Reibschluss arretierbar ist. 9. Halter nach einem der Ansprüche 1 bis 8, dadurch gekennzeichnet, dass das Getriebe ein Schneckengetriebe (28, 29) umfasst. 10. Halter nach einem der Ansprüche 1 bis 9, dadurch gekennzeichnet, dass die Verankerung eine Bodenverankerung (4) ist.

Seite 4 --- (DR)

Seite 5 --- (DR)

Seite 6 --- (DR)