



rótula en la articulación.

La figura 5ª es la segunda fase de dicho acoplamiento.

20.-

La figura 6ª presenta los tres elementos en la iniciación de la tercera fase.

La figura 7ª muestra la cuarta y última fase por dos de las caras.

Las figuras 8ª y 9ª son dos ejemplos de inclinación de la junta articulada.

25.-

Está constituido el conjunto por una rótula B con sección esférica, la cual tiene practicada dos canales C que se cruzan en ángulo recto de modo que el fondo de las mismas crea la superficie de un núcleo F, dos de cuyas caras diametralmente opuestas y situadas en la intersección de las dos canales citadas, forman sendas zonas planas E con ancho equivalente a la tercera parte del diámetro de la pieza, mientras las restantes constituyen cuatro superficies A semicilíndricas.

30.-

El cuerpo D con cuyo acoplamiento se inicia la primera fase del montaje de la articulación, es una pieza cilíndrica que tiene practicada en su cabeza un rebaje cóncavo G donde van dispuestos en sentido diametral dos planos H, cuyos bordes forman el esquema de un espacio circular I cortado por su parte superior de modo que constituye una abertura K equivalente también a la tercera parte de su diámetro, mientras que en la zona superior va centrada una canal J para separar los planos H.

35.-

40.-

El otro cuerpo L que complementa la junta universal, tiene idénticas características que el ya descrito, pero el plano M situado en la superficie cóncava N, carece de la canal J con que va provisto en el cuerpo D.

45.-

El montaje de la articulación se verifica del modo siguiente:



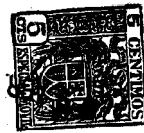
50.- La rótula B ha de encajarse en el cuerpo D, lo que exige situarla previamente de modo que las zonas planas E del núcleo F presenten sus respectivas superficies a los bordes de cada plano H, empujándola entonces sin dificultad hasta el fondo del rebajamiento cóncavo G para concluir así la primera fase (Fig.4^a).

55.- Inmediatamente se inicia la segunda (Fig.5^a), para lo que basta girar la rótula B a fin de que las superficies planas E, queden situadas en sentido perpendicular respecto al centro de la zona cóncava G, de modo que la abertura J practicada entre los planos H constituya en relación con la zona plana E -ahora en nivel inferior- un conducto P.

60.- A continuación tiene lugar la tercera fase (Fig.6^a) durante la cual se sitúa el cuerpo L en ángulo recto respecto a los otros elementos de la junta, orientando la abertura K en dirección a la rótula B de modo que un extremo del plano M pase a través del conducto P, mientras su otra extremidad penetra en la canal C desplazándose sobre la zona plana E opuesta, a fin de que el espacio circular I se acople a la superficie A del núcleo.

65.- La cuarta fase (Fig.7^a) que entraña el total acoplamiento de las piezas, consiste en impulsar al cuerpo L con objeto de que el mismo provoque el giro de la rótula B para cambiar la posición de las zonas planas E, a fin de que no puedan separarse los diferentes elementos de la junta, permitiéndole simultáneamente que ésta adopte la inclinación que se estime necesaria.

70.-
75.- Describa la naturaleza y objeto de éste Modelo de Utilidad, se declara que los puntos cuya propiedad y explotación exclusiva se solicita por 20 años en territorio español están incluidos en las siguientes



80.-

REIVINDICACIONES

1ª.-Junta universal para la unión de dos ejes, caracterizada porque consta de una rótula con sección esférica, en la cual van practicadas dos canales que se cruzan en ángulo recto y cuyos fondos respectivos constituyen la superficie del núcleo de la misma; forman zonas semicilíndricas excepto en la intersección de las dos canales, donde opuestas diametralmente hay dos zonas planas con ancho que equivale a la tercera parte del diámetro de la esfera.

85.-

2ª.-Junta universal para la unión de dos ejes, según la reivindicación 1ª; caracterizada porque en la cabeza de un cuerpo cilíndrico va practicado un rebaje cóncavo, de cuya superficie y en sentido diametral parten dos planos que forman con sus bordes un espacio circular, quedando separados los mismos por su parte inferior mediante una canal, mientras que por la superior los separa una abertura equivalente a la tercera parte del diámetro que tiene dicho espacio circular. Para encajar la cabeza del citado cuerpo cilíndrico en la rótula, se introduce ésta por la abertura que separa ambos planos, de modo que los bordes de estos resbalen por las dos zonas planas del núcleo hasta que la superficie de la esfera lleguen al fondo cóncavo, girándola luego para que dichas partes planas se situen perpendicularmente al centro de la concavidad, formando la inferior un conducto en relación con la abertura que separa los dos planos por la parte baja.-

90.-

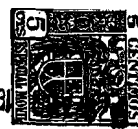
95.-

100.-

105.-

110.-

3ª.-Junta universal para la unión de dos ejes, según las reivindicaciones 1ª y 2ª, caracterizada porque el cuerpo complementario de la articulación por el lado opuesto lleva un solo plano que sobresale diametralmente del fondo de un rebajamiento cóncavo situado en la cabeza de dicha pieza, formando el borde interno de éste plano un espacio circular abierto por su parte superior en un tercio de su diámetro.



115.-

Para acoplar la cabeza de éste cuerpo en el resto de la junta, se dispone el mismo de modo que forme ángulo recto en relación con el otro cuerpo ya encajado en la rótula, a fin de que la abertura quede orientada hacia la canal, dando lugar a que un extremo de dicho plano pase a través del conducto que forma la separación inferior de los planos del otro cuerpo junto con la correspondiente zona plana del núcleo, mientras la otra extremidad penetra en la respectiva canal de la rotura para resbalar sobre la zona plana opuesta, con el fin de que la superficie del núcleo de la rótula se acople en el espacio circular que forma el borde del plano. Luego se impulsa éste cuerpo, provocando el giro de la rótula para cambiar la posición de las zonas planas, lo que impide que puedan separarse los tres elementos, al propio tiempo que éstas tocan entre sí la inclinación conveniente.

120.-

125.-

4^a.- "JUNTA UNIVERSAL PARA LA UNION DE DOS EJES".-

Tal como queda descrito en la memoria que antecede que consta de cinco hojas numeradas y mecanografiadas a las que se acompaña otra de dibujos para su mejor comprensión.-

Madrid, = 9 ABR. 1950

Rodolfo de la Torre,



Fig. 1

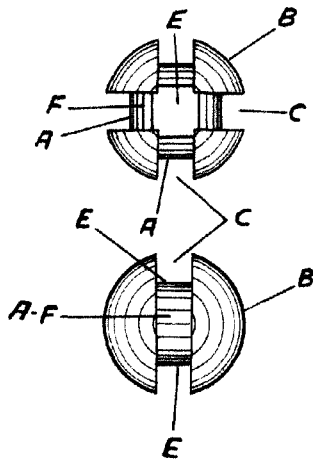


Fig. 2

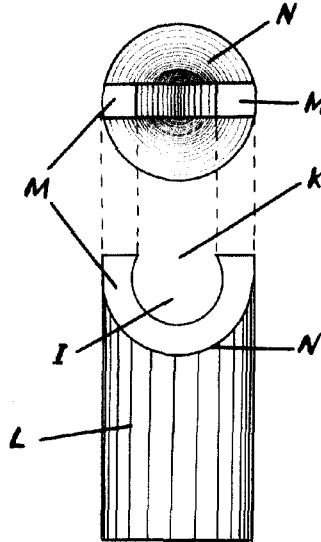


Fig. 3

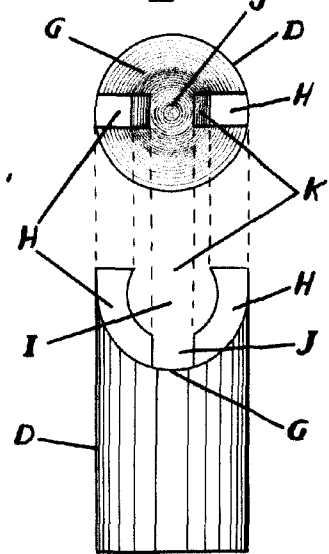


Fig. 4

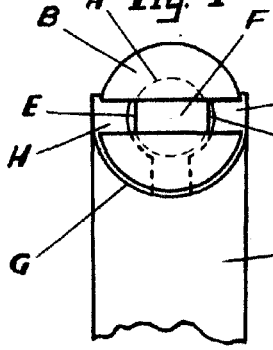


Fig. 5

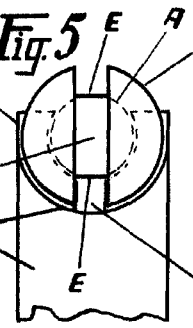


Fig. 6

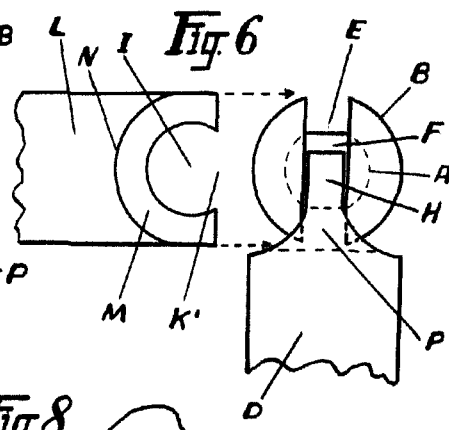


Fig. 7

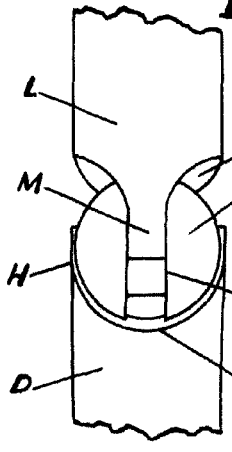


Fig. 8

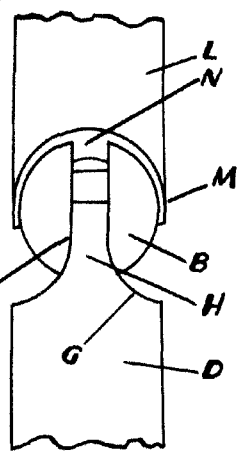
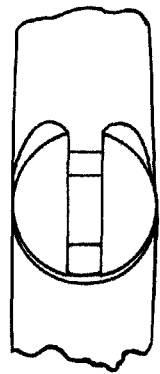


Fig. 9



Escala variable

Rodolfo de la Torre

E. 18