



H.V.

M E M O R I A D E S C R I P T I V A

para un certificado de adición, por = Mejoras introducidas en el objeto de la patente principal número 114216 = a favor de la R/S. Gesellschaft für Elektrische Apparate m.b.H., residente en Berlin Marienfelde (Alemania).-

= = = = =

Según la patente principal núm. 114216, el ajuste a distancia de cualesquiera objetos se consigue mediante un acoplamiento electromagnético unido con un motor en marcha permanente y el cual se manobra por emisión de contactos en el receptor de un sistema de transmisión a distancia. El acoplamiento puede construirse de diversa forma, como acoplamiento magnético o como acoplamiento de garras, de conos y de láminas maniobrado magnéticamente.

Para conseguir, siendo constantemente grande la velocidad de ajuste en el transmisor, una velocidad subordinada suficientemente grande en el movimiento de ajuste, se unen según el invento dos o mas acoplamientos electromagnéticos por medio de un órgano sumador y mediante una disposición de contactos se los acopla sucesivamente de manera que su velocidad se transmita a la transmisión sumadora,



que desplaza a un objeto que se ha de ajustar. Gracias a esta disposición se tiene también la posibilidad de utilizar la subsiguiente emisión de contactos para conectar otros motores de accionamiento, cuyos acoplamientos estén unidos con el del primer motor en igual forma mediante una transmisión de adición, con lo cual, además de un aumento de velocidad, se puede conseguir una admisión aumentada de energía. El funcionamiento y los detalles del invento se describen mas detalladamente a continuación en un ejemplo de ejecución con referencia al adjunto dibujo.

La fig. 1 presenta en perspectiva la disposición de dos acoplamientos accionados por un motor habiéndose indicado uno de los dos acoplamientos. La fig. 2 es la correspondiente disposición de las conexiones.

Un motor 1 en marcha constante durante el servicio mueve, mediante el eje 2 y cada una por un par de ruedas cónicas 3, a otras dos ruedas cónicas 4 y 5 en sentido opuesto de cada una de las transmisiones de acoplamiento. Las ruedas cónicas 4 y 5 se unen firmemente con las ruedas rectas 6 y 7 y se apoyan libremente giratorias sobre un eje 8. Sobre el eje 8 se asientan firmemente acuña-das las ruedas rectas 9 y 10, las cuales engranan con otras ruedas rectas 11 y 12 construidas con doble corona dentada y las que a su vez engranan con ruedas rectas 6 y 7 locas. Estas ruedas rectas dobles 11 y 12 se apoyan sobre los pernos 13 y 14 fijos en los inducidos magnéticos 15 y 16. Estos inducidos magnéticos se forman por discos giratorios locos sobre el eje 8 y se encuentran frente a los rodillos 17 y 18 magnéticos colocados fijos y concéntricos sobre este eje, de manera que los rodillos en la excitación retienen a los discos 15 y 16, por lo que el eje 8 se pone en rotación para el ajuste del objeto en el sentido del giro de la rueda 4 o de la 5 según que se haya cerrado el contacto para el electroiman 17 o el 18. Ambos acoplamientos transmiten su movimiento a un engranaje su-mador 27 construido en cualquier forma conocida y cuya velocidad



de desplazamiento se transmite por el eje 28 al objeto que se haya de ajustar.

El receptor 19 de un sistema eléctrico de transmisión a distancia lleva sobre su eje 20 un disco 21 que en una parte de su periferia está provisto de un sector de contacto 22. Otro disco 23 dispuesto concéntricamente a éste y acoplado con el eje 28 que se ha de ajustar, está provisto de dos pares de rodillos de contacto 24 y 25 que resbalan sobre la periferia del disco 21. El segmento de contactos 22 se une a uno de los polos de la tensión que se ha de recibir, mientras que los rodillos de contacto 24 se unen con una de las disposiciones magnéticas de acoplamiento y los 25 con la otra, las cuales a su vez se unen al otro polo de la tensión a recibir. La conexión puede apreciarse en la fig. 2, en la que que las bobinas 30 y 31 representan las bobinas magnéticas de los electroimanes de rodillo de los dos acoplamientos unidos por el engranaje sumador 27 y accionados por el motor 1, mientras que las bobinas 32 y 33 sirven cada una para accionar un freno 26 apoyado sobre el eje 8. El freno a cada emisión de contactos se levanta del eje y despues del reajuste del disco 23 se vuelve a apoyar por la acción de un muelle en el eje 8, de manera que el mecanismo inmediatamente se para y se impide todo desplazamiento demasiado amplio por efecto de las masas volantes giratorias.

Si por el receptor 19 se hace girar tanto el disco 21 que uno de los rodillos 24 venga a colocarse sobre el segmento de contacto 22, entonces se conecta uno de los acoplamientos magnéticos 17 o 18 y se atrae su inducido 15 o 16, de suerte que éste se para respecto a las ruedas rectas giratorias 6 o 7. Estas ruedas 6 o 7 mueven entonces por las ruedas rectas dobles 11 o 12 a una de las ruedas rectas 9 o 10 y consiguientemente al eje 8 en uno o en otro sentido de rotación, con lo cual el disco de desplazamiento 23 acoplado con él por el engranaje sumador 27 sigue la rotación del disco 22 y siendo suficientemente la velocidad queda con su contacto 24 libre del segmento 22, despues de lo cual se vuelve a parar la disposición



de reajuste. Pero si la velocidad del receptor 19 es tan grande que no basta la velocidad del motor 1 de reajuste para hacer girar después al disco 23 con suficiente velocidad en la forma que se acaba de indicar, entonces llega poco a poco, en conformidad con el sentido de rotación, a colocarse uno de los rodillos de contacto 25 sobre el segmento 22, de manera que ahora se conecta uno de los electroimanes 17 o 18 del segundo acoplamiento y consiguientemente también gira su eje 8, de suerte que la transmisión sumadora realiza el reajuste del eje 28 con una velocidad aumentada. Si no basta la velocidad así obtenida para elevar la velocidad de desplazamiento del receptor, entonces pueden colocarse en el disco 23 en forma correspondiente otros rodillos de contacto que conecten luego otra disposición de acoplamiento accionada también por el motor 1, para comunicar así su velocidad por la transmisión sumadora 27 al eje 28 que se ha de desplazar.

En lugar de mover los dos acoplamientos por un motor, cada uno puede recibir independientemente un accionamiento especial, acoplándose el accionamiento del segundo y de cada uno de los otros acoplamientos por los rodillos de contacto 25, cuando la velocidad de reajuste no sea suficiente, de manera que así puede también transmitirse al mismo tiempo una fuerza aumentada para el ajuste.

N O T A.-

Descrito suficientemente el presente invento lo que se declara como de novedad e invención propia, son las siguientes reivindicaciones:

1.- Una disposición para el ajuste a distancia de cualesquiera objetos mediante la emisión de contactos en el receptor de un sistema de transmisión a distancia según la patente principal, caracterizada porque dos o varios acoplamientos electromagnéticos se disponen para que puedan embragarse sucesivamente por la emisión



de contactos en el receptor.

2.- Una disposición según lo reivindicado en el punto 1, caracterizada porque los ejes de desplazamiento de los acoplamientos se unen mediante un engranaje o transmisión sumadora que desplaza al objeto que se ha de ajustar.

3.- Una disposición según lo reivindicado, en los puntos 1 á 2, caracterizada porque para el accionamiento de cada uno ó de varios de los acoplamientos se prevé un motor especial el cual puede igualmente conectarse mediante la emisión de contactos en el receptor.

4.- Mejoras introducidas en el objeto de la patente principal número 114216.- Según se describe y reivindica en la presente memoria descriptiva y se ilustra con los dibujos que a la misma se acompañan.

Consta esta memoria de cinco páginas foliadas y escritas por una sola cara.

Madrid, 2 de agosto de 1929.

Leocadio López y López

P.P.=

A handwritten signature in dark ink, appearing to read 'Leocadio López y López', written over a horizontal line.

- 2 AGOS 1929



Fig. 1

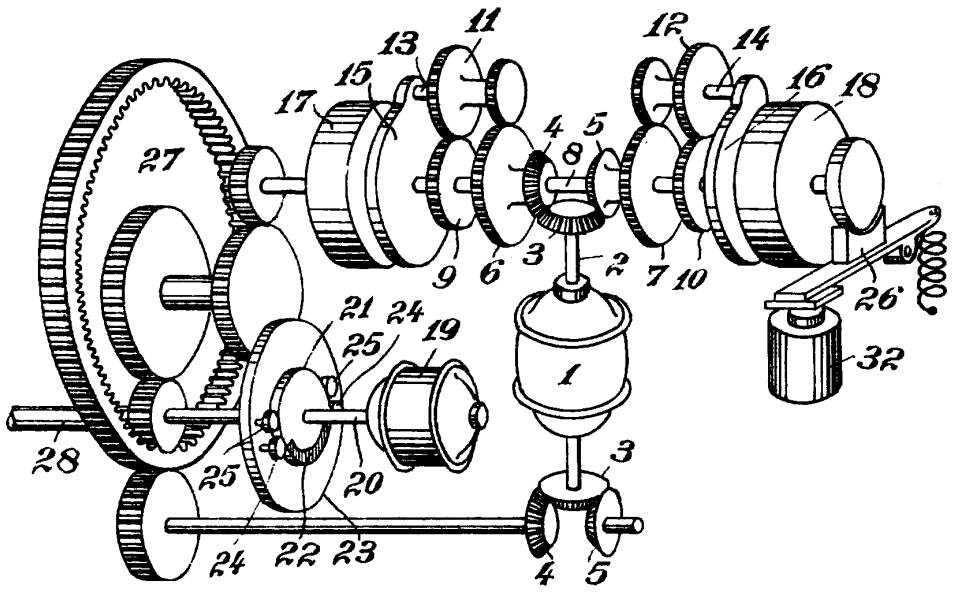
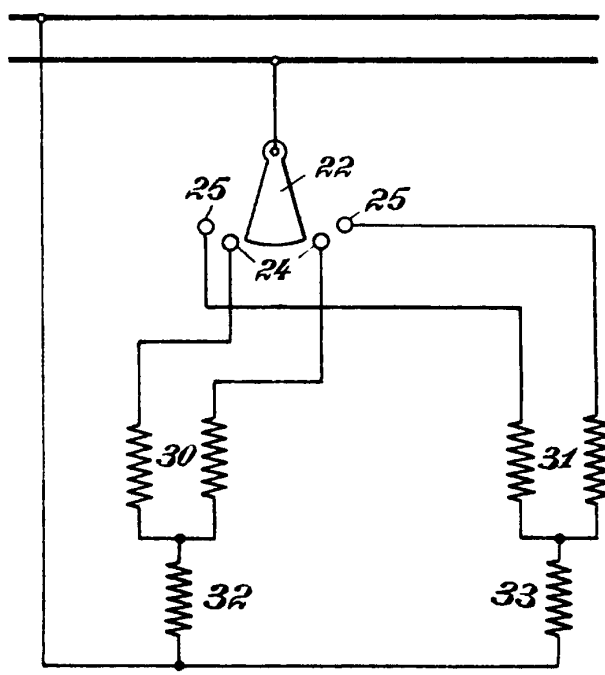


Fig. 2



ESCALA VARIABLE
LEOCADIO LÓPEZ
P.R. *López*