

2ª Unas formas de ejecución del dispositivo de regulación automática, según se reivindica en el punto 1ª particularmente las caracterizadas:

5 A) Por el hecho de que el esfuerzo que ha de transmitirse es un esfuerzo de tracción, de compresión, de flexión de torsión, o una combinación de estos esfuerzos, estando apropiado el sistema de unión a los esfuerzos que deba soportar.'

10 B) Por la naturaleza de la leva, cuyo perfil puede ser curvo plano o una curva alabeada, como por ejemplo un tornillo.'

15 C) Por el modo de pivotar de dicha leva, que depende de la naturaleza de ésta, pudiendo el eje de giro, por ejemplo, ser perpendicular a la dirección del esfuerzo, si la leva es una curva plana o paralela a esta dirección, si la leva es una curva alabeada, como por ejemplo un tornillo.'

20 D) Por la naturaleza de la superficie de apoyo para la leva, pudiendo ser esta superficie de apoyo solo tangente a la leva si esta no tiene un radio de curvatura constante, o bien tocar a la leva en una infinidad de puntos por ejemplo si la leva es un disco descentrado o un tornillo.'

25 E) Por el sistema de roquete y de trinquete que puede ser muy variable y que debe solamente reunir la condición de hacer girar la leva en un ángulo determinado cuando los desplazamientos relativos del roquete con relación al trinquete, han pasado de un valor determinado. Se deben considerar como comprendido en la designación "sistema de roquete y de trinquete" los dispositivos con arbotantes
30 que pueden utilizarse en ciertos casos.'

3. "Dispositivo de regulación automática para la transmisión de esfuerzos de toda clase y particularmente para frenos", todo tal y conforme se describe en la presente memoria y a título de ejemplo lo representan los adjuntos dibujos.

5

MADRID 21 Febrero 1930

P. A.