



160534

PATENTE DE INTRODUCCION

por 10 años

para "Un mecanismo de polea variable para transmitir velocidades graduables" - - - - -

a favor de D. Pablo SERRACANT RIBA, de nacionalidad y residencia españolas.

- - - - -

MEMORIA DESCRIPTIVA

5 La patente de introducción a que se refiere la presente memoria descriptiva está destinada a garantizar la explotación exclusiva de un mecanismo que tiene por objeto obtener en una misma polea una graduación para aplicar las correas sin fin de transmisión de tal modo que la aplicación pueda tener lugar en la polea mediante circunferencias de tangencialidad de radio variable para conseguir que, transmitido el movimiento a otra polea de radio fijo, esta transmisión pueda tener lugar a voluntad con diversidad de velocidades.

10 El mecanismo de que se trata es especialmente aplicable a la transmisión de movimiento a los telares mecánicos, con objeto de que éstos puedan funcionar a la velocidad requerida según la clase de materias que se emplean para obtener los tejidos en dichos telares.

20 El mecanismo de que se trata se realiza disponiendo la polea variable de tal manera que se constituya con un plato fijo, el cual tiene la superficie de adaptación de la correa dispuesta inclinadamente para que pueda resbalar en la misma dicha correa, que al efecto es de



160534

5 sección trapezoidal; este plato fijo es solidario a un macho fileteado en cuyo filete se acopla otra parte simétrica de la polea y una contratuerca de fijación de esta parte, disponiéndose entre dichas dos partes simétricas de polea un plato de movimiento giratorio con el resto de la polea y que puede desplazarse por deslizamiento sobre su eje, el cual plato complementa la formación de dos canales idénticos en la polea de referencia.

10 En el dibujo adjunto se representa, a título de ejemplo no limitativo y en sección diametral, un caso de ejecución de un mecanismo de polea de los que constituyen el objeto de la patente de introducción de referencia.

15 Hay que tener en cuenta en dicho dibujo que la mitad superior del mismo representa la polea en posición de los tres platos componentes juntos, y la otra mitad o sea la inferior demuestra la polea con dichos tres platos algún tanto separados entre sí.

20 En 1 se encuentra el eje, que es una prolongación del que corresponde al motor, por ejemplo eléctrico, que se emplea para dar movimiento al telar.

25 En el eje 1 está montado un plato 2 de forma cónica que tiene la superficie 3 interna presentando inclinación, y dicho plato 2 forma cuerpo solidario con un macho 4 fileteado en el cual está atornillado el cubo de otro plato 5, simétrico al 2, y una contratuerca 6 que sirve para fijar en las posiciones requeridas el plato 5.

30 Entre los platos 2 y 5 está montado un disco 7, que tiene movimiento giratorio junto con una prolongación 8 del plato 5, y además un movimiento deslizante sobre la propia prolongación 8, a cual efecto va montado en la misma mediante una chaveta fija por un tornillo a la referida prolongación 8, la cual chaveta se acopla con una canal practicada en el cuerpo del plato 7, tal como se demuestra en la mitad inferior del dibujo. El disco 7 presenta unas inclinaciones respectivamente simétricas con las de los platos 2 y 5, de modo que en 9 y 10 se forman unos huecos convergentes hacia el eje geométrico de giro, en los cuales se adaptan las correas de sección trapezoidal 11 que sirven de órganos sin fin para transmitir movimiento a la polea fija del telar, que ha de llevar las ranuras correspondientes.

45 Se comprende que con la penetración mayor o menor de la correa 11 en el interior de los huecos 9 y 10 cambia el radio de acción de la polea descrita, y transmite el movimiento del motor al telar con menor o mayor velocidad tangencial.

El eje 1 lleva en un extremo 12 una prolongación.



160534

en la cual se dispone una línea en espiral con las indicaciones de las velocidades variables que han de ser transmitidas al telar.

5 Todo lo que hemos dicho en el ejemplo representado con relación a un telar, ha de entenderse aplicable a cualquier otra máquina que deba recibir movimiento variable en su velocidad de trabajo.

N O T A

Por la patente de introducción a que se refiere la presente memoria descriptiva se R E I V I N D I C A:

10 1.- La explotación exclusiva de un mecanismo de polea variable para transmitir velocidades graduables, caracterizándose dicho mecanismo por la constitución de la polea variable con un plato fijo, el cual tiene la superficie de adaptación de la correa dispuesta inclinadamente para que pueda resbalar en la misma dicha correa, 15 que al efecto es de sección trapecial; este plato fijo es solidario a un macho fileteado en cuyo filete se acopla otra parte simétrica de la polea y una contratuerca de fijación de esta parte, disponiéndose entre dichas 20 dos partes simétricas de polea un plato de movimiento de deslizamiento sobre su eje, complementando este plato intermedio la formación de dos canales idénticos de anchura variable en la polea de referencia.

25 2.- La explotación exclusiva del objeto de la patente, sean cuales fueren las circunstancias que concurren con su esencialidad definida en la anterior reivindicación, cual objeto es:

"Un mecanismo de polea variable para transmitir velocidades graduables".

30 Consta la presente memoria de tres hojas foliadas, escritas por una sola cara.

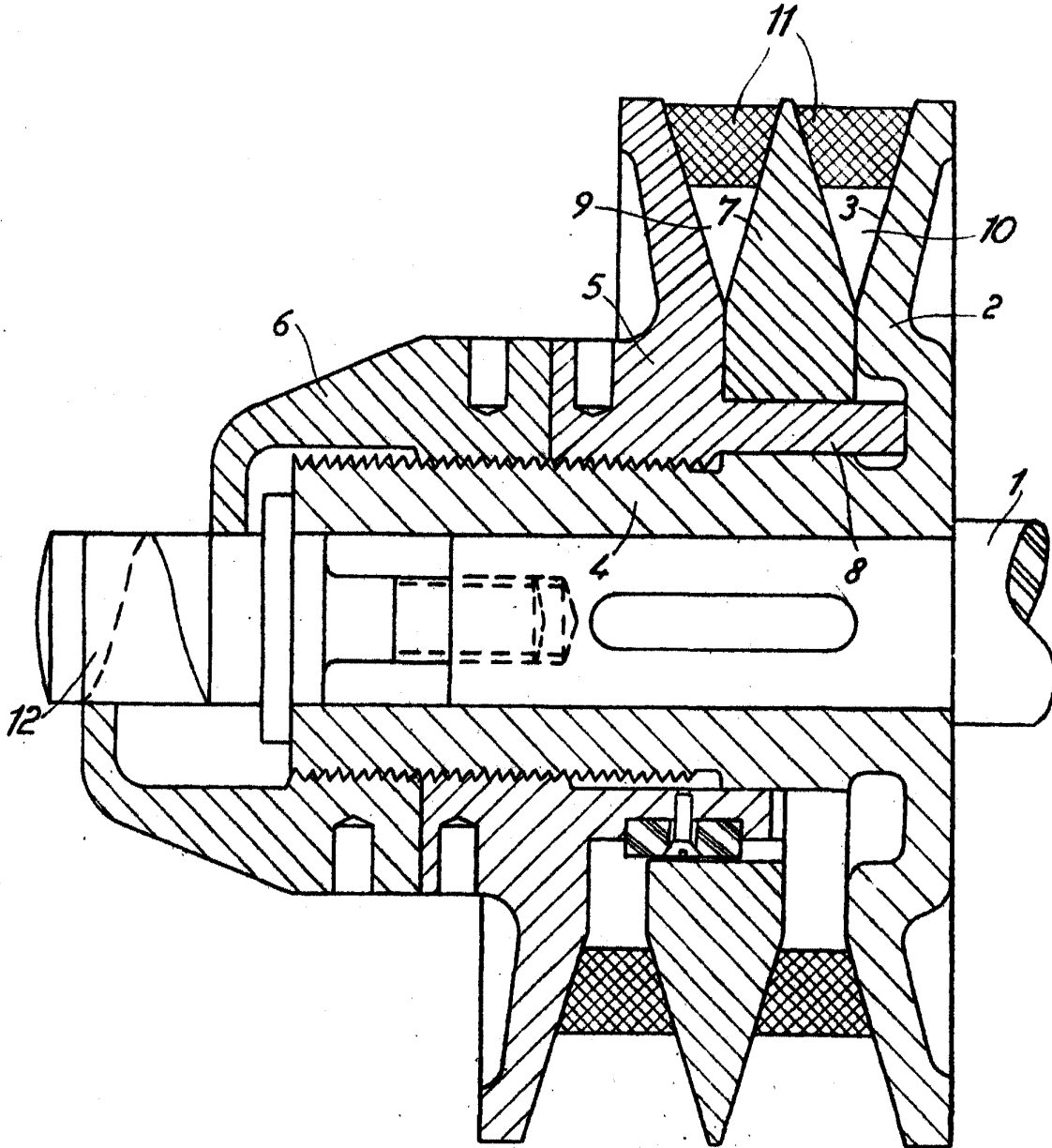
Barcelona, 15 de Febrero de 1943.

P. p. de D. Pablo SERRACANT RIBA,

160534

INDIA ÚNICA

160534



INDIA VARIABLE
Barcelona 15 FEB. 1943

[Handwritten signature]