

179438

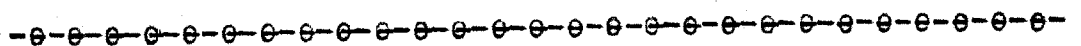
179438



MEMORIA DESCRIPTIVA  
 para solicitar  
 P A T E N T E de I N V E N C I O N  
 en  
 E S P A Ñ A  
 por VEINTE años  
 por »Dispositivo radial basculante sis-  
 tematizado»

A nombre de: Don Francisco CAMINERO RODRIGUEZ, de na-  
 cionalidad española.

Domiciliado en: Calle Ferraz, número 63. M A D R I D



- I -

El acoplamiento y la coordinación de la Máquina al Motor es de una gran importancia. De ella depende, en gran parte, el éxito de las funciones a realizar por la máquina y, a veces, el que las funciones propuestas puedan ser utilizadas.

5

Pero ésta importancia sube de punto y se convierte en extraordinario cuando se trata de hacer ese acoplamiento, mediante Dispositivo planeado conjunto para máquina y motor buscando la consecución de unos resulta-



22  
179438

10 dos que solo se pueden dar mediante determinadas características que no hemos visto realizadas hasta el día.

Tal me ocurrió con ocasión del planteamiento y la solución del problema de la lentitud en la faena de la trilla de cereales por determinado Sistema propuesto; o sea, por uno adecuado a los pequeños y medianos agricultores: El Sistema de Trillado al Sol fuera de la Parva por Artefacto Traslatorio.

20 Encontrado el procedimiento que medaba la solución, el éxito de su aplicación al Sistema por Artefacto Traslatorio dependía, precisamente, de encontrar un Dispositivo que permitiese a la máquina libertad de movimientos con respecto al motor, capaz de permitir a los mecanismos del procedimiento adoptar la forma conveniente, así como una variación de posición, gobernable, lo suficientemente amplia como para salvar el obstáculo de un atascamiento o de una falta de carga de más, y de poder cargar en cada momento, a voluntad, la cantidad que fuese necesaria, cosa imposible con un dispositivo fijo o de variabilidad defectuosa.

30 Y, encontrado el Dispositivo, resultó ser de una naturalidad y de una eficiencia tales así como susceptible de una aplicación tan amplia que me hizo pensar en si aquello no era un descubrimiento que pudiera servir de base a un sistema para Dispositivos.

35 Y efectivamente lo era.

Veamos:

40 El accionamiento de los mecanismos de una máquina, por su motor correspondiente, ha de tener por base o comienzo, la transmisión del movimiento circular del eje del motor a la máquina mediante manivela, (rueda o sistema de transmisión correspondiente), que tenga por centro el dicho eje del motor. Con lo cual, todo punto de encuentro del órgano transmisor principal con el órgano



1 79438

45

receptor inmediato, ha de ser radial a dicho centro, y, puede por tanto, adoptar una serie circular completa de posiciones distintas que todas serán concéntricas a dicho centro. (El eje del Motor). O sea, que podrá girar en torno hasta dar la vuelta completa al círculo que tenga por base dichos, radio y centro, sin que por ello se produzca desconexión de los órganos transmisor y receptor, ni perturbación alguna en el accionamiento de los mecanismos de la máquina. Siempre que este soportado o encaudrado por mecanismo que encauce, permita y disipe, ese giro.

50

55. De donde concluimos; a) Toda máquina que se asiente sobre dispositivo apoyado loco o en báscula sobre el eje que dá movimiento a la máquina podrá girar en movimiento traslatorio alrededor de dicho eje hasta recoger toda la órbita del círculo sin que por ello sufra perturbaciones el movimiento rotatorio que recibe del de dicho eje.

60

b) El movimiento de basculación se repetirá sobre cada eje que transmita movimiento circular a otro, convirtiéndose así en una teoría de basculación de los ejes receptores sobre los ejes transmisores de movimiento.

65

c) Fundado en esa teoría y partiendo del eje del motor como centro, se producirá una distribución radial de ejes por grupos compuestos de eje centro transmisor de movimiento y ejes satélites receptores de movimiento encañados y repetidos hasta el infinito y en combinaciones de número.

70

Con lo cual los mecanismos de la máquina o las máquinas de la instalación industrial, podrán adoptar las formas más diversas y las posiciones más variadas aprovechando la autonomía completa que tendrán, dentro de las órbitas correspondientes, para el movimiento traslatorio.

75

Y profundizando en la observación comprobamos que el

225



179438

80

movimiento rotatorio sobre el propio eje y el traslato-  
rio alrededor del de otro central, así como el encadena-  
miento de ejes centro a ejes satélites se encuentran en  
todas las manifestaciones de la estructura del Universo  
que conocemos, desde el Atomo al Sistema Planetario So-  
lar con sus grupos de planeta primario o central y pla-  
netas secundarios o Satélites, de lo cual viene a ser el  
Dispositivo que se preconiza, un reflejo realizado en un  
artificio mecánico y realizable en un número infinito de  
artificios de características distintas por medio de es-  
te Dispositivo sistematizado, y en los cuales el Astro  
sol es el motor y su centro el eje que es el núcleo so-  
bre el que gira, él mismo, en movimiento rotatorio y gi-  
ran a su vez los mecanismos satélites en movimiento tras-  
laterio, al mismo tiempo que lo hacen sobre el eje y en  
movimiento rotatorio que reciben del planeta principal  
o centro del Sistema, del motor.

85

90

95

Y de la misma manera que en el Universo deben de en-  
cadenarse sistemas interplanetarios que son satélites de  
otros centros más importantes hasta llegar al infinito,  
el Dispositivo cuya patente reivindico nos dá soluciones  
encadenadas y diversificadas, hasta el infinito.

100

Lo mismo en cuanto a distribución y montaje de meca-  
nismos que en cuanto a gobernación y regulación.

105

El artefacto cuya máquina se monte sobre Dispositi-  
vo radial basculante formará con ella un conjunto análo-  
go al de un pequeño sistema planetario y sí los meca-  
nismos lo exigiesen, al de un sistema interplanetario.  
Con lo cual responde a los principios de la gran Extruc-  
tura Universal.

110

Y es, por tanto, su teoría, rigurosamente científí-  
ca; rigurosamente Universal y rigurosamente racional; y,  
como corolario, su práctica, rigurosamente eficaz.

Partiendo de ésta tesis y por analogía, nuestro Sis-



tema Planetario, el de que forma parte la Tierra, forma-  
 115 ria un Dispositivo con Motor y Máquinas Basculantes so-  
 bre el eje de aquel. El motor es el Sol sobre cuyo eje  
 gira, él mismo, en movimiento rotatorio y gira asimismo  
 todo el sistema, toda la máquina (los planetas satélites),  
 en movimiento traslatorio, al mismo tiempo que los meca-  
 120 nismos de la máquina (los planetas) giran sobre sus pro-  
 pios ejes en movimiento rotatorio, Fenómeno que se pro-  
 longa hacia los satélites como ocurre con el de la Tie-  
 rra, la Luna etc, etc.

Y todo el sistema se traslada por las regiones side-  
 rales haciendo de satélite, sin duda, de otros centros,  
 hasta llegar al infinito.

125 Todo ello sostenido por las Leyes de la atracción y  
 la Repulsión, Universales.

Y un conjunto análogo representa el Dispositivo, cu-  
 ya patente se reivindica.

130 Las Leyes de la atracción y la Repulsión, están re-  
 presentadas por la armazón del Dispositivo, construida  
 con arreglo al principio, y ya, todo se desenvuelve de  
 modo análogo al Sistema Planetario e Interplanetario  
 Universal. El motor del artefacto es el Sol sobre cuyo  
 eje gira, él mismo, en movimiento rotatorio y gira toda  
 135 la máquina, todo el sistema encuadrado por la armazón,  
 en movimiento traslatorio alrededor de dicho eje, al  
 mismo tiempo que los planetas (los mecanismos de la má-  
 quina) giran sobre sus propios ejes en movimiento rota-  
 torio, accionado por el motor. Fenómeno que puede prolon-  
 140 garse hacia satélites de los satélites formando un siste-  
 ma interplanetario, hasta el infinito. Con lo cual las  
 máquinas pueden ajustarse a las necesidades más diversas,  
 y a las formas mas complicadas sin salirse del Dispositi-  
 vo Radial Basculante sistematizado.

145 Es; repetimos, un Dispositivo con arreglo a la teoría



179438

del Planetario e Interplanetario Universal. Claro, que dirigido y gobernado a voluntad lo cual representa su mérito esencial.

150 El Atomo que tan en boga está ahora es también un sistema planetario, un pequeño mundo. El mas pequeño mundo que se conoce. Y es posible que la descomposición del Atomo, no sea mas que la descomposición de ese Dispositivo Universal cuya teoria se aprovecha para la composición del Dispositivo Radial Basculante, que se preconiza.

155 Y en consecuencia, comprobado su Universalidad y su amplitud vemos que lo mismo nos dá que la transmisión se verifique por engranaje recto y normal; que oblicuo; que inverso; por cadena o por correa por procedimiento habido o por haber. Mientras no varien, como no pueden variar ajustándose al Sistema las distancias de ejes centrales a ejes satélites.

160 Como igualmente, lo mismo puede ir el mecanismo activo de la máquina, atrás del artefacto o adelante; arriba o abajo. Y asimismo, el de fijación y regulación o gobierno, que puede ser por sectores dentados, o agujereados etc. Ir adelante o atrás del artefacto, arriba o abajo etc. etc. etc.

170 E igualmente, inconmensurable e infinita la serie de modalidades que puede adoptar en el orden transversal y de profundidad, en todo los órdenes, en suma, hasta satisfacer, igualmente, las necesidades de los artificios mas diversos, e incluso de acoplamiento de varias máquinas en un mismo artefacto, con automomia.

175 O sea, que en la estructura interior del Dispositivo puede asimismo, adoptar infinidad de formas, de conformidad con las necesidades de la máquina, en cada caso. O de las máquinas.

Pueden bascular y girar, asimismo y sobre el eje del

22 AG 1957



179430

180

sistema correspondiente, los sistemas satélites, en serie infinita.

Se adjunta croquis representando una demostración gráfica del desarrollo del Dispositivo

- II -

185

INTERPRETACION DEL CROQUIS E ILUSTRACION SOBRE EL DESARROLLO DEL DISPOSITIVO.

190

Los ejes y órganos giratorios, tanto el central o motor (Sol por la analogía establecida) y núcleo del Dispositivo, como los satélites ya sean primarios, secundarios o terciarios, están representados por círculos y sus centros. Los círculos se encadenan tangencialmente y ese encadenamiento tangencial representa la comunicación del movimiento circular, (rotatorio por la analogía) del órgano central y su eje, a los órganos satélites primarios y sus ejes, y de estos a los secundarios, etc.

195

Las signaturas y trazos para los elementos citados son:

Para el núcleo, (motor y eje motor) del Dispositivo, la letra X y dibujo de trazo continuo.

200

Para los órganos primarios y sus ejes, la serie 1ª con la letra minúscula agregada correspondiente partiendo de 1ª a en adelante (1ª a; 1ª b; 1ª c; 1ª d; 1ª e).

205

Para los órganos secundarias y sus ejes, la serie 2ª con la letra minúscula agregada correspondiente, partiendo de 2ª a en adelante (2ª a; 2ª b; 2ª c; etc.)

Para los órganos terciarios y sus ejes, la serie 3ª, partiendo de 3ª 1, en adelante (3ª 10- 3ª 11; 3ª 12; etc.)

210

Las Armezones que encuadran los ejes de cada grupo o sistema están representados por líneas que unen los círculos pequeños que rodean a cada centro eje con los demas del grupo correspondiente, así como con el perti-

22460.19



17943

215 nente mecanismo de fijación y mando entrelazándose unas Armazones con otras a través del eje núcleo de cada grupo. Las signaturas y trazos para las Armazones son:

Para la Armazón del grupo central-primario, A X y trazo continuo.

220 Para las Armazones de los grupos primario- secundarios, la correspondiente de la serie 1ª con la anteposición de la letra mayúscula A ( A 1ª a; A 1ª b; A 1ª c; etc) y trazo discontinuo.

Para las Armazones de los grupos Secundario-terciarios La correspondiente de la Serie 3ª con la anteposición de la letra A mayúscula (A 2ª d; A 2ª e; A 2ª f; etc.etc.)

225 Los sistemas de fijación y mando que fijan la posición de cada grupo de satélites dentro de la órbita correspondiente y varían esa posición a discrección, (por la analogía establecida movimiento traslatorio dentro de cada órbita y regulación de ese movimiento traslatorio) están representados por palancas y cremalleras simbólicas cuyas signaturas son, las de los grupos a que pertenece la Armazón correspondiente con la anteposición de la letra mayúscula F. y el trazo el mismo de la Armazón a que pertenecen.

235 Así tenemos:

Para la fijación del Centro-primario F X y trazo continuo.

Para los de los primario-secundarios, (F 1ª a; F 1ª b; F 1ª c: etc. etc.) y trazo discontinuo.

240 Para los de los secundarios-terciarios, F 2ª d; F2ª e; F 2ª f, etc etc., y trazo continuo.

En el esquema a que se adjunta se ha representado una demostración gráfica del desarrollo del principio.

245 Asimismo y a continuación, se inserta un cuadro sinóptico por signaturas encuadradas por llaves que contribuyen a la ilustración sobre el desarrollo del inven-

224



179438

to.

250

1<sup>a</sup>a-A 1<sup>a</sup>a-F 1<sup>a</sup>a ..

2 <sup>a</sup> a .....	{	.....
2 <sup>a</sup> b .....	{	.....
2 <sup>a</sup> c .....	{	.....

255

1<sup>a</sup>b-A 1<sup>a</sup>b-F 1<sup>a</sup>b.

2 <sup>a</sup> A 2 <sup>a</sup> d-F 2 <sup>a</sup> d...	{	3 <sup>a</sup> 10
		3 <sup>a</sup> 11
		3 <sup>a</sup> 12
2 <sup>a</sup> A 2 <sup>a</sup> e-F 2 <sup>a</sup> e..	{	3 <sup>a</sup> 13
		3 <sup>a</sup> 14
		3 <sup>a</sup> 15
2 <sup>a</sup> f-A 2 <sup>a</sup> f-F 2 <sup>a</sup> f.	{	3 <sup>a</sup> 16
		3 <sup>a</sup> 17
		.....

260

X-AX-FX .. 1<sup>a</sup>c-A 1<sup>a</sup>c-F 1<sup>a</sup>c.

2 <sup>a</sup> g-A 2 <sup>a</sup> g-F 2 <sup>a</sup> g.	{	3 <sup>a</sup> 19
		3 <sup>a</sup> 20
		.....
2 <sup>a</sup> h-A 2 <sup>a</sup> h-F 2 <sup>a</sup> h.	{	3 <sup>a</sup> 22
		3 <sup>a</sup> 23
		.....

265

.....	{	.....
		.....
		.....

270

1<sup>a</sup>d-A 1<sup>a</sup>d-F 1<sup>a</sup>d.

2 <sup>a</sup> j .....	{	.....
		.....
2 <sup>a</sup> k .....	{	.....
		.....
2 <sup>a</sup> l .....	{	.....
		.....

275

1<sup>a</sup>e-A 1<sup>a</sup>e-F 1<sup>a</sup>e.

2 <sup>a</sup> m-A 2 <sup>a</sup> m-F 2 <sup>a</sup> m.	{	3 <sup>a</sup> 37
		3 <sup>a</sup> 38
		3 <sup>a</sup> 39
2 <sup>a</sup> n-A 2 <sup>a</sup> n-F 2 <sup>a</sup> n.	{	3 <sup>a</sup> 40
		3 <sup>a</sup> 41
		3 <sup>a</sup> 42
2 <sup>a</sup> o .....	{	.....
		.....
		.....

El cuadro sinóptico que antecede se ha desarrollado de un modo regular partiendo de cinco satélites primarios



27A

280

como hay en el plano y respondiendo a las mismas signaturas. Pero solo se han llenado con signaturas las llaves o sitios de las llaves correspondientes a los sistemas representados en el plano.

285

Como se desprende del gráfico y del cuadro sinóptico por signaturas, el eje central con los del ciclo primario, forman un grupo que es el Central del Dispositivo y cuyo núcleo es el eje central (X) que es el núcleo del Dispositivo y el motor

290

$$X - \begin{cases} 1^{\circ}a \\ 1^{\circ}b \\ 1^{\circ}c \\ 1^{\circ}d \\ 1^{\circ}e \end{cases}$$

295

Los ejes del ciclo primario que pasan a ser núcleos de sistema con los satélites correspondientes forman grupos o sistemas planetarios que son los Primario-secundarios y cuyo trazo es igual al de ejes primarios o núcleos.

$$1^{\circ}a \begin{cases} 2^{\circ}a \\ 2^{\circ}b \\ 2^{\circ}c \end{cases} \quad 1^{\circ}b \begin{cases} 2^{\circ}d \\ 2^{\circ}e \\ 2^{\circ}f \end{cases} \quad 1^{\circ}c \begin{cases} 2^{\circ}g \\ 2^{\circ}h \end{cases} \quad \text{etc.; etc.}$$

300

Y los ejes del ciclo secundario que pasan a ser núcleos de Sistema con los satélites correspondientes del ciclo terciario forman Sistemas que son los Secundario-terciarios y cuyo número es igual al de ejes secundarios o núcleos.

305

$$2^{\circ}d \begin{cases} 3^{\circ}10 \\ 3^{\circ}11 \\ 3^{\circ}12 \end{cases} \quad 2^{\circ}e \begin{cases} 3^{\circ}13 \\ 3^{\circ}14 \\ 3^{\circ}15 \end{cases} \quad 2^{\circ}f \begin{cases} 3^{\circ}16 \\ 3^{\circ}17 \end{cases}$$

Y continuando este desarrollo sistematizado nos perderíamos en el infinito.

310

Todos los ejes satélites del Sistema central-primario que son todos los del ciclo primario (en el croquis 1<sup>o</sup> a; 1<sup>o</sup> b; 1<sup>o</sup> d; 1<sup>o</sup> e;) encuadrados por la correspondiente Armazón (A X) tienen movimiento traslatorio alrededor del núcleo (eje central motor) (X) que es a la vez núcleo del



179438

22468

315

Dispositivo; o sea que basculan sobre dicho eje (X). La regulación de la basculación y la fijación del grupo de satélites al motor se realiza por medio del sistema de fijación y mando correspondiente ( F X ).

320

Asimismo, los ejes satélites de los Sistemas primario-secundarios que son todos los del ciclo secundario ( en el croquis 2º a; 2º b; 2º c; etc. etc. ) encuadrados por las correspondientes Armazones ( A 1º ) tienen movimiento traslatorio alrededor de cada eje primario (de cada núcleo de sistema ) correspondiente; o sea que basculan sobre dichos ejes núcleos (en el croquis 1º a; 1º b; 1º c; 1º d; 1º e). La regulación de la basculación y la fijación de los grupos de satélites al sistema se realiza por medio de los sistemas de fijación y mando correspondientes (F 1º a; F 1º b; F 1º c; F 1º d; F 1º e; en el croquis).

325

330

E igualmente las de los núcleos secundario-terciarios, cuyas Armazones van signadas en el croquis con A 2º....) y los sistemas de fijación y mando con F 2º.....)

335

Todos los correspondientes del Dispositivo prescindiendo de sus articulaciones particulares basculan formando un conjunto, accionados por el mando del grupo Central-primario (F X) en el croquis), sobre el eje central o núcleo del Dispositivo.

340

Todos los sistemas secundario-terciarios correspondientes a un primario-secundario, prescindiendo de sus articulaciones particulares, basculan, formando un conjunto, accionados por el mando del Sistema primario-secundario correspondiente sobre los ejes 1º correspondientes ( F 1º, en el croquis), por ejemplo; que accionaria a los siguientes:

345

$$2^{\text{da}} d \begin{cases} 3^{\text{da}} 10 \\ 3^{\text{da}} 11 \\ 3^{\text{da}} 12 \end{cases} \quad 2^{\text{da}} e \begin{cases} 3^{\text{da}} 13 \\ 3^{\text{da}} 14 \\ 3^{\text{da}} 15 \end{cases} \quad \text{y} \quad 2^{\text{da}} f \begin{cases} 3^{\text{da}} 16 \\ 3^{\text{da}} 17 \end{cases}$$

Y así sucesivamente.

Y todas las variaciones de posición se realizan sin

2240



179438

350

que el Dispositivo pierda nada de su estructura y su eficacia o sea, sin que dejen de estar en disposición de funcionar los presuntos órganos en ellos acoplados, esto es de recibir el movimiento que hubiara de comunicarles el motor correspondiente.

355

Movimiento, que del eje central o motor pasa a los ejes del ciclo primario, de los del ciclo primario al secundario, de los del secundario, al terciario, y así sucesivamente.

360

Y saliendo del plan del desarrollo establecido para el croquis un tanto sistematizado, para adentrarnos en el campo discrecional tenemos tipos de Sistemas y grupos de sistemas de variabilidad infinita,

Así y tomando por pauta los esquemas de signaturas desarrollaremos unos ejemplos de posibles Sistemas y grupos de Sistemas.

Ejemplos:

365

Ejemplo nº 1 - X - 1º.

" nº 2 - X - 1º - 2º

" nº 3 - X - 1º - 2º - 3º

" nº 4 - X - { 1ºa - 2º  
1ºb

370

" nº 5 - X - { 1ºa - 2ºa  
1ºb - 2ºb.

" nº 6 - X - { 1ºa - 2ºa - 3º  
1ºb - 2ºb

" nº 7 - X - { 1ºa - 2ºa  
1ºb - 2ºb  
1ºc - 2ºc

375

" nº 8 - X - { 1ºa - { 2ºa  
2ºb  
1ºb - { 2ºc  
2ºd  
1ºc - { 2ºe  
2ºf

380

" nº 9 - X - { 1ºa - { 2ºa - 3º 1  
2ºb - 3º 2  
1ºb - 2ºd - { 3º 3 - 4º  
3º 4

22AG



179438

E

{ 1<sup>o</sup>c - 2<sup>o</sup>e - { 2<sup>o</sup> 5  
4<sup>o</sup> 6  
4<sup>o</sup> 7

385

Igual podría repetir las demostraciones de desdoblamiento o de variabilidad del Principio mediante croquis, pero desisto de ello en atención a la economía de tiempo propio y ajeno = Sobre todo con vistas a la realización de una de las aplicaciones industriales de esta invención.

390

Y llegaríamos a la formación de Sistemas y grupos de Sistemas inverosímiles sin salirnos de la característica fundamental del principio y sin que dejasen de ser perfectamente interpretables y gobernables, y con el funcionamiento correspondiente.

395

Todo ello dado a título de ejemplo y sin carácter limitativo, que, como se desprende bien claramente, no le admite.

400

De la misma manera podríamos considerar todo el desarrollo que figura en el croquis como un artefacto o equipo industrial con tantos ejes y centros y sus órganos correspondientes como los que figuran en él. Un equipo o instalación industrial por interdependencia vertical sistemática articulada o vertebrada con autonomía de variedad, regulable, de unos grupos de la instalación a otros por el procedimiento de distribución radial y basculación sobre el eje motor y del motor.

405

A la vista del esbozo de ilustración que representan el esquema, el cuadro y su interpretación, se vislumbra mejor, ya, la amplitud inconmensurable e infinita del Dispositivo así como la del campo de sus realizaciones prácticas y no solo en cuanto a movilidad de los Sistemas, dentro del Dispositivo, sino también, en cuanto a estructuras de los posibles artificios representados por los Sistemas.

410

Como demostración de la practicabilidad del Prin-



22

179438

415 cipio una de las aplicaciones industriales del mismo  
ha quedado plasmada y demostrada en las memorias que se  
acompañan a las solicitudes de una Patente de Invención  
por "SISTEMA DE TRILLADO AL SOL FUERA DE LA PARVA POR  
ARTEFACTO TRASLATORIO CON MAQUINA BASCULANTE", y de un  
420 Modelo de Utilidad por "ARTEFACTO TRASLATORIO CON MAQUI  
NA BASCULANTE PARA EL TRILLADO AL SOL FUERA DE LA PARVA".  
Estas solicitudes se presentan con esta fecha en el Re-  
gistro de la Propiedad Industrial y a sus Memorias Des-  
criptivas se remite todo cuanto a ilustración sobre uno  
425 de los resultados industriales de las ideas de la pre-  
sente Patente de Invención se refiere.

- III -

Es posible que a esta cuestión de los dispositivos  
en general, no se la haya dado la importancia que tiene,  
430 en si y en relación con la naturaleza de las cosas, y  
por ello no se haya llegado a sentar teórica, ni estu-  
diado a fondo y, como consecuencia, no se hayan llegado  
a inventar Sistemas para su estructuración, pero es  
transcendentalísimo, y quizá su estudio nos explicase  
435 el misterio de la diversidad, que se nos aparenta fan-  
tástica, de Sistemas, órganos y organismos de la Natura  
leza en el Universo y esa diversidad no menos fantásti-  
ca de funcionamientos y funciones dentro de unas mismas  
leyes o sea universales. Quizá se pueda llegar a deducir  
440 que si una molécula es una serie de mundos, el organis-  
mo humano es una fantasia, por el número y la diversi-  
dad de Dispositivos y de funciones de sus órganos, muy  
superior el propio Universo, por su variación y su com-  
plejidad. Y lo és respondiendo a un Sistema análogo de  
445 Dispositivos, dentro de los dos Movimientos y la Ley  
de la gravitación, Universales. Mas la de los Movimien-



179438

tos. Y la Ley de su voluntad que regula estos movimientos últimos.

450 Pero ahí está esa escala de sistemas que va desde el Planetario Solar al átomo pasando por la molécula, basada en los dos Movimientos Universales: El rotatorio sobre el propio eje y el traslatorio alrededor del de otro y en la Ley de la gravitación Universal; y esa otra, de grado muy superior en cuanto a Dispositivos y funciones

455 que parte de la Célula pasando por el órgano hasta llegar a los Organismos de las clases mas variadas y diversas dentro de esas tres Leyes Universales y respondiendo al pertinente Dispositivo análogo, o sea respondiendo al lema UNI-VERSIDAD, PARA DI-VERSIDAD.

460 Y ahí quedan señalados el esbozo de una teoría; una concreción de ella en un Dispositivo y una realización de este en un artificio mecánico. Artificio, aunque de posibilidades formidables, el más simple que se puede concebir, incluso en relación con la función de trillado fuera de la Parva a que va destinado.

465

Porque si proyectáramos (que le proyectaremos) un artificio mecánico para trillado fuera de la parva a base de la combinación siguiente:

X - 1ªd --  $\begin{cases} 2ªj \\ 2ªk \\ 2ªl \end{cases}$  del esquema general del Dispo-

470 positivo y en la cual X sería el motor, y 1ªd; un cilindro de quebrantadores y núcleo del grupo; y 2ªj; 2ªk; y 2ªl, cilindros quebrantadores satélites, combinados todos con arreglo al procedimiento que se ha aplicado al artificio ya proyectado, nos encontraríamos con un mecanismo de trilla de características superiorísimas. Ob-

475 servesé la combinación dicha en el plano del esquema general del Dispositivo, imagínese la combinación de quebrantadores de los cuatro supuestos cilindros dentados



480 con el plano de la máquina, ya proyectada, a la vista;  
y téngase además en cuenta que los tres cilindros saté-  
lites representados por 2aj; 2ak y 2al, pueden variar  
de posición respecto a la d y acomodarse a las necesida-  
des de la trilla, aprovechando su montaje basculante so-  
bre el la d y por medio de la fijación y mando F la d.

485 Y téngase además en cuenta que todo este grupo que  
es satélite del núcleo general (X) puede variarse de po-  
sición basculando sobre X para facilitar más el acopla-  
miento de los mecanismos a las condiciones del trabajo  
de trilla y se tendrá una idea del tipo de artificio me-  
490 cánico que se puede proyectar (y se proyectará a su tiem-  
po), para trillar y para otras funciones.

Lo difícil para poder fundamentar los estudios sobre  
terreno firme era concretar el Dispositivo en una reali-  
dad de artificio mecánico y además útil en el cual se  
495 verificase la práctica del aprovechamiento conjunto de  
los dos movimientos universales, el rotatorio y el tras-  
latorio combinados y complementados dirigidos hacia una  
misma función útil, como se dan en el Universo, así como  
conseguir un encadenamiento vertebral y con articula-  
500 ciones y gobernable a voluntad, y eso fué lo primero que  
se consiguió y con un fin de utilidad extraordinaria, en  
el artificio mecánico para trillar fundado en el Dispo-  
sitivo que se preconiza y cuya Patente se reivindica al  
mismo tiempo.

505 Y como puede decirse que el Dispositivo es el alma  
de la máquina y de la instalación industrial hasta el  
punto que de la estructura del Dispositivo puede depen-  
der la realización de los Procedimientos que se inventan;  
dar con un Dispositivo que de un modo sistemático nos  
510 pueda conducir a las soluciones mecánicas más diversas  
y numerosas e incluso a soluciones insospechadas; y has-  
ta a pensar en idear procedimientos que sin su conoci-

22A



179438

515

miento no nos habrían pasado por la imaginación; o que de pasarnos habríamos de desecharlos nada más presentárenos; se ha reputado de una importancia trascendental encauzarle hacia la consecución de soluciones industriales en serie, o por Sistema, por lo cual se solicita la protección de la correspondiente Patente de Invención.

.--- N O T A ---.

520

Los puntos de invención propios y nuevos que se presentan para que sean objeto de esta Patente de Invención en España por veinte años, son los siguientes:

525

1.- Dispositivo radial basculante sistematizado, caracterizado por una distribución de ejes, radial y concéntrica, en series hasta el infinito que se desarrolla por grupos compuestos de: EJE CENTRO TRANSMISOR DE MOVIMIENTO Y EJES SATELITES RECEPTORES DE MOVIMIENTO; escalonados en series radiales y concéntricas del modo siguiente:

530

a) El eje del motor, núcleo del Dispositivo, forma un Grupo, único, con sus satélites inmediatos que son los ejes que forman en torno de aquel la serie radial concéntrica primaria que es única:

535

b) Cada eje de la serie primaria convertido en transmisor de movimiento y centro, forma un grupo con sus satélites inmediatos que forman en torno de aquellos ejes primarios, las series secundarias:

540

c) Cada uno de los ejes de cada serie secundaria, convertido a su vez en transmisor y centro forma un grupo con sus satélites inmediatos que son los ejes que forman, en torno de aquellos ejes de las series secundarias, las series terciarias.

Y así sucesivamente.

2.- Dispositivo radial basculante, sistematizado, ca-

22483



179438

545

racterizado porque la distribución radial concéntrica en series infinitas, es de un eje o de muchos, sin limitación, según las necesidades.

550

3.- Dispositivo radial basculante, sistematizado, caracterizado por Armazón basculante radial, sobre el eje motor y del motor cuya pauta de distribución de eje es la misma descrita en las reivindicaciones 1ª y 2ª y con las modalidades siguientes:

555

a) Rígida única apoyada sobre el eje del motor, núcleo del dispositivo y que encuadra todos los ejes.

b) Vertebrada o varia cuyo desarrollo es el siguiente:

560

Armazón central apoyado sobre el eje del motor núcleo del Dispositivo y encuadrado los ejes de la serie radial concéntrica primaria; Armazones primarias apoyadas sobre los ejes de la serie radial primaria y encuadrando los ejes de las series secundarias; Armazones secundarias apoyadas sobre los ejes de las series secundarias y encuadrando los ejes de las series terciarias. Y así sucesivamente.

565

Y c) Mixta compuesta de rígida y vertebrada y con combinaciones sin limitación.

570

4.- Dispositivo radial basculante, sistematizado, caracterizado por basculación con arreglo al orden siguiente:

a) Basculación total de la máquina sobre el eje del motor, núcleo del Dispositivo.

b) Basculaciones parciales con el desarrollo siguiente:

575

Los ejes de las series terciarias encuadrados por las correspondientes armazones secundarias, basculan sobre los ejes centros correspondiente que pertenecen a su vez a las series secundarias:

Los ejes de las series secundarias, encuadrados por



580

las correspondientes Armazones primarias, basculan sobre los ejes centros correspondientes, que a su vez pertenecen a la serie primaria: Los ejes de las serie primaria encuadrados por la Armazón central, basculan sobre el eje del motor, núcleo del Dispositivo. Y así sucesivamente, y por la inversa, hasta el infinito.

585

Y c) Basculaciones mixtas compuestas de basculación de series de ejes y combinaciones diversas, sin limitación.

590

5.- Dispositivo radial basculante, sistematizado, caracterizado por mecanismos de fijación y regulación de la basculación, compuestas de macho y hembra de satélites a centros y viceversa, que fijan y regulan la basculación de la máquina y sus partes vertebradas y por tanto las variaciones de posición correspondientes dentro de las órbitas, acomodándolas a las necesidades del trabajo, con arreglo al orden siguiente:

595

a) Fijación y regulación total al eje del motor, núcleo del Dispositivo y variación del Armazón central y toda la máquina por fijaciones sucesivas de serie a serie.

600

b) Fijación y regulación a los ejes centros y transmisores por orden progresivo y variaciones de las Armazones de las series primarias, secundarias; etc. etc.

Y c) Fijaciones, regulaciones y variaciones mixtas y combinaciones diversas sin limitación.

605

6.- Dispositivo radial basculante, sistematizado, caracterizado porque la ordenación de interdependencia vertical radial y basculante sistematizada descrita en las reivindicaciones anteriores es también de orden intermaquinista o sea de instalaciones industriales y fabriles con una o muchas máquinas.

610

7.- Dispositivo radial basculante, sistematizado, caracterizado por ordenación general radial basculante de



179438

6

centro a satélites, sin limitación que parte del eje del motor que es el núcleo del Dispositivo a la cual responden: La distribución de ejes; la estructuración y el encañamiento de las Armazones; la basculación de la máquina y de sus partes y de las máquinas así como todo su conjunto descritos en las reivindicaciones anteriores en la memoria y esquemas.

615

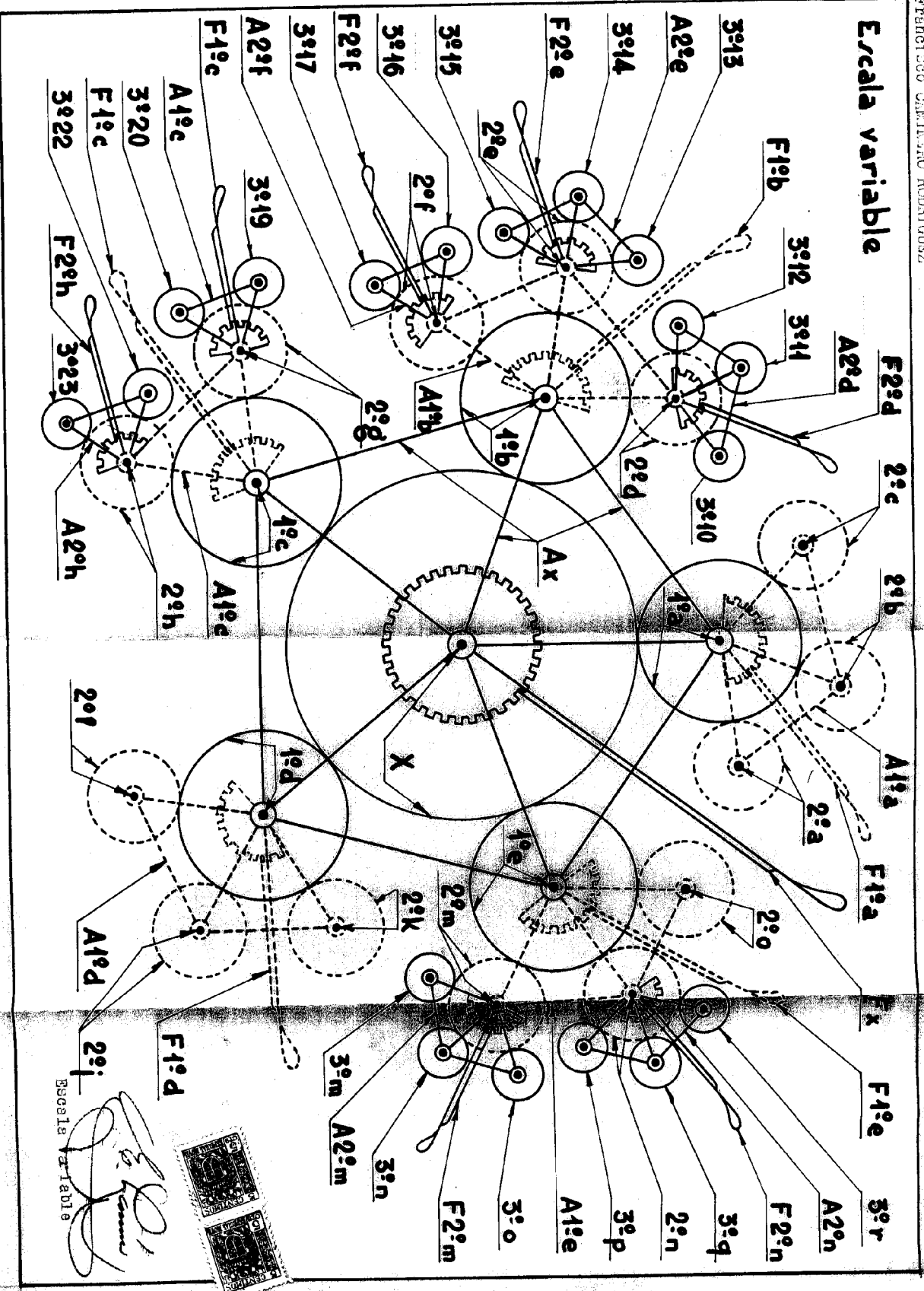
8.- Dispositivo radial basculante, sistematizado»

Tal y como se ha descrito en la memoria que antecede representada en los planos que se acompañan y para los fines que se han especificado.

Esta memoria consta de veinte hojas escritas a máquina por una sola cara

Madrid, 22 de Agosto de 1.947

# Escala variable



*[Handwritten signature]*  
Escala variable

