

187421

PATENTE DE INVENCIÓN



187421

MEMORIA DESCRIPTIVA

sobre:

"Perfeccionamientos en la construcción de los
"tecnigrafos".

=====

Solicitante: DON RAFAEL DE LA HOZ, domiciliado en Madrid,
Colegio Mayor Ximenez de Cisneros, Ciudad
Universitaria.

=====

Se entiende por "Tecnigrafo" todo ingenio mecánico
destinado a trasladar una escuadra en un plano.

Para explicar mejor el objeto del invento, acompaña-
mos un dibujo del conjunto en perspectiva, a título de

5. ejemplo no limitativo.

Se define como:

ANEJOS (P) : El conjunto de las escuadras, gonió-
metros, y similares que v \acute{a} n ligados al

ANTEBRAZO (M): V \acute{i} nculos que ligan los anejos al

10. CODO (E): Articulaci3n del antebrazo con el

BRAZO (C): V \acute{i} nculos que ligan la articulaci3n del
codo con la articulaci3n de la

SUJECION (D): Dispositivos que ligan el t \acute{e} cnigrafo
al plano de trabajo.

15. CONTRAPESO (F) del tecnigrafo es aquel aparato que,



formando parte del ingenio, tiene por fin el equilibrar mecánicamente y en todas las posiciones al conjunto.

20. Todo tecnógrafo consta pues de dos ingenios fundamentales, uno destinado a conservar el paralelismo H, y otro, contrapeso, cuya misión es mantener el equilibrio de los pares de torsión que el peso del sistema de paralelismo H y anejos, ocasionaría en las articulaciones del citado sistema, si estas fuesen rígidas.

25. Para ello, se transmite el par que el antebrazo M y anejos provocarían en la articulación del codo E, a un sistema equivalente "S" situado sobre una prolongación del brazo C y más allá de la articulación de sujeción D, cuya reacción conjuntamente con el peso de la citada prolongación del brazo C equilibra a su vez al par, que 30. la reacción del antebrazo M y anejos P en la articulación del codo E y el peso del brazo C, ocasionaría en la articulación de sujeción.

Refiriéndonos al contrapeso F, se propone el ingenio que a continuación se describe en líneas generales.

35. La organización del ingenio que esta patente preconiza, se funda en la transmisión de dichos pares, por medio de paralelogramos indeformables, constituidos por una pareja de ruedas A y B, ligadas entre sí mediante una cadena o cinta G (entendiendo por cinta, todo sólido 40. de cualquier materia, engendrado por el movimiento de un área plana de contorno cerrado, de modo que su centro de gravedad recorra una línea llamada directriz conservándose el plano del área normal a ella, y sus ejes principales de inercia en los planos osculador y rectificante del 45. punto correspondiente de la directriz) que abrazándolas efectuaría la transmisión, ruedas situadas en los puntos donde se producirían los pares por equilibrar y pares equilibradores.

187421

-3-



12 MAR 5

Esta patente implica todo tipo de alteración
50. ulterior que se crea conveniente, siempre que no contradiga los fundamentos antes expresados.

N O T A

Descrita suficientemente la naturaleza del invento, así como la manera de realizarlo en la práctica, debe hacerse
55. constar nuevamente que las disposiciones anteriormente indicadas son susceptibles de modificaciones de detalle, en cuanto no alteren su principio fundamental, siendo lo que constituye la esencia del referido invento y por lo que se solicita patente de invención, por veinte años en

60. España: "Perfeccionamientos en la construcción de los tecnígrafos"; caracterizándose por lo siguiente:

1ª.- Perfeccionamientos en la construcción de los tecnígrafos, caracterizándose porque, en un tecnígrafo, ingenio mecánico para trasladar una escuadra en un plano, y compuesto del conjunto de anejos de escuadras, goniómetros y similares, que vá ligado a un antebrazo como vínculo que liga dichos anejos a un codo que forma la articulación del citado antebrazo con el brazo propiamente dicho, cuyo brazo comprende los vínculos que ligan la
65. articulación de dicho codo con la articulación de unos dispositivos de sujeción que, por su parte, unen el tecnígrafo al plano de trabajo, y porque comprende esencialmente un contrapeso de dicho tecnígrafo que, formando parte del conjunto, tiene por objeto equilibrar dicho
70. conjunto mecánicamente y en todas las posiciones.

2ª.- Perfeccionamientos según lo especificado en la reivindicación 1ª, caracterizándose porque el citado conjunto transmite los pares por medio de paralelogramos indeformables, contruidos con una pareja de ruedas ligadas
80. entre sí por cadena o cinta, de cualquier materia adecuada, que abraza a ambas ruedas situadas en los puntos donde se producirían los pares que han de equilibrarse y los

187421

- 4 -



12 MAR 1949

pares equilibradores.

85. 3º.= Perfeccionamientos en la construcción de los
tecnígrafos ; tal y como queda substancialmente descrito
en la presente memoria, e ilustrado en los dibujos que
se acompañan.

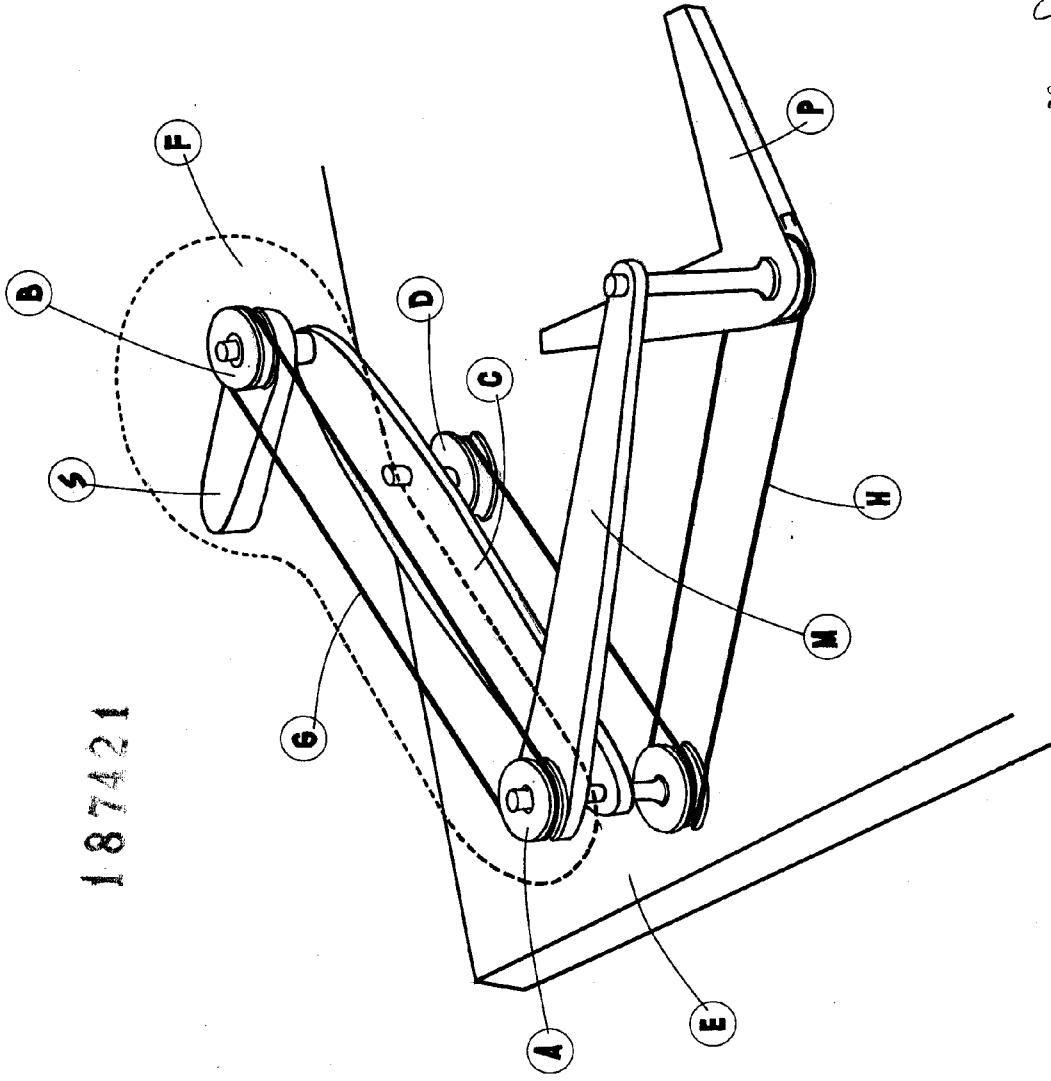
Esta memoria consta de cuatro hojas escritas por
una sola cara.

Madrid, 12 de marzo de 1949.

RAFAEL DE LA HOZ.

Por Poderes de Rafael de la Hoz

187421



MADRID 12 MARZO DE 1949.

RAFAEL DE LA HUZ

P. T.

