



191156

191156

P A T E N T E D E I N T R O D U C C I O N

por diez años,

para todo el territorio español, sus colonias y protectorados por "UNOS PERFECCIONAMIENTOS EN LAS MAQUINAS DE ACABAR TEJIDOS", cuyo privilegio se solicita a favor de la entidad española TEJIDOS DE PUNTO S.A., con domicilio en Mataró (Prov. de Barcelona), calle Campeny, 2 2º.

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

Los perfeccionamientos objeto de esta patente se practican corrientemente en los Estados Unidos, Inglaterra y Alemania, viniendo los mismos aplicados en los Estados Unidos por la casa UNION SPECIAL MACHINE Cº, de Chicago, Illinois. Se emplean los mismos para modificar las máquinas de acabado a fin de que estas últimas puedan llevar a cabo una operación suplementaria de adorno de los tejidos, que resulta muy a propósito sobre todo para las máquinas de acabado

191156



tipo "diente de rata".

Como se sabe, estas máquinas efectúan en el orillo de los tejidos, un dentado con punto de cadeneta constituido por tres mallas ascendentes y tres descendentes que se enlazan y cuyos extremos quedan sujetos al borde del tejido repitiéndose este dibujo a todo lo largo de dicho borde.

Así como las máquinas de acabar, tipo "diente de rata" tienen normalmente una sola aguja y una sola áncora las cuales se desplazan para permitir la formación de los puntos de cadeneta fuera del tejido, los presentes perfeccionamientos se refieren a la adopción de dos agujas y dos áncoras, con lo cual queda permitida la confección de un punto de cadeneta doble, o sea la formación de un dentado superpuesto al dentado normal obtenido con las máquinas usuales.

Se comprende la importancia que tiene el poder conseguir un dibujo cuyas características hacen que el tejido tenga un mejor acabado, sobre todo teniéndose en cuenta que la modificación es de fácil aplicación desde el punto de vista constructivo de la máquina, ya que en principio se conservan las mismas piezas esenciales y los mismos movimientos principales de la máquina.

Para ilustrar el contenido de esta patente, se adjunta un plano, en el que vienen grafiados en forma esquemática, las modificaciones o perfeccionamientos introducidos, así como los resultados que con los mismos se obtienen.

La figura 1. representa un dibujo del tipo de acabado

191156



"diente de rata", en el que se ve el tejido 43 y los tres puntos ascendentes 44 de la cadeneta, los cuales vienen unidos en 45 a los tres puntos descendentes 52.

5 Un extremo de 44 y otro extremo de 52 vienen unidos al tejido 43 en los puntos 53 y 54 y sirven como puntos de partida a los otros dientes que se hallan situados a izquierda y derecha del diente que hemos considerado.

10 En la figura 2, puede verse el dibujo que se obtiene con la introducción de los presentes perfeccionamientos. Consiste el mismo en superponer, sobre el dibujo obtenido en la figura 1, una serie de dientes cuyas puntas inferiores vienen unidas a los extremos superiores de unión 45 del diente inferior, o sea tal como viene representado en la figura 2, en la que 46 y 49 representan respectivamente los tres puntos de cadeneta 44 y 52 de la figura 1. Del punto de unión 55 (45 de la figura 1), parten 15 dos series de tres puntos de cadeneta 47-48, los cuales vuelven a efectuar el mismo dibujo, pero de tal forma que la parte superior de esta segunda serie de dientes 20 coinciden precisamente con los puntos en los que el dentado inferior viene unido al tejido 43.

Con solo introducir este segundo dentado mejora considerablemente el aspecto del género acabado en esta forma.

25 Para comprender mas facilmente en cual de los órganos de las máquinas actualmente empleadas se efectúan estos perfeccionamientos, conviene recordar que las máquinas tipo "diente de rata" tienen un dispositivo que les permite variar la posición del áncora y del porta-agujas,

191156



5 lo cual se consigue generalmente con un excéntrico, o gracias al empleo de un tambor ranurado que transmite por una parte el movimiento de retroceso y adelanto al áncora y por otra parte hace girar al mismo tiempo el porta-agujas sobre un eje vertical de giro, con lo cual se obtiene de una manera muy sencilla la separación y vaivén alternativo de estos dos elementos respecto al tejido 43, condición necesaria para que quede confeccionado el dentado 44 y 52 de la figura 1.

10 El dispositivo que hace girar el porta-agujas y lo hace desplazar, durante una porción de su recorrido, para que se aparte del tejido, se conserva igual agregando tan solo una aguja que trabaja conjuntamente con la segunda áncora. El dispositivo para hacer variar la posición relativa del áncora 11 (figura 6), será el mismo, o sea constará de un brazo 35, el cual está articulado en 36 a otro brazo 34 cuya extremidad opuesta viene articulada a una unión de rótula 33. Esta rótula pertenece al brazo porta-áncora 32, el cual por su extremidad inferior está articulada en 40 sea a una porción 31 del cigüeñal sea directamente sobre la prolongación del eje recto 51 representado de puntos en la figura 6.

15 Tanto si se trata de un cigüeñal 28 como si se trata de un eje recto 51, la articulación 40 gira en el sentido por la doble flecha 30 y por consiguiente hace que el áncora pase delante y detrás de la aguja que le corresponde.

20 En el punto de articulación 36 va unida la extremidad superior de una biela 37 la cual tiene su extremidad

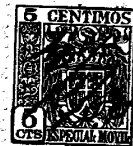


191156

inferior 38 articulada a una palanca 39. Esta palanca
39 que gira alrededor de su extremidad articulada 58
en el sentido indicado por la doble flecha 42, arras-
tra consigo la biela 37, y hace subir o bajar el punto
5 36, consiguiendo con ello que la posición media ocupa-
da por el áncora 11 pueda variarse atrasándose o ade-
lantándose o sea apartándole o acercándole al tejido.
Como es sabido el movimiento de vaivén del áncora 11
es comunicado por 35 que tiene un movimiento de vaivén
10 alternativo indicado por la flecha 41.

Así, pues, guardando estos mismos mecanismos o los simi-
lares que sirven para conseguir el mismo resultado, se
adjunta, según puede verse en las figuras 3 y 4, otra
áncora 12, la cual se mueve conjuntamente con la 11. En
15 estas últimas figuras, o sea la 3 y 4, vienen represen-
tadas las dos áncoras 11 y 12, formando una sola pieza
y montadas las dos gracias al soporte 13 y al pivote 14
sobre el soporte general 15 del áncora, el cual a su vez
está articulado sobre el eje que comunica el movimiento
20 de oscilación lateral del áncora (el cual corresponde
al eje 31 de la figura 6). El soporte 15 (el cual corres-
ponde al brazo porta-áncora 32 de la figura 6), tiene
su articulación inferior (40 de la figura 6) constitui-
da por el cojinete 17, el cual está articulado por un
25 vástago que está fijado sobre el eje oscilante porta-
áncora (o sea sobre la porción 31 del cigüeñal 28 de la
figura 6 o directamente sobre el eje 51). La rótula 16
corresponde a la unión de rótula 33 representada en la
figura 6.

191156



5 Como se comprende, debido a la existencia de dos agujas de movimiento vertical alternativo y de dos áncoras, la platina por la cual pasa la aguja queda subdividida adoptando una configuración tal como la que está re-

10 presentada en la figura 5. Esta platina consta de una porción 27, la cual coincide con las platinas normalmente empleadas en las máquinas tipo "diente de rata" o sea que dispone de los tres alambres 19, 20 y 21 que sirven para sujetar el hilo de alimentación que proviene de la aguja principal la cual se va desplazando a medida que se va formando el dentado. Con dicha aguja se formará por consiguiente la cadeneta tipo diente de rata que viene representada en la figura 1. A la altura de la segunda áncora existe la porción de platina 26,

15 la cual forma un saliente respecto 27. Por dicha porción de platina pasará la segunda aguja y asimismo existirán los correspondientes alambres 24 y 25 los cuales servirán al igual que los 19, 20 y 21, para la retención del hilo que proviene de la segunda aguja. Los

20 dos hilos terminales 21 y 25 poseen en su extremidad superior una parte curvada 22 la cual está señalada para el alambre 21.

25 Se comprende que podrán introducirse cuantas variaciones de detalle se estimen convenientes, siempre que no alteren la esencialidad de dicha patente, a cuyo fin se declaran no conocidas, practicadas ni puestas en ejecución en España, las siguientes reivindicaciones que constituyen la

191156



NOTA REIVINDICATORIA

1ª - UNOS PERFECCIONAMIENTOS EN LAS MAQUINAS DE ACABAR TEJIDOS, caracterizados por dotarlas de dos áncoras, agujas auxiliares o similares que suministran hilo por la parte inferior del tejido, viniendo estas dos agujas o áncoras accionadas individual o conjuntamente por mecanismos iguales o similares a los que se emplean en las máquinas de una sola áncora.

2ª - Unos perfeccionamientos, según la anterior reivindicación, caracterizados porque estas máquinas se dotan de dos agujas normales, o sea de dos agujas de movimiento vertical alternativo, cada una de las cuales suministra hilo por la parte superior y actúa o trabaja conjuntamente con una de las dos áncoras anteriores.

3ª - Unos perfeccionamientos, según las anteriores reivindicaciones, caracterizados porque estas máquinas se dotan de una platina o similar que está dividida en dos porciones, en cada una de las cuales trabaja una de las agujas normales en conjunción con su correspondiente áncora que oscila por debajo de dicha porción de platina.

4ª - UNOS PERFECCIONAMIENTOS EN LAS MAQUINAS DE ACABAR TEJIDOS.

Todo tal y conforme queda descrito y reivindicado en la memoria descriptiva que antecede y que consta de siete hojas escritas a máquina por una sola de sus caras y un plano que la ilustra.

MADRID, 10 Enero de 1950

TEJIDOS DE PUNTO S. A.

p.º a.º

Morgades y C.

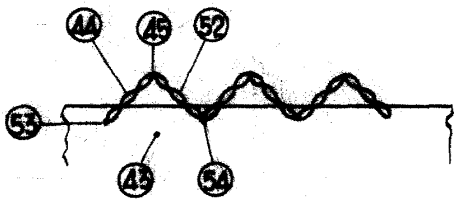


Fig. 1

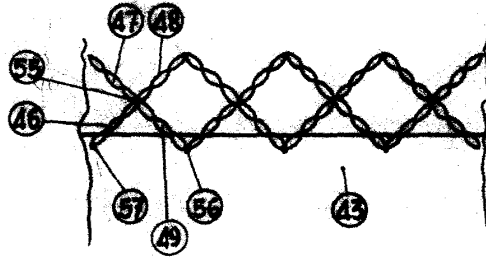


Fig. 2

191156

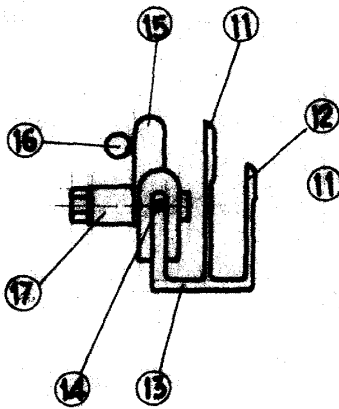


Fig. 3

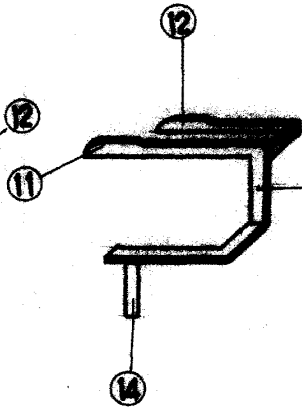


Fig. 4

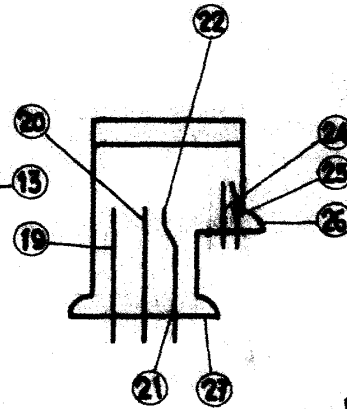


Fig. 5

191156

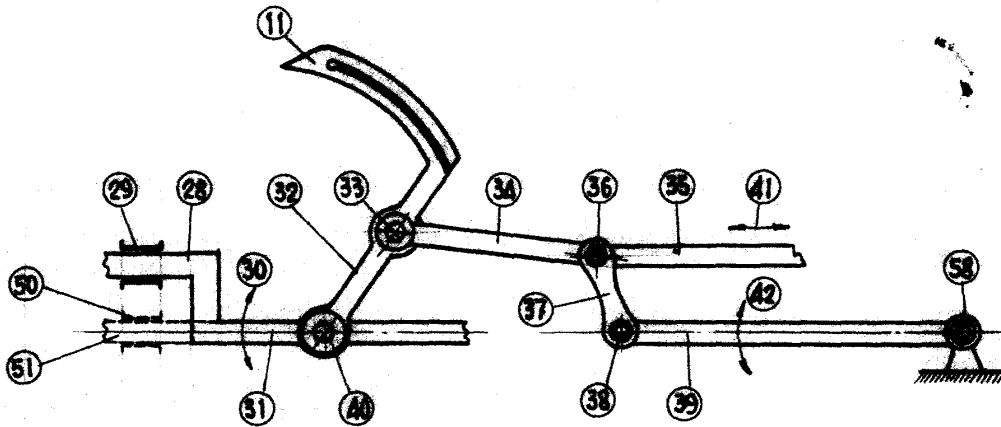


Fig. 6

Madrid 1 OFENE. 1950

p.e. J.J. Marquardt Graner

P.P.

E. González

Escala variable