

191334



191334

MEMORIA DESCRIPTIVA  
=====

correspondiente a una PATENTE DE INVENCION, cuyo registro se solicita por 20 años, para España y sus Posesiones, a favor de D. Georges FERRAND, de nacionalidad francesa y residente en GRENOBLE (Isère), 159, Cours Berriat, por: "SISTEMA DE ABRAZADERA PARA CUERPOS CILINDRICOS Y NETAMENTE PARA TUBERIA"

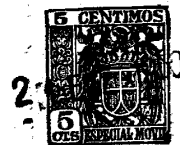
- o - o -

- La presente invención trata de un sistema de abrazadera para cuerpos cilíndricos, tales como virolas de depósitos, cañerías, tubos para canalizaciones, etc. Este sistema está caracterizado porque las abrazaderas están formadas respectivamente por una esliga sin fin, configurada para obtener dos brazos paralelos, empalmados, en sus extremos, por medias hebillas semi-circulares: estas hebillas están destinadas a ser enganchadas en dos elementos de una brida de sujeción y susceptibles de aproximarse, realizándose así por esta maniobra la puesta bajo tensión de dicha abrazadera.
- 5.-
- 10.-

En los planos anexos, y solamente a título de ejemplo:

- Las Figs. 1 y 2 representan en corte transversal y en elevación longitudinal, un cuerpo tubular que lleva una abrazadera realizada según la invención.
- 15.-

Las Figs. 3 y 4 son partes de estas Figs. 1 y 2 que



representan en posición de utilización del gato hidráulico que permite poner las abrazaderas bajo tensión.

20.- Como queda dicho anteriormente, el sistema de abrazadera que constituye el objeto de la presente invención, está caracterizado porque es constituido por abrazaderas obtenidas por eslingas sin fin (1). Estas eslingas (1) están respectivamente configuradas de modo a obtener dos brazos paralelos (2), (3), empalmados, en sus extremos opuestos, por medias hebillas semi-circulares (4), (5). Estas abrazaderas van dispuestas a intervalos convenientes, en la pared (6) que han de reforzar y se ponen bajo tensión ejerciendo entre las medias hebillas (4), (5) que se corresponden, esfuerzos de aproximación regulables.

30.- A título de ejemplo, se puede, para ello, asociar a las medias hebillas (4), (5) de cada abrazadera (1), dos calzas (7), (8), que tienen una pared cilíndrica (9) destinada a aplicarse en la superficie exterior correspondiente al cuerpo cilíndrico (6). Estas dos calzas (7), (8) pertenecen a una brida de sujeción que permite aproximarlas una a otra por cuya operación se somete la abrazadera (1) a un esfuerzo de sujeción.

35.- Con este fin, los extremos (10), (11) que se corresponden, de las calzas (7), (8), pueden, por ejemplo, cortarse oblicuamente de manera que, en combinación con el (o los) perno de apretar que las unen, puedan formar ganchos para las medias hebillas (4), (5) de la abrazadera (1). Estas calzas (7), (8) tienen una parte avanzada (13), (14) semi-cilíndrica que constituye un asiento para configurar la media hebilla correspondiente (4), (5) y que se

40.-

45.-



opone a que las dos brazos paralelos (2), (3) de la eslinga (1) se aproximen. Atornillando la, o las, tuerca (15) del, o de los, perno (12), podrá obtenerse el resultado arriba indicado.

50.- Cuando los esfuerzos de aproximación que deben ejercerse en las calzas (7), (8), llegan a ser demasiado considerables, es menester recurrir a un multiplicador de potencia que pueda actuar, ya por rotación en las tuercas (15) o por tracción en los pernos (12). Se puede, en este último caso, enganchar estos pernos (12) en el émbolo (16) de un gato hidráulico (17) cuyo cilindro (18) se apoya, entonces, en una de las calzas (8). En los planos anexos se representa a título de ejemplo un mecanismo de esta clase, por las figs. 3 y 4.

55.- En esta realización, el émbolo (16) del gato (17) posee una espiga hueca terrajada (19) para recibir el filete del perno (12) que ha de someterse a la tracción. El cilindro (18) del gato (17) se prolonga por dos jambas simétricos (2) que se apoyan en la cara correspondiente de una de las calzas (8).

60.- Introduciendo un fluido bajo presión entre las caras que se corresponden del cilindro (18) y del émbolo (16), se efectuará la traslación de éste y, por consiguiente, se producirá una tracción en el perno (12). Un instrumento de medida de la presión del fluido (manómetro 21), permite determinar el esfuerzo de tracción así desarrollado.

65.- La aproximación de las calzas (7), (8) hace perder el contacto a la tuerca inferior (15) que, librada del esfuerzo de tracción, puede así atornillarse facilmente en el filete del perno (12) hasta que se ponga otra vez



- en contacto con la calza (8). La llave de maniobra de la tuerca encuentra su paso, para esta maniobra, entre los
- 80.- jambajes de apoyo (20) del cuerpo (18) del gato (17). Para separar este aparato y el perno (12), entonces bajo sujeción, es necesario, desde luego, destornillas la espiga fileteada del perno (12), relativamente al fileteado de la espiga (19) del émbolo (16) del gato (17); es decir
- 85.- que es necesario comunicar un movimiento helicoidal a este émbolo (16) relativo al cilindro de presión (18) que lo encierra. Para ello, es preciso primero despegar el gato (17). A tal efecto, se somete, por ejemplo, las dos caras del émbolo (16) a la misma presión, y luego, se actúa
- 90.- por rotación sobre una pieza cuadrada exterior (22), perteneciendo a la prolongación cilíndrica (23) solidaria de dicho émbolo (16). Dicha prolongación (23) atraviesa el fondo de la cámara correspondiente del cilindro (18) de este gato (17), por una guarnición estanca formada por
- 95.- una placa de materia elástica flexible (24). Esta placa (24), que está aplicada en el fondo del cilindro (18) y que está apretada a la periferia entre este fondo y el borde correspondiente de dicho cilindro, está agujereada centralmente y el borde de esta abertura forma un manguito
- 100.- (25) que encierra la prolongación (23) del émbolo (16), formando junta.

-----  
REIVINDICACIONES

- 105.- 1ª).- "SISTEMA DE ABRAZADERA PARA CUERPOS CILINDRICOS Y NETAMENTE PARA TUBERIA", caracterizado por abrazaderas constituida respectivamente por una eslinga sin fin configurada para obtener dos brazos paralelos enlazados



en sus extremos por medias hebillas circulares, estas hebillas estan destinadas a engancharse a dos elementos susceptibles de aproximación de una o brida de sujeción por la maniobra de la cual se realiza la puesta bajo tensión de dicha abrazadera.

110.- 2ª).- Sistema de abrazadera según la reivindicación 1 caracterizado porque para producir la aproximación de las calzas de la brida de sujeción que tiende la eslinga, esta está constituida por un gato hidráulico cuya espiga del émbolo está enganchada al extremo del perno de apretar de dichas calzas y cuyo cilindro toma apoyo en estas últimas; el émbolo de este gato funciona a simple efecto, para la puesta bajo tensión de la eslinga y mientras se aprieta la tuerca de fijación y a doble efecto al desarme dicho gato.

115.- 3ª).- "SISTEMA DE ABRAZADERA PARA CUERPOS CILINDRICOS Y NETAMENTE PARA TUBERIA".

120.- La presente memoria descriptiva consta de cinco hojas, foliadas y escritas a máquina por una sola de sus caras, componiendo un total de ciento ventiseis líneas incluidas las presentes.

Madrid, 21 de enero de 1.950

ANTONIO ESCRIBA

P.P.

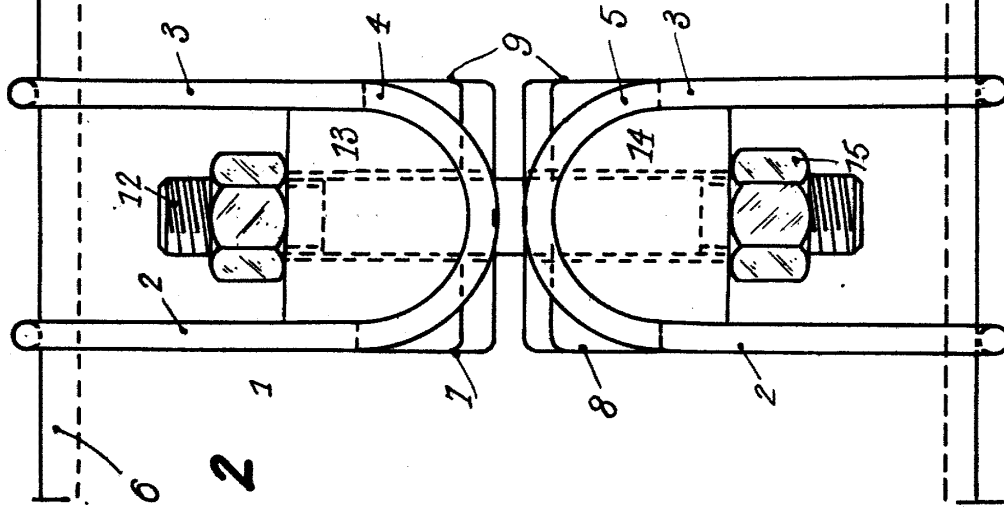


FIG. 2

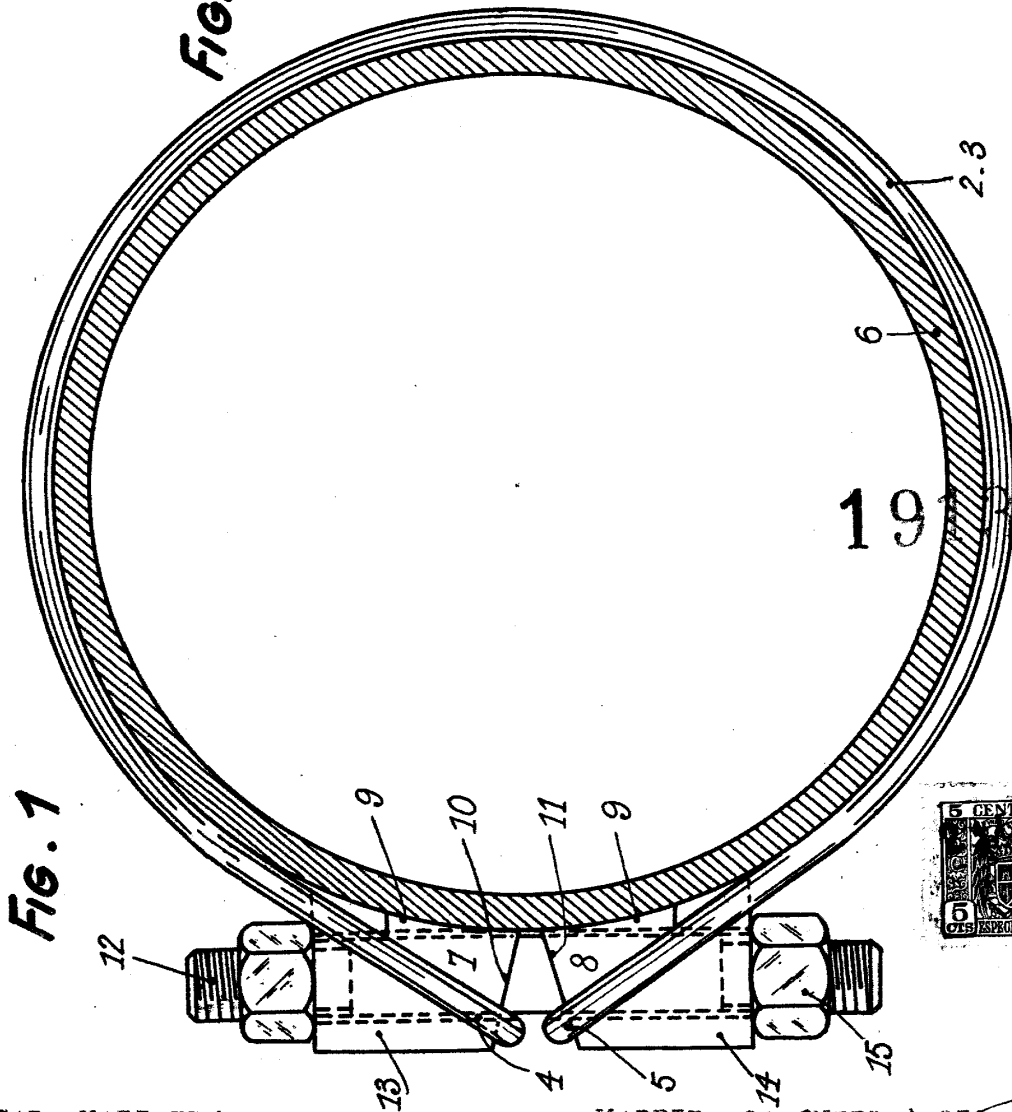
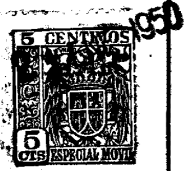


FIG. 1

19 13 34



ESCALA VARIABLE

MADRID, 21 ENERO 1950

ANTONIO ECHEVIA  
 P.R.  
*[Handwritten signature]*

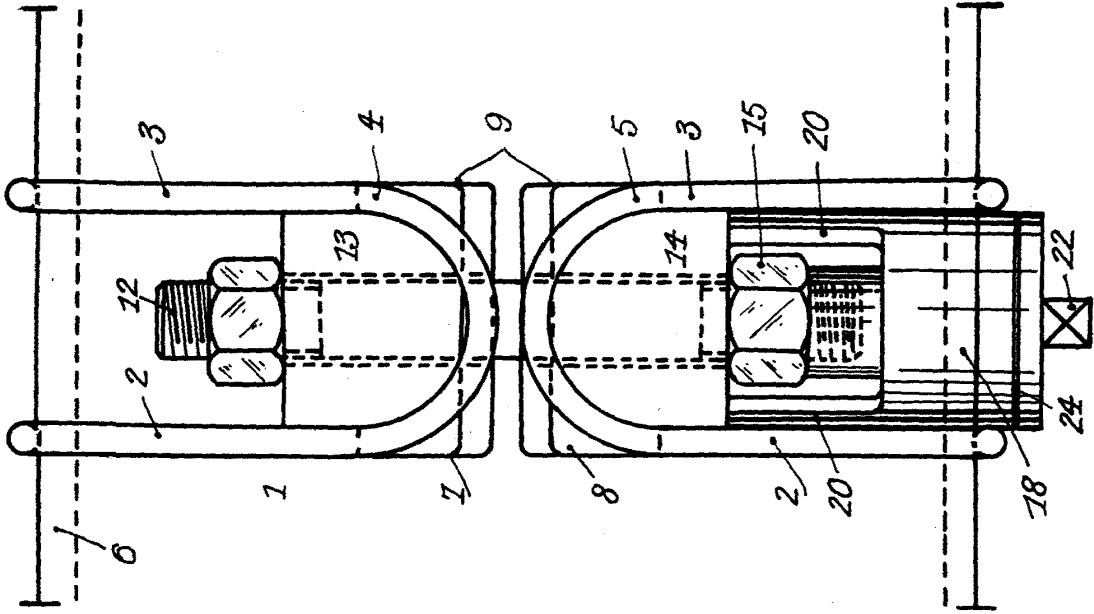


FIG. 4

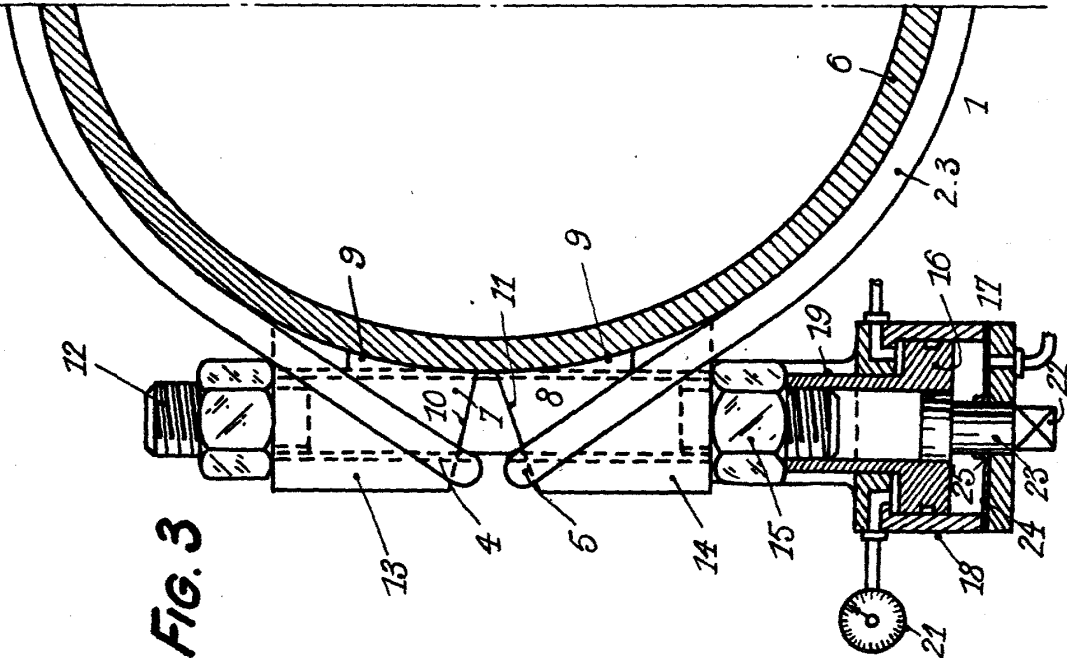


FIG. 3

ESCALA VARIABLE

MADRID, 21 ENERO 1.950

ANTONIO ESCRIBA

*[Handwritten signature]*