

192721

19



192721

Int. Cl.:

7543L

memoria descriptiva

CLASE DE
REGISTRO

Un Modelo de Utilidad, por veinte años en España.

NOMBRE Y
NACIONA-
LIDAD DEL
SOLICITANTE

Albert Nestler GmbH.
- sociedad alemana -

RESIDENCIA
Y DOMICILIO

7630 Lehr/Schwarzwald (Alemania)
Bahnhofstrasse 10.

OBJETO

"Máquina de dibujo de carro móvil".

778

192721 19



1

El presente modelo de utilidad se refiere a una máquina de dibujo de carro móvil, con un peso compensador para un carro móvil que está conducido a lo largo de un soporte de carriles para el carro móvil sobre cuatro rodillos.

5

En las máquinas de dibujo de carro móvil, de esta clase, los ruidos de marcha de los rodillos del peso de compensación, por medio del cable, que une este peso de compensación con el carro móvil, que corre tensado sobre las poleas inversoras, se transmiten a la máquina de dibujo, de modo que frecuentemente actúan de modo molesto. Por el uso de las conocidas máquinas de dibujo de carro móvil, también cede la tensión del cable, de modo que existe el peligro de que el cable resbale desprendiéndose desde las poleas inversoras.

10

15

El modelo tiene por objeto crear una conducción lo más silenciosa y segura posible de funcionamiento del peso de compensación. Este problema se resuelve en una máquina de dibujo de carro móvil del tipo mencionado inicialmente, según el invento, porque en cada caso dos rodillos están apoyados giratoriamente sobre los extremos de cada uno de dos ejes, de los que cada uno está apoyado en una escotadura del peso de compensación de manera conocida en sí, por lo menos por medio de un cuerpo elástico como la goma, y porque los extremos, por lo menos de un cable, que une el carro móvil con el peso de compensación en cada caso están unidos con un eje.

20

25

30

Por el apoyo, elástico como la goma, de los ejes de los rodillos de marcha, se alcanza un enlace, que no transmite ruido, del peso compensador con el carro móvil,



1 de modo que, por ejemplo, al utilizar rodillos de material plástico o rodillos revestidos de material plástico, se consigue una marcha totalmente silenciosa del peso de compensación.

5 Otra ventaja del modelo consiste en que el cable, que une el carro móvil y el peso de compensación, sin ulte-
riores medios auxiliares, puede tensarse previamente de modo elástico solamente por la fijación de los ejes de los rodillos de marcha, de modo que conserva su tensión previa,
10 después de su prolongada utilización, de modo que está excluido un resbalamiento del cable desde dos poleas de inversión.

15 En el caso de cintas transportadoras es conocido apoyar los ejes de los rodillos de marcha elásticamente, por lo que, sin embargo, no resultó obvio el invento al técnico en la materia.

20 En una forma de ejecución ventajosa del modelo - en el centro del eje está previsto un espaldón, que presenta escotaduras para la fijación de un cable, que une el peso compensador con el carro móvil. Esto tiene la ventaja - de que el espaldón al mismo tiempo cubre dos misiones. Es decir, por una parte forma un tope, que impide un corrimiento axial del eje y, por otra parte, al mismo tiempo crea la posibilidad de fijar en el carro móvil el cable, que
25 une el carro móvil con el peso compensador.

30 El modelo se explica detalladamente en la siguiente descripción de un ejemplo de ejecución, representado en el dibujo. Muestran:

La figura 1, una vista de un tablero de dibujo -

7778

192721



1 con el ejemplo de ejecución de la máquina de dibujo de carro móvil según la patente,

5 La figura 2, una vista del peso de compensación en ilustración aumentada, en lo que un eje soportador de los rodillos de marcha está ilustrado, desmontado del peso compensador.

La figura 3, una vista lateral del peso compensador según la figura 2,

10 La figura 4, una sección por el peso de compensación según la línea IV - IV en la figura 3,

La figura 5 una vista desprendida, aumentada y parcialmente ilustrada en sección, de la parte central del eje, que soporta los rodillos de marcha.

15 El ejemplo de ejecución, ilustrado, de la máquina de dibujo de carro móvil, presenta un primer soporte 3, unido con un tablero de dibujo 1, para una primera conducción de carriles de un primer carro móvil 7, que soporta un segundo soporte 3, para una segunda conducción de carriles de un segundo carro móvil 11. El carro móvil 11 está unido con una cabeza de dibujo 17 mediante un puente 15 oscilante.

20 El perfil, que forma el segundo soporte 9 de carriles, es hueco. En la oquedad de este perfil está conducido un peso compensador 61, que presenta escotaduras laterales 2 para rodillos de marcha 76. Cada dos rodillos 76 opuestos entre sí en diferentes lados del peso compensador, están apoyados sobre los extremos de un eje 176 rotativamente, que está apoyado en una escotadura transversal 152 que une dos escotaduras 2 laterales, opuestas entre sí,

30

7778

192721



- 4 -

1 del contrapeso 61, mediante dos anillos 160 elásticos como la goma, enchufados sobre el eje 176.

5 En el centro del eje 176 está previsto un espaldón 162. Para la recepción de este espaldón 162 en cada extremo del peso compensador 61 está previsto un peso 164, - que interrumpe en cada caso la escotadura transversal 158 próxima a este extremo. Por ello, debido a que el espaldón 162 engrana en el peso 164, se crea un tope, que impide un corrimiento axial del eje 156.

10 En el espaldón 162 están previstas dos hendiduras 166, dispuestas una al lado de otra y que transcurren perpendicularmente al eje. Estas hendiduras llegan desde el contorno del espaldón hasta un diámetro del mismo. En el fondo de las hendiduras 166, en un extremo de las mismas, están previstos dos taladros ciegos 168, que sirven para el alojamiento de engrosamiento 170 en los extremos de dos cables 63. Unos de los extremos de estos cables 63 están unidos, por el engranaje de sus engrosamientos 170, con el espaldón 162 de uno de los árboles 176. Los otros extremos de los cables 63 están unidos de modo correspondiente con el espaldón 162 del otro árbol 176, de modo que el peso compensador 61 une los dos extremos diferentes de cada uno de los dos cables 63. Los cables 63 están invertidos por encima de poleas de inversión, no representadas en el dibujo, en los extremos del segundo soporte 9 de carriles de marcha. Los tramos de los cables 63, que transcurren exteriormente sobre el dorso del perfil hueco, que forma el segundo soporte 9, están unidos con el segundo carro móvil 11 de manera conocida.

15

20

25

30

7775

192721



19 SEP 1979

- 5 -

1

El apoyo de los ejes 176, mediante los anillos -
 160 elásticos como la goma, especialmente por utilización -
 de ejes con un espaldón central 162, da por resultado una -
 construcción extraordinariamente sencilla y garantiza una -
 5 marcha muy silenciosa del peso compensador 61. Al mismo tien
 po posibilita el mismo, el tensar previamente de modo elás-
 tico los cables 63.

- N O T A -
 =====

10

El presente modelo de utilidad comprende las si-
 guientes reivindicaciones:

15

1.- Máquina de dibujo de carro móvil, con un peso
 de compensación para un carro móvil, que está conducido so-
 bre cuatro rodillos, a lo largo de un soporte de carriles -
 para el carro móvil, caracterizada porque, en cada caso, -
 dos rodillos están apoyados giratoriamente sobre los extre-
 mos, en cada caso, de uno de dos ejes, de los que cada uno
 está apoyado en una cavidad del peso de compensación de ma-
 20 nera conocida en sí, por lo menos mediante un cuerpo elásti
 co como la goma, y porque los extremos, por lo menos de un
 cable, que une el carro móvil con el peso de compensación,
 están unidos en cada caso con un eje.

25

2.- Máquina según la reivindicación 1, caracteri-
 zada porque en el centro del eje está previsto un espaldón,
 que presenta escotaduras para la fijación del cable.

3.- Máquina de dibujo de carro móvil.

Según se describe y reivindica en la presente me-
 moria descriptiva.

30

7778



19 SEP 1970

109791

- 6 -

1

Consta la presente memoria de seis hojas foliadas y escritas a máquina por una sola de sus caras.

5

MADRID 19 SER 1970

CARLOS ROEB
P. P.

Mo: Francisco del Pozo

10

15

20

25

30

Fig. 1.

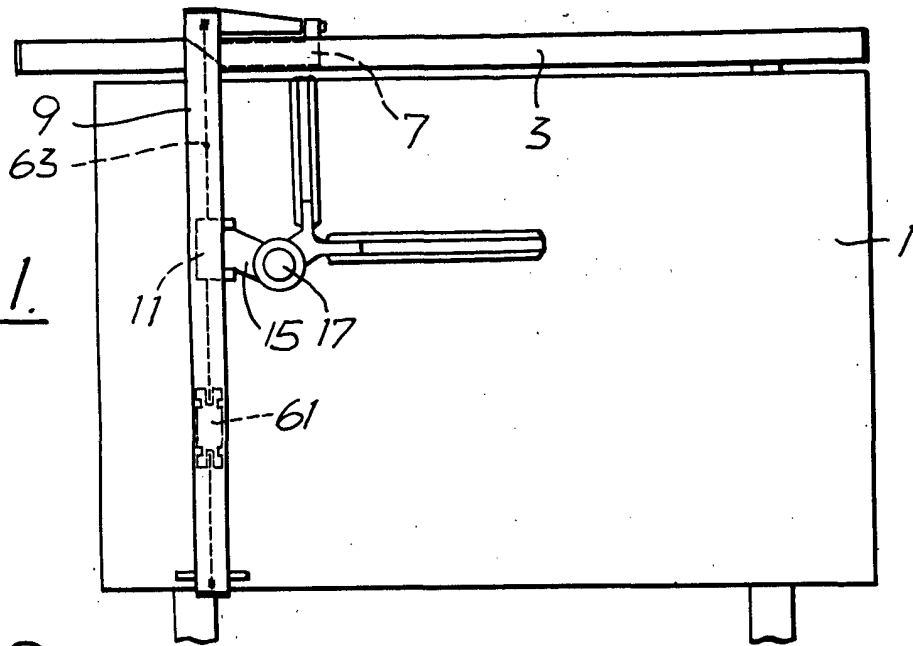


Fig. 2.

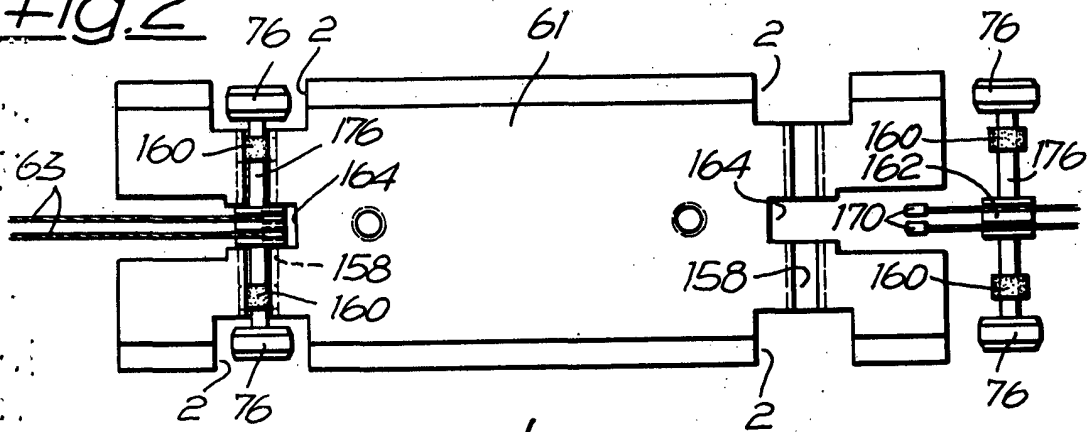


Fig. 3.

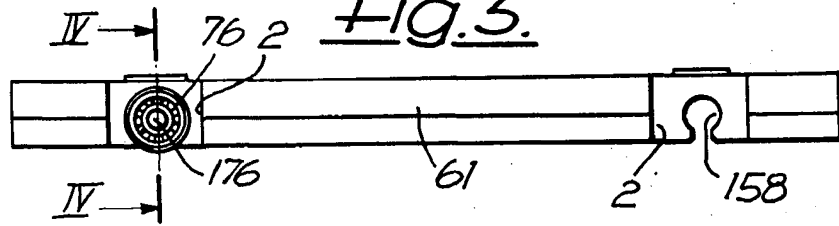


Fig. 4.

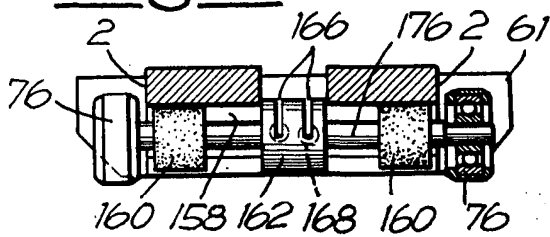
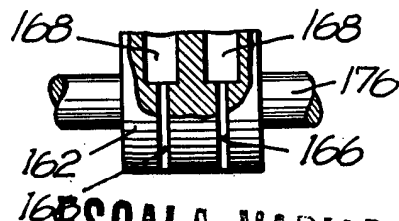


Fig. 5.



ESCALA VARIABLE

CARLOS ROEB
P. P.

[Signature]

Fda. Carlos Pérez