

23-2-76

Int. Cl.: H01C



199860

M E M O R I A D E S C R I P T I V A
de un Modelo de Utilidad a nombre de:
PAUL DAU & CO., de nacionalidad alemana,
domiciliada en 7270 NAGOLD, Calwer Str.
42, (ALEMANIA); por: "ARBOL DE MANIPULA-
CION PARA RESISTENCIAS COMPENSADORAS".

-----ooo000ooo-----

El presente invento se refiere a un árbol de manipulación para desplazamiento del colector rozante en una resistencia compensadora.

5 El árbol de manipulación para la resistencia compensadora, según el presente invento, se diferencia de las formas de realización conocidas por su modo de fijación imperdible y por la simplicidad de su fabricación y de su montaje. Las formas de realización conocidas son en lo esencial derivadas de tres tipos de fijación de árboles de manipulación para resistencias compensadoras y que en resumen se describen a continuación.

10

Un modo conocido de fijación de los árboles de ma-

199860



5 nipulación consiste en que se introducen éstos en la resistencia compensadora y a continuación se deforman por calor o por ultrasonidos de modo tal que se les fija de manera imperdible. Este modo de fijación entra en consideración no obstante sólo para aquellas resistencias compensadoras en las cuales el árbol de manipulación es montado directamente durante el proceso de fabricación de la resistencia compensadora. No obstante, en muchos casos se desea no obstante suministrar separadamente los árboles de manipulación y, sólo después de haber montado la resistencia compensadora en un circuito introducir el árbol de manipulación y sostenerlo de manera imperdible. Para tales casos de utilización entran en consideración sólo árboles con tal estructuración que pueden ser encajados de manera sencilla y cuya fijación puede efectuarse sin ningún útil ni ninguna etapa de trabajo necesaria de modo suplementario.

10 Para los casos de introducción del árbol una vez montadas las resistencias existe otra forma de realización conocida de árboles de ajuste. En estos casos es sabido estructurar un árbol de ajuste haciendo que junto a su extremo que ha de ser anclado en la resistencia compensadora estén moldeadas unas espigas de sostén elásticas con resaltos, que son deformadas elásticamente al introducir el árbol de ajuste y que después de haber pasado sobre un resalto o un apéndice saltan elásticamente de retorno a su posición de partida y de esta manera son fijadas de manera imperdible. La fabricación de tales árboles de ajuste presupone no obstante -

15

20

25



199860

el empleo de un material adecuadamente elástico. Asimismo la
guía de tales árboles de ajuste plantea ciertas dificultades
igual que la transmisión de los correspondientes momentos de
rotación. Finalmente, otra tercera forma de realización co-
5 conocida prevé utilizar un árbol de ajuste de sección transver-
sal circular, con una prolongación estructurada en forma de
cruz como elemento de arrastre para el colector rozante de -
la resistencia compensadora. Junto al colector rozante de la
resistencia compensadora propiamente dicha se moldean dos -
10 lengüetas, que se apoyan en cada caso sobre una superficie -
de la cruz de arrastre. Al introducir este árbol de ajuste -
en la resistencia compensadora estas lengüetas son dobladas
hacia atrás por estas superficies de la cruz de arrastre, a
saber de tal modo que las aristas de las mismas se apoyan en
15 estas superficies, de modo que el árbol de ajuste ya no pue-
de ser sacado. Una desventaja de esta forma de realización -
consiste en que tal modo de estructuración de la resistencia
compensadora sólo puede ser utilizado para aquellos casos en
los cuales se desee la introducción imperdible posterior de
20 un árbol de ajuste.

La misión del presente invento consiste en fabri -
car una resistencia compensadora en una forma de estructura-
ción que pudiera ser utilizada a elección para la inserción
imperdible de un árbol de ajuste, y asimismo para la inser-
25 ción de un árbol de ajuste con el fin de ajustarlo y para la
subsiguiente retirada del mismo. Esta misión se logró hacien-
do que el colector rozante de la resistencia compensadora -
fuese provisto de manera conocida con un rebajo en forma de

199860

20



figura 2 del árbol de manipulación.

La Figura 6 es una vista en sección según B-B de la figura 2, del árbol de manipulación.

5 Refiriéndonos a las figuras citadas se denomina con 1 al árbol de manipulación que se inserta en su parte central cilíndrica en el cuerpo del soporte 14 a través de un espacio abierto de sección circular 15.

10 En la cabeza superior se han previsto unos nervios 16 para facilitar el giro manual, al igual que una hendidura 17 para la penetración de un destornillador en su caso para efectuar el giro.

15 En la figura 1 por 8 y 9 se definen las conexiones de la resistencia compensadora 13. La conexión eléctrica del colector rozante 10 al igual que los soportes 4, 5 y 7 de la placa 2 de fijación de conexión eléctrica y colector rozante son apéndices plegados de la propia placa de fijación. Los soportes 4, 5 y 7 sirven de unión de la placa 2 al cuerpo soporte de la resistencia 14.

20 El colector rozante está sujeto a la placa 2 por doblado de los apéndices 12 del propio colector rozante, dejando esta unos picos 11 que definen una cruz a través de la cual penetra la cabeza del árbol 1. Así al introducir el árbol en la resistencia compensadora las esquinas puntiagudas del colector rozante 11 penetran en el árbol de modo tal que
25 sostienen a éste de manera imperdible.

20.2.70

199860

23



- REIVINDICACIONES -

5

1.- Arbol de manipulación para resistencias compen-
sadoras, caracterizado porque consistiendo en un cuerpo ci-
lindrico con nervaduras en la cabeza superior para facilitar
la aplicación manual del giro, el extremo inferior está es-
tructurado para la inserción imperdible sobre el colector ro-
zante posibilitando la subsiguiente retirada del mismo al es-
tar provisto dicho colector rozante con un rebajo en forma de
cruz, que sirve para la unión desmodrómica en fuerza para -
efectuar el ajuste del extremo del árbol en forma de cruz corres-
pondiente.

10

15

2.- Arbol de manipulación, según la reivindicación
anterior, caracterizado porque el extremo del árbol que actúa
como elemento de arrastre en forma de cruz está estructurado
de manera tal que mediante la introducción manual del mismo
en el colector rozante de la resistencia compensadora las es-
quinas puntiagudas de éste penetran en el árbol de modo tal
que sostienen a éste por presión de manera imperdible.

20

3.- "ARBOL DE MANIPULACION PARA RESISTENCIAS COMPEN-
SADORAS".

Tal como se describe y reivindica en la presente Me-
moría Descriptiva, que consta de seis hojas escritas a máqui-
na por una sola cara y de sus correspondientes dibujos.

Madrid, 25 FNE 1970
CARLOS FERNANDEZ CANDELA
P.P.

199860

199860

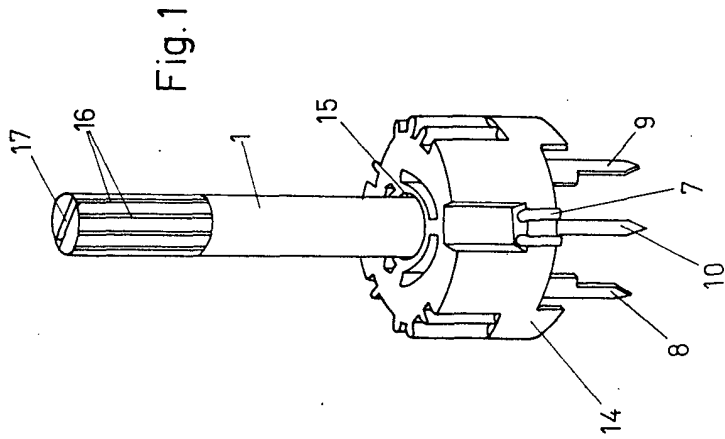


Fig. 1

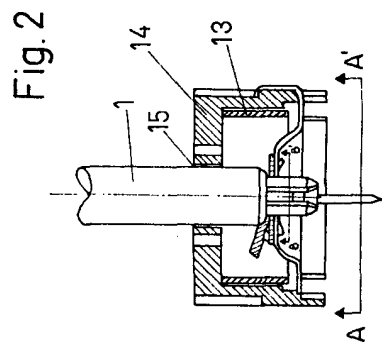


Fig. 2

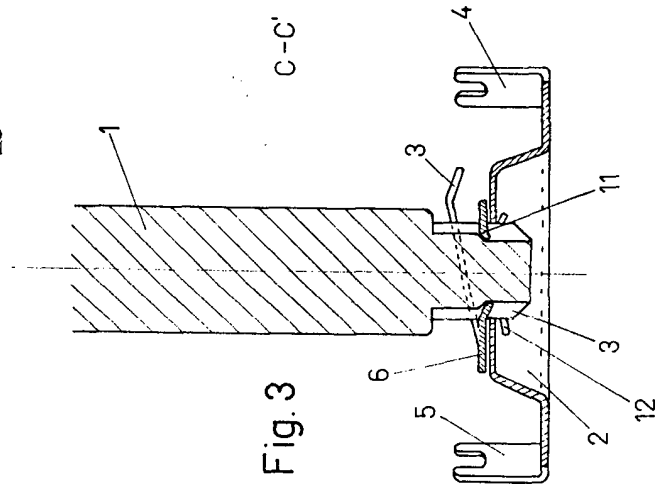


Fig. 3

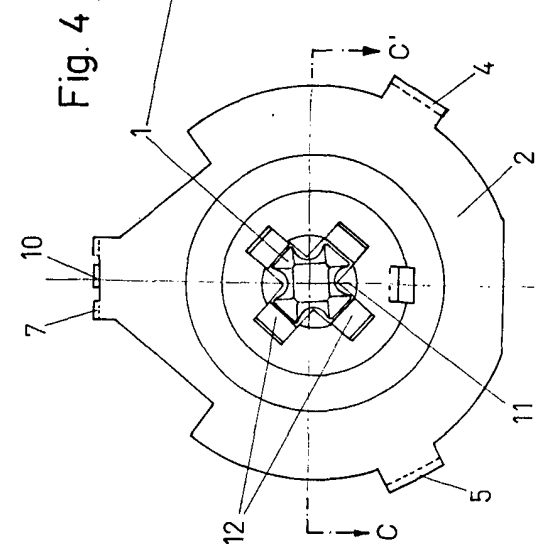


Fig. 4

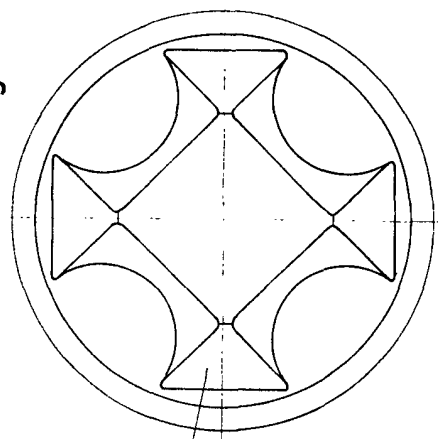


Fig. 5

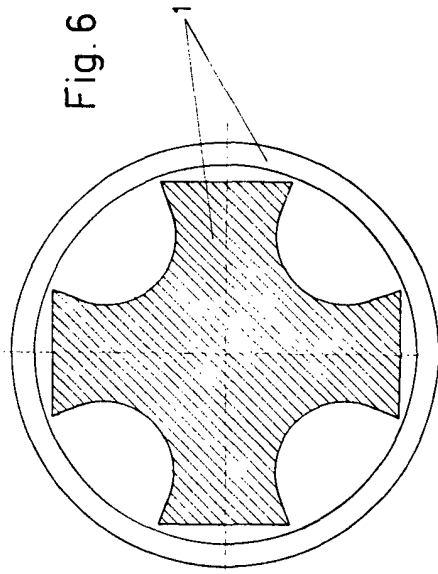


Fig. 6