

mc/

207463

Caso 100

207463

28 SEP



P A T E N T E D E I N V E N C I O N

=====

a favor de

CASABLANCAS HIGH DRAFT COMPANY LIMITED - de nacionalidad
británica - domiciliada en Bolton Street, Salford 3,
MANCHESTER (Inglaterra),

por:

" Mecanismo de estiraje para fibras textiles ".

-----:oOo:-----

M e m o r i a D e s c r i p t i v a

Esta invención se refiere a los mecanismos de
estiraje de fibras textiles del tipo en el cual se emplean



un cierto número de juegos de cilindros de estiraje dispues-
tos uno al lado de otro y compuestos cada uno de ellos por una
sucesión de pares de cilindros, estando sostenidos y cargados
los cilindros superiores de dos juegos de estiraje adyacentes
5 por medio de un brazo situado en el centro, que lleva los me-
dios para cargar los cilindros y que está montado articulado
en una pieza fijada a la parte posterior del mecanismo.

En estos mecanismos ya conocidos el brazo de car-
ga puede ser levantado o bajado alrededor de su articulación
10 pero no puede ser retirado totalmente del mecanismo sin un
considerable desmontaje. Esta limitación ofrece ciertas in-
convenientes comprensibles tanto desde el punto de vista de
la adaptación inicial del brazo como de su mantenimiento y
el objeto principal de esta patente consiste en evitar dicho
15 inconveniente por medio de una construcción eficiente que per-
mite la fácil separación y substitución del brazo con un mí-
nimum de manipulaciones y sin el empleo de herramientas.

Conforme con esta invención se consigue un meca-
nismo de estiraje del tipo mencionado en el cual el brazo de
20 soporte y carga de los cilindros superiores está dispuesto
para encajar de quita y pon en una montura o espiga de arti-
culación de la parte posterior del mecanismo, disponiéndose
medios de retención para mantener de quita y pon a dicho brazo
unido a esta espiga o montura.

Según un aspecto más limitado de esta patente el
25 brazo de soporte y carga de los cilindros superiores está
dispuesto para ser retenido de quita y pon en una espiga o
montura de articulación situada en la parte posterior del me-
canismo, encajando sobre esta montura ranuras del brazo, abier-
30 tas y dirigidas hacia abajo; en combinación con un órgano de
retención dispuesto en el brazo, que prende parcialmente al-



rededor de dicha montura cuando el brazo se encuentra montado en ella, pudiéndose desplazar a mano dicho órgano de retención de su posición, para permitir la fácil separación del brazo de su montura.

5 Para que se comprenda mejor el objeto de esta patente y pueda llevarse fácilmente a la práctica se describirá detalladamente y a continuación un ejemplo de ejecución de la misma con referencia al plano adjunto en el que se representa en alzado lateral, parte en sección y con algunas partes suprimidas, un brazo de soporte y carga según esta invención, montado en posición de trabajo en un mecanismo de estiraje habiéndose indicado esquemáticamente por líneas de trazos y puntos los cilindros inferiores de estiraje y habiéndose suprimido algunas partes del mecanismo que no atañen a esta patente;

10 En la forma de ejecución representada, la invención se aplica a un brazo de soporte y carga -1- dispuesto para ser usado sobre juegos de estiraje adyacentes en un mecanismo de estiraje, constando cada juego de tres pares consecutivos de cilindros estiradores -2-, -3- y -4-. El brazo -1- presenta paredes laterales -1a- entre las cuales se fija un grupo de silletas de presión. Este grupo comprende una silleta anterior -5- que sostiene y carga los cilindros superiores del par anterior -2- de cilindros y una silleta posterior -6- que sostiene y carga los cilindros superiores de los pares posteriores -3- y -4-. El grupo de silletas de presión no se representa en detalle ya que no forma parte de la presente invención. Se comprenderá que un brazo conforme el objeto de esta patente no queda limitado a ser usado en los sistemas con tres pares consecutivos de cilindros.

15 En el extremo posterior del brazo -1-, o cerca del mismo, las paredes laterales -1a- presentan ranuras alineadas



5 -7- abiertas y dirigidas hacia abajo, cuyas bocas se encuentran en los bordes libres inferiores de las respectivas paredes laterales -1a-. Estas ranuras -7- sirven para colocar el brazo en el mecanismo de estiraje tal como se verá por la descripción siguiente. Sujeto a una barra -8- fijada en la parte posterior del mecanismo de estiraje y cuyo eje es prácticamente paralelo a los ejes de los pares -2-, -3- y -4- de cilindros de estiraje, se encuentra un soporte constituido por dos placas laterales paralelas -9- que se prolongan hacia arriba de la barra -8- y sostienen una espiga de articulación -10-. Esta espiga de articulación -10- está dispuesta con su eje aproximadamente paralelo al eje de la barra -8- y está convenientemente dispuesta para encajar en las ranuras -7- y constituir una montura de articulación para el brazo de carga.

15 Entre las paredes laterales -1a- del brazo inmediatamente por encima de dichas ranuras -7- se encuentra una espiga transversal -11- que sostiene articulado un trinquete -12- en forma de gancho que prende alrededor de la espiga -10- cuando las ranuras -7- de las paredes laterales del brazo están encajadas en ella. El trinquete -12- se encuentra bajo la acción de un resorte -13- montado en la espiga -11- y que presenta un extremo -13a- en contacto con una porción o cuello -12a- del trinquete y otro extremo -13b- que se apoya sobre la espiga transversal -14- montada entre las paredes laterales -1a- del brazo por delante de la espiga -11-. Esta disposición del resorte -13- tiende normalmente a mantener al trinquete -12- en posición de contacto con la espiga -10-. El trinquete -12- está provisto de una porción o cola -12b- detrás de la porción en forma de gancho que constituye una superficie de leva para facilitar el encaje inicial del brazo



sobre su montura como se explicará luego. Esta porción o cola -12b- del trinquete se encuentra parcialmente en el interior de una ranura -1b- formada en el extremo posterior de la porción de cubierta del brazo, es decir de la porción del brazo que cierra la parte superior y extremo del brazo entre las paredes laterales -1a-. El extremo de la porción o cola -12b- se prolonga hasta más allá de los límites del brazo, como se representa para facilitar la manipulación del trinquete.

El brazo queda encajado entre sus placas laterales de soporte -9- colocando las ranuras -7- encima de la espiga de articulación -10- y empujando hacia abajo, con lo que se separa el trinquete -12- hacia fuera contra la acción del resorte, por contacto del borde inferior de la porción de cola -12b- con la espiga de articulación -10-. Cuando la espiga -10- se encuentra totalmente alojada en las ranuras -7-, el trinquete -12- queda libre para oscilar retorciéndose por la acción de su resorte -13-, preñiendo en parte alrededor de la espiga -10-.

Una vez el brazo se encuentra en posición, tal como se ha dicho, sobre su montura de articulación puede girar libremente sobre la misma pero queda positivamente retenido por la acción del trinquete sin que pueda desprenderse o separarse mientras el trinquete permanece en su posición. Sin embargo, si se desea retirar todo el brazo de entre sus placas de soporte -9-, es únicamente necesario hacer girar el brazo hacia arriba sobre su articulación y cogiendo luego la porción de cola -12b- del trinquete desengancharlo a mano de la espiga de articulación -10-. Una vez hecho esto el brazo de soporte y carga puede ser retirado del mecanismo ya que las ramuras -7- pueden ser libremente separadas de su



encaje en la espiga de articulación -10-. Al mismo tiempo al soltar el trinquete -12- este último vuelve a su posición inicial en la que puede prender de nuevo en la espiga -10- al ser colocado el brazo de nuevo en su posición.

5 Una gran ventaja de montar el brazo conforme esta invención consiste en el hecho de que si se nota cualquier defecto en el funcionamiento del mecanismo de carga, normalmente montado en el brazo y que no forma parte de esta invención el brazo puede ser retirado como un todo y puede ser fácilmente substituido por otro. El ajuste inicial de todo el mecanismo queda también simplificado por cuanto los elementos de soporte posteriores pueden ser colocados todos ellos en una posición previamente determinada, por medio de un calibre, con relación al cilindro inferior del par anterior -2- de cilindros, colocando luego los brazos sobre ellos.

-----: N O T A :-----

Se reivindica como objeto de esta patente:

20 1.- Mecanismo de estiraje para fibras textiles, provisto de un brazo que soporta y carga los cilindros superiores, y en el cual este brazo está dispuesto para encajar de quita y pon en una montura o espiga de articulación situada en la parte posterior del mecanismo, en combinación con medios de retención para fijar de quita y pon dicho brazo a esta montura.

25 2.- Mecanismo de estiraje para fibras textiles, provisto de un brazo que soporta y carga los cilindros superiores, y en el cual dicho brazo está dispuesto para ser fijado de quita y pon en una montura o espiga de articulación situada en la parte posterior del mecanismo, quedando retenido en esta posición por el encaje de dicha espiga o montura de articulación en ranuras de dicho brazo, abiertas

30



y dirigidas hacia abajo, y por un trinquete articulado en dicho brazo, el cual prende parcialmente alrededor de dicha espiga cuando el brazo está colocado sobre ella, pudiéndose desplazar a mano dicho trinquete de la posición de retención, para retirar el brazo de su montura.

5

3.- Mecanismo de estiraje según la reivindicación 2, en el cual las ranuras se encuentran practicadas en las paredes laterales del brazo, en el extremo posterior del mismo, y se abren en los bordes inferiores de dichas paredes laterales.

10

4.- Mecanismo de estiraje según la reivindicación 3, en el cual el trinquete está montado articulado entre las paredes laterales del brazo inmediatamente por encima de dichas ranuras y presenta una porción en forma de gancho dirigida hacia abajo que es empujada por un resorte para ponerse en contacto con dicha montura o espiga de articulación.

15

5.- Mecanismo de estiraje según la reivindicación 4, en el cual el trinquete presenta una prolongación o cola que sobresale de los límites del brazo para facilitar su accionamiento a mano, comprendiendo dicha cola una superficie de leva que se desliza sobre la espiga de articulación cuando se coloca el brazo sobre la misma, con lo cual el trinquete se separa de dicha espiga, venciendo la acción de su resorte, hasta que el brazo se encuentra colocado en su posición definitiva.

20

25

6.- Mecanismo de estiraje según las reivindicaciones anteriores, que comprende un brazo que soporta y carga los cilindros superiores, provisto en su extremo posterior de ranuras abiertas y dirigidas hacia abajo para encajar sobre una montura o espiga de articulación fija en el mecanis-

30



mo, en combinación con un trinquete articulado en el brazo para prender de quita y pon en dicha espiga de articulación, bajo la acción de un resorte, reteniendo así el brazo sobre la montura.

5

7.- Mecanismo de estiraje para fibras textiles.

Esta memoria consta de ocho páginas, escritas por una sola cara.

BARCELONA, 23 ENE 1953

P.A.

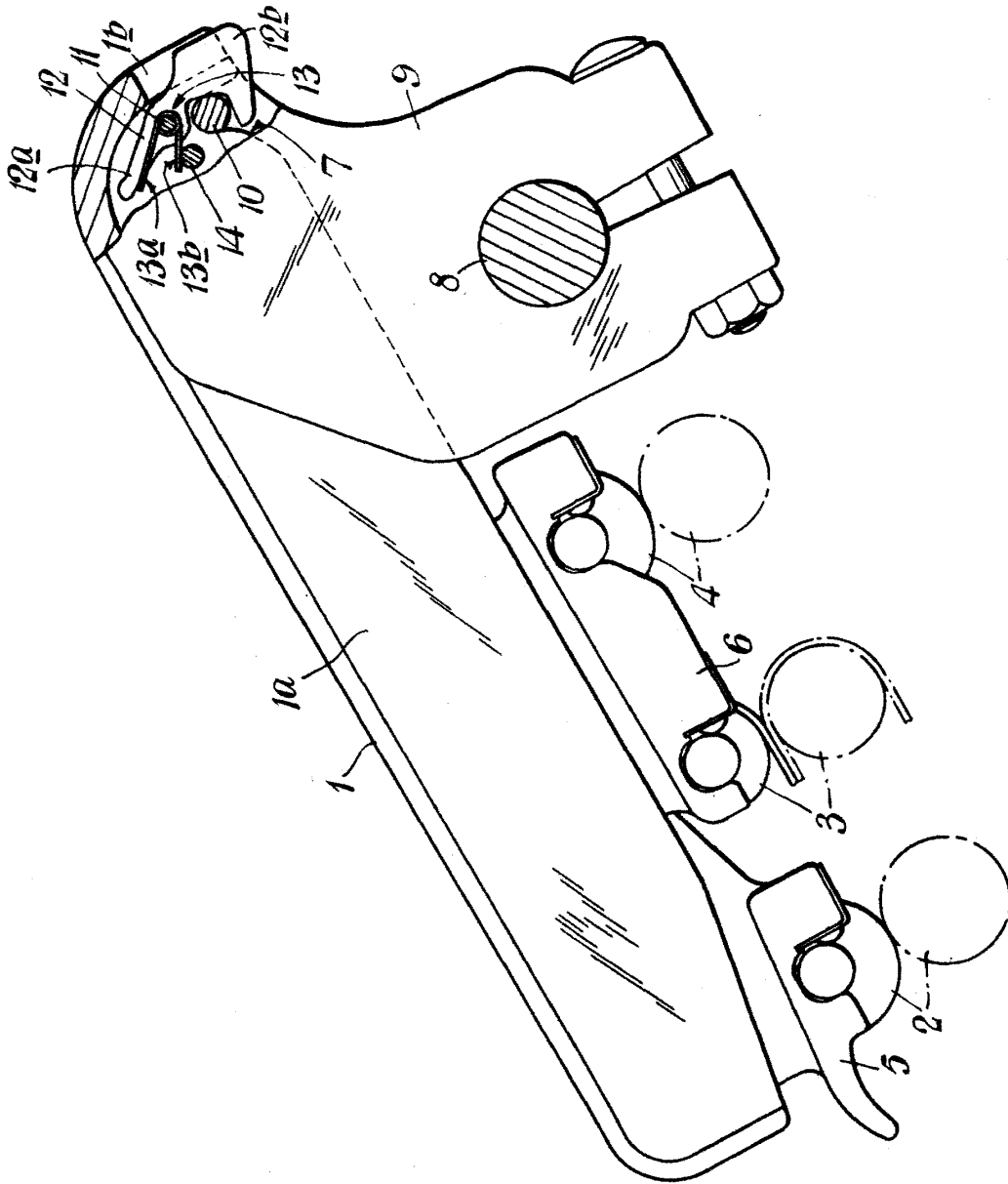
[Handwritten signature]

207463

23 ENE 1951



Casablanca High Draft Company Limited, 1 hoja.



P.A.

ALBINO T. BOLLAND
1951