

28 A



22 1472

MEMORIA DESCRIPTIVA

PARA UNA PATENTE DE INTRODUCCION POR DIEZ AÑOS EN  
ESPAÑA, A FAVOR DE "HOME FITTINGS ESPAÑA, S.A.", DE  
NACIONALIDAD ESPAÑOLA, DOMICILIADA EN VITORIA, BA-  
RRIO DEL PRADO, 33.

Sobre:

"MAQUINA CORTADORA UTILIZABLE EN LA FABRICACION DE  
CINTAS O CINTOS PRINCIPALES DEL TIPO DE ESCALONES".

---

La presente patente de introducción se refie-  
re a máquina cortadora destinada a ser usada en la fa-  
bricación de cintas o cintos principales del tipo de  
escalones, como los que se usan para sostener las ta-  
blillas de las persianas, e implica ciertos perfeccio-  
5.

22 1472<sup>2</sup> 8 ABR



namientos de los elementos y de las combinaciones y disposiciones de los mismos para el corte de hilos de urdimbre o similares entre los dos cintos principales durante la fabricación de cintas de este tipo.

5. En la fabricación de cintos principales del tipo de escalones es práctica corriente tejer los dos cintos principales y las correas o cintas de unión simultáneamente, estando dispuestas las correas de unión en dos hileras paralelas a lo largo de los bordes opuestos de las cintas principales. Cuando son tejidas de esta manera, las dos cintas principales no pueden ser separadas formando la estructura a modo de escalera debido a los hilos de urdimbre que cruzan en los puntos donde la urdimbre de las cintas de unión pasa de una de las cintas principales a otra. Para permitir la separación de las dos cintas principales, se acostumbra corrientemente cortar los hilos de cruce de la urdimbre a mano y mediante tijeras. Esta es una operación aburrida de la fabricación de tales cintas y requiere cierta cantidad de operarios que realicen la operación de corte o separación a la salida de un telar.
- 10.
- 15.
- 20.

Por consiguiente, el objeto primario de la patente es la creación de una máquina provista de una combinación y disposición de elementos, así como de un adecuado mecanismo de accionamiento, para cortar los hilos de cruce entre dos tiras o cintas superpuestas de material tejido.

- 25.
- Otro objeto de la patente es la creación de un dispositivo perfeccionado de corte para cortar dichos hilos de cruce, y mas particularmente para cortar tales partes de unión dispuestas en relación escalonada y a intervalos en el sentido longitudinal de las tiras.
- 30.

Otro objeto de la presente patente es la creación de un adecuado mecanismo de tope para parar la alimentación de las cintas enlazadas superpuestas con el fin de que los hilos de cruce o las otras partes de unión puedan encontrarse en adecuada posición de cooperación con respecto al dispositivo de corte.

Otros objetos y ventajas de la patente resultarán evidentes por la descripción siguiente, que se refiere a los dibujos adjuntos en los cuales:

10. La Fig. 1ª es una vista en planta de una máquina en la que han sido introducidas las mejoras.

La Fig. 2ª es una vista longitudinal en sección de la máquina según la línea 2-2 de la Fig. 1ª.

15. La Fig. 3ª es una vista en perspectiva de una parte de la máquina que muestra los rodillos de alimentación, el mecanismo de parada y el dispositivo de corte.

20. La Fig. 4ª es una vista en planta de una parte de la máquina que muestra el dispositivo de corte en la posición que adopta inmediatamente antes de su movimiento hacia dentro para cortar los hilos de una de las partes de unión a lo largo del borde adyacente del cinto, con uno de los dedos de tope en posición para detener la alimentación del cinto.

25. La Fig. 5ª es una vista en alzado a lo largo del borde inferior de la Fig. 4ª, con partes de estas vistas en sección.

30. La Fig. 6ª es una vista en planta similar a la Fig. 4ª, pero que muestra el dispositivo de corte en la posición que adopta inmediatamente antes de su movimiento hacia dentro para cortar los hilos de una de las partes de unión a



lo largo del borde distal del cinto, con el otro dedo de detención en posición para parar la alimentación del cinto.

La Fig. 7<sup>a</sup> es una vista en perspectiva de una sección del cinto de escalones tal como llega del telar, con los hilos de urdimbre de unión sin cortar, y

La Fig. 8<sup>a</sup> es una vista en perspectiva de una sección del cinto de escalones acabado, con las cintas principales separadas para recibir las tablillas de una persiana.

La máquina provista de las distintas características de las presentes mejoras está destinada a trabajar sobre un cinto de escalones 10 sin acabar constituido por dos cintas o cintos principales paralelos y similares 11, 12, con correas o cintas de unión 13 entretajidas entre ellos. Corrientemente, tales cintos de escalones están hechos con dos series separadas de correas de unión 13, una serie adyacente a cada borde de las cintas principales. Durante la tejedura del cinto de escalones 10, los extremos de las correas 13 son entretajidos con las cintas principales como se ve en 14, siendo entretajido un extremo de cada correa con una de las cintas principales y entretajido el extremo opuesto de la correa con la otra cinta principal. Cuando están tejidos así, los hilos de urdimbre 15 de unión tienen que ser cortados antes de que las dos cintas principales 11 y 12 puedan ser separadas para recibir las tablillas de una persiana.

Como se vé en las distintas figuras de los dibujos, las partes entretajidas 14 de cada serie están separadas por igual y las partes entretajidas de una serie de correas están dispuestas longitudinalmente con respecto al cinto de forma que se encuentran a medio camino de las partes entretajidas a lo largo del borde opuesto del cinto. Cuando el -

22 147 2<sup>28</sup> AB



cinto es tejido de esta manera, las partes entretrejidas 14, aun cuando están dispuestas escalonadas, se encuentran separadas por igual una de otra en el sentido longitudinal - del cinto.

5. Los varios elementos del mecanismo utilizado en la patente están montados sobre un elemento de base 16 que preferiblemente se extiende por toda la longitud de la máquina. Un soporte 17 en forma de mesa para el cinto 10 está montado sobre un par de soportes 18 transversales sujetos a un extremo del elemento de base 16. El cinto 10 puede ser alimentado de toda manera adecuada entre un par de guías 19 sobre el extremo exterior del soporte 17 y es hecho avanzar sobre el soporte mediante un par de cilindros de alimentación 20, 21 del extremo del soporte opuesto a las guías. El cilindro inferior 20 de alimentación está montado sobre un eje 22 -
10. 15. montado en un cojinete 23 sobre el elemento de base.

Un movimiento intermitente de rotación es creado para el eje 22 por una rueda de trinquete 24 montada sobre el mismo y accionada mediante un trinquete 25. El trinquete 25 está articulado sobre un soporte lateral 26 sujeto a un brazo de trinquete 27 montado libremente sobre el eje 22 adyacente a la rueda de trinquete 24. Un trinquete 28 con muelle de carga articulado sobre el brazo 29 coopera con la rueda dentada 24 impidiendo su rotación en sentido inverso.

20. 25. El rodillo superior 21 de alimentación está montado sobre un eje 30 montado en un cojinete 31 en el extremo exterior de un brazo oscilante 32 que tiene sus extremos opuestos articulados sobre el extremo superior de un soporte 33 montado sobre el elemento de base 16. Un engranaje 34, montado sobre el eje 30, engrana con un engranaje simi



lar 35 montado sobre el eje 22, de modo que el rodillo superior 21 de alimentación es accionado positivamente a la misma velocidad que el rodillo inferior de alimentación 20. Como resultará evidente del modo como el rodillo superior de alimentación está montado, puede ser hecho oscilar apartándose del rodillo inferior de alimentación, para que el cinto pueda ser soltado para aquellos ajustes de la alimentación que puedan desearse.

Se le comunica un movimiento intermitente al brazo de trinquete 27 mediante una varilla de conexión 36 que tiene un extremo articulado sobre el extremo libre del brazo de trinquete y su extremo opuesto articulado sobre un brazo de manivela 37 sujeto al extremo exterior de un eje 38 montado en un cojinete 39 en un extremo del elemento de base 16. El eje 38 lleva montada sobre él una polea de accionamiento 40 para una correa 41 que le transmite energía a la máquina desde una fuente adecuada cualquiera.

El mecanismo de corte que ha sido ideado para cortar los hilos de urdimbre 15 de unión del cinto comprende un dispositivo de corte 42 montado sobre un carro, preferiblemente en forma de elemento 43 que puede moverse con movimiento de vaivés en una dirección que forma ángulos rectos con la dirección de alimentación del cinto sobre el soporte 17. El carro 43 puede desplazarse en una guía 44 prevista en un soporte 45 montado debajo del soporte 17 y que se extiende transversalmente con respecto al mismo

El dispositivo de corte propiamente dicho comprende un par de hojas cortantes superior e inferior 46, 47, articuladas sobre el extremo superior de un soporte 48 sujeto al carro 43 y que se extiende hacia arriba desde el mismo



22 1472

- mo. Preferiblemente, los extremos interiores de las hojas cortantes se extienden ligeramente sobre el borde adyacente del soporte 17 cuando el carro se encuentra en su posición más exterior, y estos extremos de las hojas de corte
5. están separados de la superficie superior del soporte por una distancia que les permite pasar libremente por encima de la cinta principal inferior 12 durante los movimientos de vaivén del carro y de las hojas. Para que la cinta superior 11 pueda ser separada de la cinta inferior, un par
  10. de elementos espaciados de separación 49, 50 está sujeto a lo largo del borde del soporte 17 adyacente al dispositivo de corte, de forma que se extiende hacia dentro entre los bordes de las cintas 11 y 12. Estos elementos separadores están dispuestos preferiblemente en lados opuestos del dispositivo de corte, de forma que las hojas de corte 46 y 47
  15. se mueven entre ellos durante la operación de corte. Los bordes interiores de los elementos separadores 49, 50 son preferiblemente curvos como se ve en 51 y 52, con el fin de que las conexiones entretrejidadas 14 entre las correas y
  20. las cintas principales puedan ser guiadas alrededor de estos elementos e impedir que los elementos en cuestión interfieran con la alimentación del cinto.
- Un par de elementos espaciados de retención 53 está sujeto a lo largo del borde del soporte 17 opuesto al dispositivo de corte 42, con el fin de retener el cinto sobre el soporte. Dichos elementos de retención son preferiblemente de forma tal que impiden que el cinto sea indebidamente desplazado hacia arriba desde el soporte y hacia fuera sobre el borde del mismo, y comprenden partes verticales 54
30. y partes horizontales salientes 55.



El movimiento intermitente de vaivén del carro 43 es obtenido mediante una palanca alargada 56 articulada en 57 sobre un brazo lateral de soporte 58 sobre el elemento de base 16 y que tiene un extremo articulado en 59 sobre el lado inferior del carro 43. El extremo opuesto de la palanca 56 está provisto de un rodillo de leva 60 destinado a cooperar con una ranura de leva 61 de la superficie de un rodillo de leva 62 montado sobre un eje de leva 63 montado a su vez en un cojinete 64 del elemento de base 16. El eje de leva 63 es accionado mediante un engranaje 65 montado sobre él y que engrana con un engranaje 66 montado sobre el eje 38.

Al mover el carro 43 con movimiento de vaivén en la guía 44, es importante la obtención de una acción intermitente tal que mueva el dispositivo de corte 42 hacia una posición de corte de los hilos de cruce 15 entre dos partes entretejidas 14 a lo largo del borde del cinto adyacente al dispositivo de corte, y luego que lo mueva hacia dentro y hacia una posición de corte de los hilos de unión entre las siguientes partes entretejidas a lo largo del borde opuesto del cinto, después de lo cual el dispositivo de corte tiene que ser retraído para encontrarse nuevamente en posición para moverse hacia dentro para cortar los hilos de unión siguientes a lo largo del borde adyacente del cinto. Estos movimientos pueden convenientemente ser provocados haciendo la ranura de leva 61 con una parte a que retenga el carro en la posición representada en las Figs. 1ª y 3ª. Al seguirse el movimiento ulteriormente la leva 62, el rodillo de leva 60 entra en la parte inclinada b de la ranura para desplazar hacia dentro el carro de forma que el dispositivo de

22 1472



- corte 42 se encuentre en posición para cortar un grupo de hilos de unión 15 a lo largo del borde adyacente del cinto. El rodillo de leva 60 entra luego en la parte recta e de la ranura, durante la cual el cinto es avanzado por el mecanismo de alimentación de forma que lleva la parte de interconexión a lo largo del borde opuesto del cinto en relación de cooperación con el dispositivo de corte, como se muestra en la Fig. 6. Con el cinto en esta posición, el rodillo de leva 60 entra luego en la parte inclinada d de la ranura para mover el carro más aún hacia dentro y llevar el dispositivo de corte a la posición de corte. El rodillo de leva 60 pasa luego por la parte recta e de la ranura y entra en la parte inclinada f, que retrae el carro para devolver las hojas a la posición representada en las Figs. 1 y 3.
5. Las hojas cortantes 46, 46 son accionadas mediante un eje vertical oscilante 67 montado en el extremo exterior del carro 43 y que tiene un brazo transversal 68 montado sobre su extremo superior. Un extremo del brazo transversal 68 está unido al extremo exterior de la hoja de corte 46 mediante una corta biela 69 y el extremo opuesto del brazo transversal está unido al extremo exterior de la otra hoja de corte 47 mediante una corta biela 70. Con una tal conexión entre las hojas de corte resulta evidente que el movimiento del eje oscilante 67 sirve para mover los extremos de las hojas cortantes acercándolos y apartándolos uno de otro para realizar la operación de corte.
10. El eje oscilante 67 es accionado mediante un brazo de palanca 71 sujeto a su extremo inferior y que tiene articulado sobre su extremo libre un extremo de una varilla de leva 72, cuyo extremo opuesto está articulado sobre el ex-
- 15.
- 20.
- 25.
- 30.



- tremo inferior de la palanca de leva 73 suspendida de un eje de soporte 74 en un brazo de soporte saliente 75 montado sobre una parte 76, que se extiende lateralmente, del elemento de base 16. La palanca de leva 73 lleva un rodillo de leva
5. 77 que coopera con una ranura de leva alargada y simétrica de la superficie de una placa de leva 79 montada sobre el eje de leva 63. Con una tal ranura de leva, resulta evidente que el dispositivo de corte 42 será accionado dos veces a cada rotación del eje de leva 63, sirviendo dichos accionamientos
10. para cortar los hilos de unión de una parte de interconexión a lo largo de un borde del cinto, y luego para cortar los hilos de unión de la parte siguiente de interconexión a lo largo del borde opuesto del cinto.
- Aún cuando un dispositivo de alimentación como el explicado sirve para alimentar el cinto de manera intermitente para llevar las partes sucesivas de interconexión esencialmente en posición de cooperación con respecto al dispositivo de corte, es importante, dada la naturaleza del cinto sobre el cual actúa el dispositivo, el que medios de detención de accionamiento positivo estén previstos para interrumpir la alimentación del cinto de forma que las partes de interconexión se encuentren dispuestas con precisión para su cooperación con el dispositivo de corte. El mecanismo de interrupción que ha sido ideado con este objeto comprende
25. de un par de dedos de parada 80, 81 accionados alternativamente de forma que se pongan en, y respectivamente fuera de posición entre las cintas 11 y 12 para cooperar con la unión de las correas 13 con las partes entretrejidas 14 a lo largo del borde adyacente del cinto 10. El dedo de parada 80 está
30. sujeto al extremo libre del brazo largo 82 de una palanca 83



22 1472

- de dos brazos, y el dedo 81 está preferiblemente sujeto con medios regulables 84 al extremo libre del brazo 85 de una palanca 86 de tres brazos. La palanca de dos brazos 83 está articulada sobre el extremo superior de un soporte 87 que sobresale hacia arriba de un soporte 88 sujeto al lado inferior del soporte 17, y el brazo corto 89 de esta palanca está unido mediante una biela 90 al brazo corto 91 de la palanca 86 de tres brazos, también articulada sobre el soporte 88.
5. Articulada sobre el extremo libre del brazo 92 de la palanca 86 de tres brazos, hay una varilla de leva 93 cuyo extremo opuesto está articulado sobre el extremo inferior de una palanca de leva 94 suspendida del eje 74. La palanca de leva 94 lleva un rodillo de leva 95 que coopera con una superficie de leva del borde de una placa de leva 96 montada sobre el eje de leva 63. El rodillo 95 es mantenido en contacto con la leva 96 mediante un muelle espiral 97 que tiene un extremo sujeto a la palanca de leva 94 y su extremo opuesto sujeto a un brazo de soporte 98 montado sobre el elemento de base 16. La placa de leva 96 tiene una forma tal que le comunica un solo movimiento de vaivén a la varilla de leva 93 durante cada rotación del eje de leva 63.
10. Resulta así evidente que, a cada rotación del eje de leva 63, el dedo de parada 81 será hecho avanzar y retroceder hacia -y respectivamente de- entre las dos cintas principales 11 y 12 sobre el soporte 17. También resulta evidente que, a consecuencia de la interconexión sobre la palanca de dos brazos 83 y la palanca de tres brazos 86, la espiga de parada 80 será movida alternativamente, con respecto a la espiga 81, hacia y respectivamente fuera de su posición entre dos cintas principales. La disposición de las espigas
15. 20. 25. 30.

22 147 2<sup>8</sup> AE



- de parada 80 y 81 es tal que cada espiga es llevada a posición de cooperación con las conexiones entretajidas sucesivas entre cada correa 13 a lo largo del borde adyacente del cinto y la cinta principal inferior 12, siendo tal la distancia entre cada espiga, en posición de trabajo, y tal el dispositivo de corte, que cuando cualquiera de las espigas coopera con una parte de interconexión, los hilos de cruce de las partes entretajidas adyacentes al dispositivo de corte se encuentran en adecuada posición de cooperación con respecto al dispositivo de corte. Dada la separación uniforme de las partes entretajidas escalonadas en el sentido longitudinal del cinto, es suficiente que las espigas de parada cooperen alternativamente con las partes de interconexión a lo largo del borde adyacente del cinto, sin necesidad de que cooperen con las partes de interconexión a lo largo del borde opuesto del cinto.
- 5.
- 10.
- 15.

- Para volver hacia arriba el borde de la cinta 11 de forma que los dedos de parada 80 y 81 puedan entrar fácilmente entre las cintas 11 y 12, un dispositivo 99 separador de la cinta está sujeto al soporte 18 cerca del rodillo de alimentación 20. El dispositivo separador 99 tiene forma de varilla inclinada hacia arriba hacia la superficie superior del soporte 17, a partir de la cual está doblado hacia dentro sobre el borde adyacente de la cinta 12, y luego hacia arriba para proporcionar una parte vertical 100 que coopere con el borde de la cinta 11 para volver hacia arriba dicho borde de la manera representada por las Figs. 5<sup>a</sup> a 6<sup>a</sup>. de los dibujos.
- 20.
- 25.

- Un elemento alargado 101 de retención está sujeto al borde del soporte 17 enfrente del dispositivo separador 99
- 30.

22 1472



y de los dedos de parada 80 y 81 con el fin de impedir un in debido movimiento del cinto 10 que aparte éste del soporte en este punto. Como en el caso de los elementos de retención 53, el elemento de retención 101 está provisto de una parte vertical 102 para impedir todo desplazamiento del cinto más allá del borde del soporte, y de una parte horizontal 103 - para impedir todo movimiento indebido hacia arriba.

La alimentación del cinto 10 sobre el soporte 17 pue de ser controlada mediante un peso 104. Este peso descansa sobre el cinto entre los elementos de guía 19 y su movimien to con el cinto es impedido por uno de los elementos de re- tención 53.

Por cuanto el funcionamiento de los distintos elemen tos de la máquina ha sido descrito al propio tiempo que en la estructura de los elementos mismos, no se cree necesaria una descripción detallada del funcionamiento para una com- prensión total de la máquina. Sin embargo, se hará constar que la alimentación intermitente del cinto 10 por los rodi llos de alimentación 20, 21 está prevista y regulada en el tiempo con respecto al mecanismo de parada que uno u otro de los dedos de parada 80, 81, accionados de forma alterna, es llevado a su posición entre las cintas 11, 12 para que coopere con una interconexión entre una correa 13 y la cin ta 12 exactamente antes de la conclusión de un movimiento intermitente del cinto. También se advertirá por las Figs. 3 y 4 de los dibujos que, cuando el avance del cinto es de tenido por el dedo de parada 80, uno de los grupos de hilos de cruce 15 a lo largo del borde contíguo del cinto se en- cuentra directamente enfrente del dispositivo de corte 42.

En este momento, el carro 43 es movido hacia dentro por la

22 1472



parte b de la ranura de leva 61 para colocar en posición las hojas de corte 46, 47 de lados opuestos de los hilos de unión 15. La leva 79 actúa luego accionando las hojas de corte a través de la varilla de leva 72, cortando así el grupo adyacente de hilos 15.

El mecanismo de alimentación acciona luego el avance del cinto para llevar el grupo siguiente de hilos de unión 15 del borde opuesto del cinto enfrente del dispositivo de corte, como se ve en la Fig. 6 de los dibujos. En el intervalo, el dedo de parada 80 ha sido retirado y el dedo 81 ha sido llevado a su posición de cooperación con la interconexión antes en cooperación con el dedo 80 y detener así positivamente el grupo de hilos de unión 15 enfrente del dispositivo de corte. El carro 43 es movido luego más aún hacia dentro por la parte d de la ranura de leva 61, para llevar las hojas de corte 46, 47 a lados opuestos de este grupo de hilos de unión. Las hojas de corte son accionadas nuevamente por la leva 79 para cortar los hilos de este grupo, después de lo cual la parte f de la ranura de leva 61 retrae el carro 43 y devuelve el dispositivo de corte a la posición representada en las Figs. 1, 3 y 4 de los dibujos. El mecanismo de alimentación actúa nuevamente para llevar el grupo siguiente de hilos 15 a lo largo del borde contiguo del cinto a su posición enfrente del dispositivo de corte, después de lo cual se repite el ciclo de operaciones a que se acaba de hacer referencia.

Aún cuando se han descrito formas y disposiciones específicas de las distintas partes del mecanismo, queda entendido que dicha descripción es puramente ilustrativa y que pueden introducirse cambios en la forma y en la disposición



de los elementos que no superan el alcance de la patente tal como se describe en la presente memoria.

NOTA

En resumen: la presente patente de introducción recae

5. rá sobre las siguientes reivindicaciones:

10. 1ª.- Máquina cortadora utilizable en la fabricación de cintas o cintos principales del tipo de escalones, caracterizada por comprender en combinación un soporte para fabricación de cinto para escalones de persianas; medios mecánicos de alimentación para hacer avanzar dicho cinto sobre el mencionado soporte; un dispositivo de corte montado móvil a lo largo de dicho soporte para cortar partes de dicho cinto dispuestas a intervalos sobre el mismo; medios de parada para detener la alimentación de dicho cinto cuando cada una de dichas partes es adyacente al mencionado dispositivo de corte; y medios para accionar dicho dispositivo de corte y cortar sucesivamente las partes mencionadas.

20. 2ª.- Máquina, según la reivindicación 1ª, caracterizada por comprender medios mecánicos para llevar el dispositivo de corte sucesivamente a posición de trabajo con respecto a cada una de las partes del cinto y medios para accionar dicho dispositivo de corte y cortar sucesivamente cada una de dichas partes.

25. 3ª.- Máquina, según las reivindicaciones 1ª y 2ª, - caracterizada por comprender medios mecánicos de parada - que pueden ser llevados a posición de cooperación con el cinto de escalones, y separados de ella, para detener la alimentación del cinto cuando cada una de las partes de dicho cinto es adyacente al mencionado dispositivo de corte y medios para accionar el dispositivo de corte y cortar suce-

30.

22 1472

28



sivamente las referidas partes.

- 4<sup>a</sup>.- Máquina, según las reivindicaciones 1<sup>a</sup>, 2<sup>a</sup> y 3<sup>a</sup>, caracterizada por comprender un soporte para cortar partes espaciadas de interconexión entre dos tiras de tejido en posición superpuesta; medios mecánicos de alimentación para hacer avanzar dichas tiras sobre dicho soporte; un dispositivo de corte montado movable a lo largo de dicho soporte; medios para separar dichas tiras y permitirle al mencionado dispositivo de corte moverse libremente entre ellas; medios de parada que se mueven de manera intermitente hacia y fuera de su posición entre dichas tiras para detener la alimentación de las mismas cuando cada una de dichas partes es adyacente a dicho dispositivo de corte; y medios para accionar dicho dispositivo de corte y cortar sucesivamente las mencionadas partes de interconexión.
5. 10. 15.

- 5<sup>a</sup>.- Máquina, según las reivindicaciones anteriores, caracterizada por comprender medios mecánicos para separar los bordes de las tiras y recibir medios de parada y medios para accionar el dispositivo de corte y cortar sucesivamente las partes de interconexión.
- 20.

- 6<sup>a</sup>.- Máquina, según las reivindicaciones anteriores, caracterizada por comprender medios mecánicos para separar los bordes de las tiras para la recepción de medios de parada y medios para accionar el dispositivo de corte y cortar sucesivamente las partes de interconexión.
- 25.

- 7<sup>a</sup>.- Máquina, según las reivindicaciones anteriores, caracterizada por comprender un mecanismo para cortar partes espaciadas longitudinalmente y escalonadas lateralmente entre dos tiras superpuestas de material provisto de un soporte para dichas tiras; medios mecánicos de alimentación para
- 30.

22 1472

28 ABZ  
5561 88



- el avance de dichas tiras longitudinalmente sobre dicho soporte; un dispositivo de corte montado de manera movable a lo largo de dicho soporte; medios para detener la alimentación de dichas tiras cuando cada una de dichas partes de interconexión se encuentra enfrente de dicho dispositivo de corte;
5. medios para llevar dicho dispositivo de corte hacia y fuera de su posición para cortar sucesivamente cada una de dichas partes de interconexión; y medios para accionar dicho dispositivo de corte y cortar dichas partes de interconexión.
10. 8ª.- Máquina, según las reivindicaciones anteriores, caracterizada por comprender un soporte de material; medios mecánicos de alimentación para hacer avanzar de manera intermitente el material a lo largo de dicho soporte; un dispositivo de corte montado de forma que puede moverse transversalmente sobre dicho soporte; un eje de leva; una leva sobre dicho eje para mover dicho dispositivo de corte, paso a paso, transversalmente con respecto a dicho soporte y que proporciona periodos intermedios de reposo; medios para accionar dicho dispositivo de corte; una leva sobre dicho eje para accionar dichos medios de accionamiento durante los mencionados periodos de reposo; mecanismo de parada montado a lo largo de dicho soporte para detener positivamente la alimentación del material durante dichos periodos de reposo; y una leva sobre dicho eje para accionar dicho mecanismo de parada
15. en relación de tiempo regulada con los movimientos graduales de dicho dispositivo de corte.
20. 9ª.- Máquina, según las reivindicaciones anteriores, caracterizada por comprender un mecanismo para cortar partes espaciadas de interconexión entre dos tiras de tejido superpuestas; medios mecánicos de alimentación para hacer avanzar
25. 30.

22 1472

28 AB



5. dichas tiras sobre dicho soporte; un dispositivo de corte montado movible a lo largo de dicho soporte; medios para separar dichas tiras y permitir que el mencionado dispositivo de corte se mueva libremente entre ellas; y medios para accionar dicho dispositivo de corte y cortar sucesivamente dichas partes de interconexión.
10. 10<sup>a</sup>.- Máquina, según las reivindicaciones anteriores, caracterizada por comprender un mecanismo de corte, provisto de un soporte de material; medios mecánicos de alimentación para hacer avanzar el material sobre dicho soporte en una determinada dirección; un carro montado a lo largo de dicho soporte y capaz de realizar un movimiento de vaivén en ángulos rectos con respecto a la dirección de movimiento de dicho material; un dispositivo de corte montado sobre dicho carro y
15. que se mueve con éste; medios accionados de manera intermitente para mover dicho carro; medios para detener de manera intermitente el movimiento de dicho carro en una dirección; y medios para accionar dicho dispositivo de corte cuando dicho carro se encuentra en posiciones de movimiento detenido.
20. 11<sup>a</sup>.- Máquina, según las reivindicaciones anteriores, caracterizada por comprender un mecanismo de corte destinado a trabajar entre dos tiras superpuestas de material, provisto de un soporte para dichas tiras; medios mecánicos de alimentación para hacer avanzar dichas tiras sobre dicho soporte en
25. una determinada dirección; un carro montado a lo largo de dicho soporte y destinado a realizar un movimiento de vaivén en una dirección en ángulos rectos con respecto a la dirección de alimentación de dichas tiras; un dispositivo de corte montado sobre dicho carro y que se mueve con éste; medios para
30. separar los bordes de dichas tiras adyacentes a dicho disposi

22 147 2



tivo de corte para recibir el mencionado dispositivo; medios para retener los bordes de dichas tiras enfrente del dispositivo de corte sobre dicho soporte; medios para comunicar un movimiento de vaivén a dicho carro; y medios para accionar dicho dispositivo de corte.

12<sup>a</sup>.- Máquina, según las reivindicaciones anteriores, caracterizada por comprender una leva sobre el eje para mover el dispositivo de corte, paso a paso, transversalmente con respecto al soporte y que proporciona periodos intermedios de reposo; medios de accionamiento para dicho dispositivo de corte; y una leva sobre dicho eje para accionar dichos medios de accionamiento durante los periodos de reposo.

13<sup>a</sup>.- Máquina, según las reivindicaciones anteriores, caracterizada por comprender un mecanismo de detención de alimentación de material, provisto de un soporte para el material; medios mecánicos de alimentación para hacer avanzar dicho material sobre el soporte; un par de dedos de parada espaciados montados de manera movable a lo largo de dicho soporte; y medios para llevar cada uno de dichos dedos alternativamente hacia - y fuera de - la posición de cooperación con dicho material para detener positivamente la alimentación del mismo.

14<sup>a</sup>.- Máquina, según las reivindicaciones anteriores, caracterizada por comprender un par de brazos de palanca montados giratorios a lo largo del soporte; un dedo de parada montado sobre cada brazo de palanca; y medios para accionar simultáneamente dichos brazos de palanca y llevar dichos dedos de parada alternativamente hacia y fuera de la posición de detención de la alimentación de material.

15<sup>a</sup>.- Máquina, según las reivindicaciones anteriores,



- caracterizada por comprender medios mecánicos que funcionan de manera intermitente para accionar uno de los brazos de palanca y llevar el dedo de parada montado sobre el mismo hacia y fuera de la posición de parada y medios para la interconexión de dichos brazos de palanca con el fin de llevar alternativamente el dedo de parada sobre el segundo brazo de palanca hacia y fuera de la posición de parada con respecto al dedo de parada del primer brazo de palanca.
5. 16ª.- Máquina, según las reivindicaciones anteriores, caracterizada por comprender un mecanismo para detener de manera intermitente la alimentación de un par de tiras superpuestas de material que tienen partes de interconexión espaciadas en el sentido longitudinal de aquéllas, provisto de un soporte para dichas tiras; medios mecánicos de alimentación para hacer avanzar dichas tiras sobre dicho soporte; un par de dedos de detención espaciados en sentido longitudinal a lo largo de dicho soporte y susceptibles de moverse hacia y fuera de posición entre dichas tiras; medios para separar los bordes de dichas tiras para la recepción de dichos dedos de tope; y medios de funcionamiento intermitente para poner dichos dedos de parada alternativamente en y fuera de posición de cooperación con las partes que unen entre ellas dichas tiras.
10. 17ª.- Máquina, según las reivindicaciones anteriores, caracterizada por comprender un soporte de material; medios mecánicos de alimentación para hacer avanzar de manera intermitente el material a través de dicho soporte; un dispositivo de corte montado a lo largo de dicho soporte para cortar una parte del material; un par de dedos de parada espaciados montados movibles a lo largo de dicho soporte; medios para -
15. 20. 25. 30.



mover alternativamente cada uno de dichos dedos hacia y fuera de la posición de cooperación con dicho material para detener positivamente su alimentación; y medios para accionar dicho dispositivo de corte simultáneamente al movimiento de cada uno de dichos dedos de parada a su posición de detención.

18ª.- Máquina, según las reivindicaciones anteriores, caracterizada por comprender un par de brazos de palanca montados giratorios a lo largo del soporte; un dedo de detención montado en cada brazo de palanca; medios para accionar simultáneamente dichos brazos de palanca para llevar alternativamente dichos dedos de parada hacia y fuera de la posición de detención de alimentación del material; y medios para accionar el dispositivo de corte simultáneamente al movimiento de cada dedo de parada hacia su posición de detención de la alimentación.

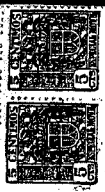
19ª.- Máquina, según las reivindicaciones anteriores, caracterizada por comprender medios mecánicos de accionamiento intermitente que accionan uno de los brazos de palanca para llevar el dedo de parada montado sobre el mismo hacia la posición de parada y fuera de ella; medios que unen entre ellos los brazos de palanca para llevar el dedo de parada montado sobre el segundo brazo de palanca hacia y fuera de la posición de parada alternativamente con respecto al dedo de parada del primer brazo de palanca; y medios para accionar el dispositivo de corte simultáneamente al movimiento de cada dedo de parada hacia su posición de detención.

20ª.-"MAQUINA CORTADORA UTILIZABLE EN LA FABRICACION DE CINTAS O CINTOS PRINCIPALES DEL TIPO DE ESCALONES".

Según se describe en esta Memoria que consta de veintuna hojas escritas a máquina por una sola cara y dibujos.

Madrid, 28 de Abril 1955.

*M. Sevilla*



22 1472

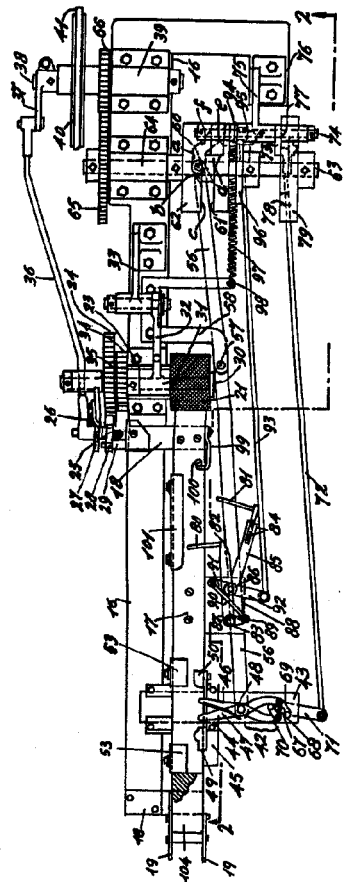


FIG. 1

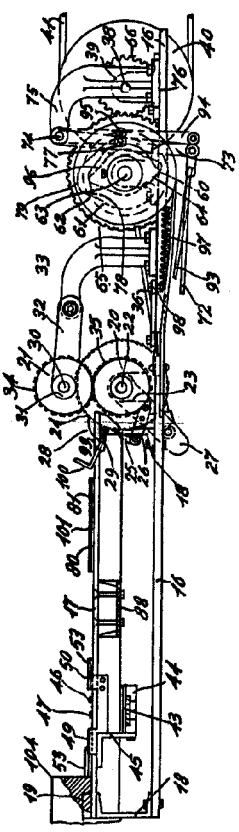


FIG. 2

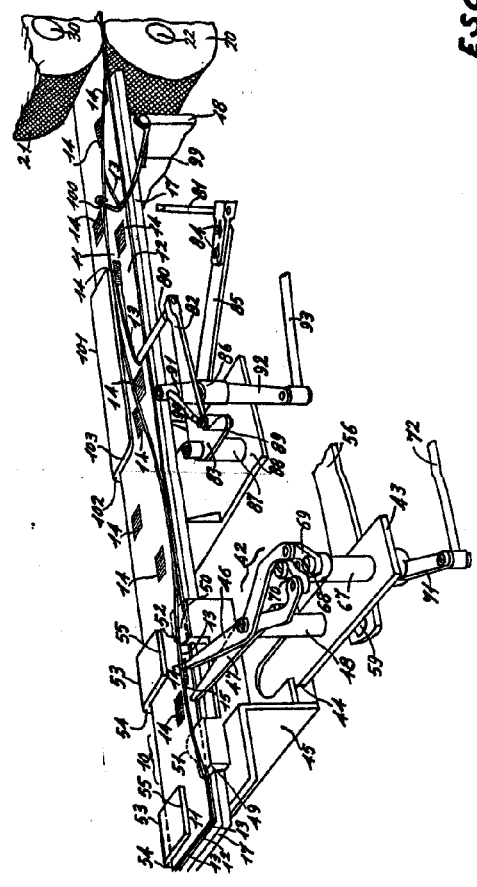


FIG. 3

Madrid, 20 de Abril de 1955.  
pp:

*M. Solís*

ESCALA VARIABLE



221472

28 ABR 5

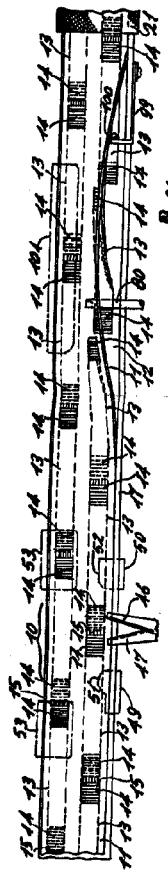


FIG. 4

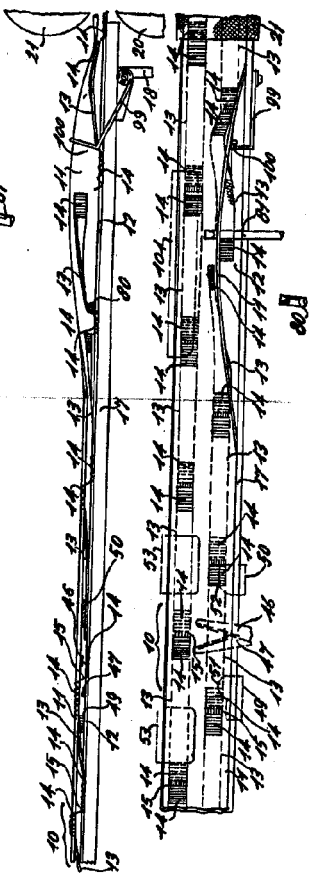


FIG. 5

FIG. 6

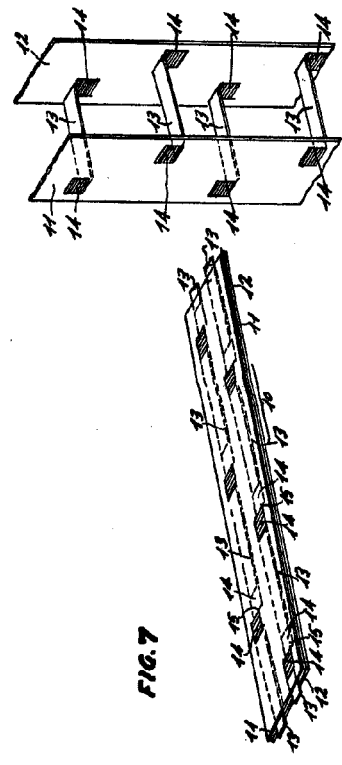


FIG. 7

HEWITT, AS DE DORTI DE 1.933.  
pp:

*M. Schuck*

FIG. 8

ESCALA VARIABLE