

222776

222776



4 JUL 1955

MEMORIA DESCRIPTIVA
para solicitar
P A T E N T E D E I N V E N C I O N
en
E S P A Ñ A
por VEINTE años

a nombre de S.I.C.A.M. SOCIÉTÉ INDUSTRIELLE DE CONSTRUCTION
D'APPAREILS MECANO-HYDRAULIQUES, entidad francesa, esta-
blecida en 6, Rue du Bât d'Argent, Lyon (Ródano), Francia,
por:

"APARATO ELEVADOR QUE FUNCIONA COMO CARGADOR,
GRÚA O EXCAVADORA".

- 0 - 0 - 0 - 0 - 0 - 0 - 0 - 0 - 0 - 0 - 0 - 0 - 0 - 0 -

El objeto de este invento es un aparato
elevador, que puede funcionar también como cargador,
grúa o excavadora, constituido por un armazón oscilante



953

222776

con respecto a una plataforma girable y llevando una
pala por medio de partes telescópicamente alargables.
La oscilación y la elevación de la pala están determi-
nadas por medio de mandos hidráulicos instalados en el
5 armazón oscilante o en la plataforma girable.

Según el presente invento el aparato
está provisto de medios para aplicar en la extremidad
del brazo, que oscila respecto al armazón, una cuchara
mordiente o una pala de movimiento horizontal.

10 A continuación se describe detalladamente
el presente invento con referencia a los dibujos adjuntos
que representan esquemáticamente a título de ejemplo no
limitativo una forma de realización práctica del mismo.

15 La Fig. 1 representa esquemáticamente la
vista en alzado de los medios para la aplicación de una
cuchara mordiente.

La Fig. 2 es una vista frontal, a mayor
escala, de la Fig. 1.

20 La Fig. 3 es una sección según la línea
III-III indicada en la Fig. 1, y

La Fig. 4 representa esquemáticamente los
medios para la aplicación de una pala de movimiento ho-
rizontal.

25 Con referencia a las figuras 1 a 3, el
armazón oscilante 4 lleva en su extremidad un brazo 9,
cuyo movimiento de oscilación está determinado por un
gato hidráulico 10. El brazo 9 lleva un gato hidráulico



222776

22a el cual es alargable telescópicamente y está conectado
con una biela 28 articulada en el punto 20 sobre el propio
brazo 9. A este brazo 9 se puede aplicar una prolongación
coaxial 24, en cuya extremidad están fijados dos soportes
5 transversales 41, cada uno de los cuales lleva un par de
barras 43 oscilables alrededor de los pernos 42. En las
extremidades de las barras 43 están articuladas por medio
de pernos 44, las dos mitades 45 de una cuchara mordien-
te. Las dos mitades 45 de dicha cuchara están conectadas
10 entre sí por medio de una bisagra central 46, a la que
está fijado un cable flexible 47. Dicho cable pasa sobre
una polea 48 girable alrededor de un eje transversal 49
sostenido por la prolongación 24, mientras que el rodi-
llo superior 50 impide su enrollamiento sobre la menciona-
da polea 48. El eje 53 de dicho rodillo 50 está guiado en
15 las placas 54 aplicadas en la extremidad de la prolonga-
ción 24. El cable 47 está anclado en la barra del gato
hidráulico 22, cuyo movimiento determina, a través de di-
cho cable, la apertura y el cierre de las dos mitades de
la cuchara 45.
20

Con referencia a la Fig. 4, el aparato pue-
de equiparse para funcionar como una pala de movimiento
horizontal. En tal caso la prolongación 24 se desmonta
y el gato hidráulico 22 se conecta mediante un perno 51
25 directamente con el armazón oscilante 4, mientras la ba-
rra del gato 22 se conecta, por medio de un perno 52, con
la pala 31. De este modo se obtiene una estructura de cua-



222776

5 drilátore articulado, dos lados opuestos del cual están constituidos por el armazón oscilante 4 y por la pala 31 respectivamente, y los otros dos lados opuestos están formados por el brazo 9 y por el gato hidráulico 22 con la barra respectiva.

10 El movimiento de oscilación del brazo 9, producido por el gato hidráulico 10, mientras que el gato 22 queda inactivo, origina, por efecto de las conexiones que forman el cuadrilátore explicado, un movimiento horizontal de la pala 31.

La transformación del aparato de una a otra forma de funcionamiento antes descrita se obtiene rápidamente por medio del sencillo desplazamiento de pernos.

15 Esta solicitud, que corresponde a la presentada en Italia el 1º de Diciembre de 1954, bajo el No. Verb. 23.659, se acoge a los beneficios del artículo 51 del vigente Estatuto sobre Propiedad Industrial.

- O - N O T A - O -

Los puntos de invención propia y nueva que se presentan para que sean objeto de esta Patente de In-

4 JUL 1954
5
ESTADOS UNIDOS

222776

vención en España, por VEINTE años, son los siguientes:

1. - Aparato elevador que funciona como cargador, grúa o excavadora, caracterizado por el hecho de que está provisto de medios para su aplicación a la extremidad del brazo oscilante con respecto al armazón de sustentación, como una cuchara mordiente o una pala de movimiento horizontal.

2. - Aparato según la reivindicación 1, caracterizado por el hecho de que los medios necesarios para la aplicación de la cuchara consisten en un doble soporte transversal aplicado en la extremidad de una prolongación del brazo oscilante que lleva dos pares de barras oscilantes respecto a las cuales están articuladas dos mitades de una cuchara, estando dichas dos mitades de la cuchara conectadas entre sí por medio de una bisagra a la que está fijado un cable que pasa sobre una polea girable con respecto a la extremidad de la prolongación y fijado en la barra del gato hidráulico montado en el brazo oscilante.

3. - Aparato según las reivindicaciones 1 y 2, caracterizado por el hecho de que en el caso de que se aplique la pala de movimiento horizontal, el gato según la reivindicación anterior está fijado en el armazón oscilante que sostiene el brazo y su barra está conectada con la pala de manera que forme un cuadrilátero articulado que origina el movimiento horizontal de dicha pala.



222776

por efecto de la oscilación del brazo.

4ª. - Aparato elevador que funciona como cargador, grúa o excavadora.

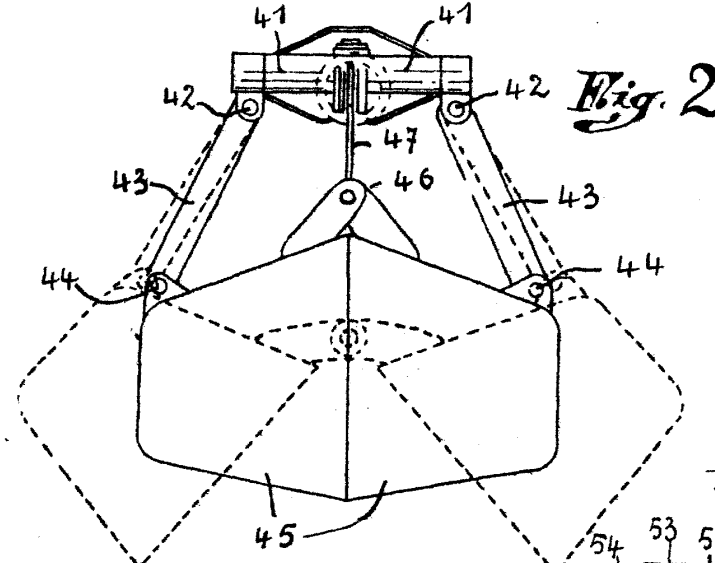
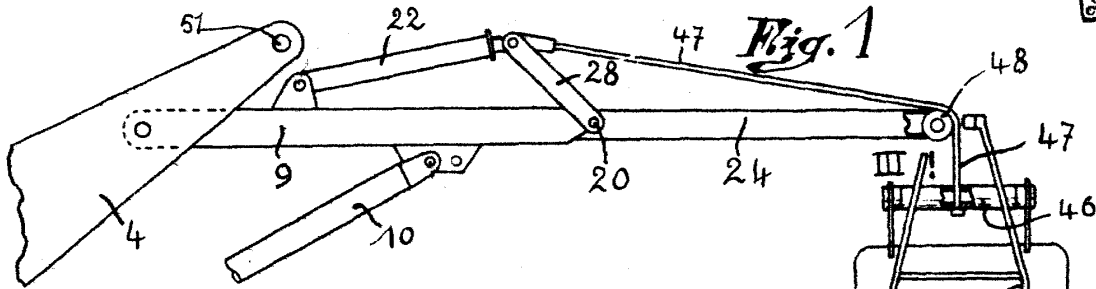
5 Tal y como se ha descrito en la Memoria que antecede, representado en el dibujo que se acompaña y con los fines que se han especificado.

Esta Memoria consta de seis hojas escritas por una sola cara.

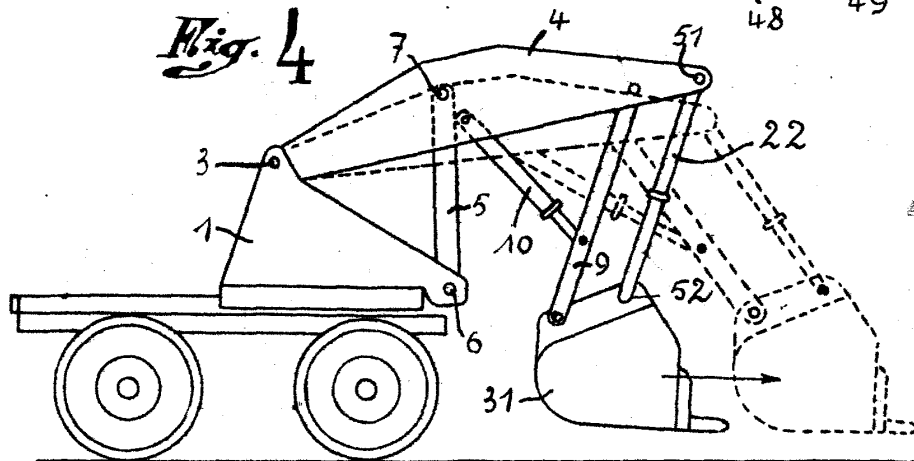
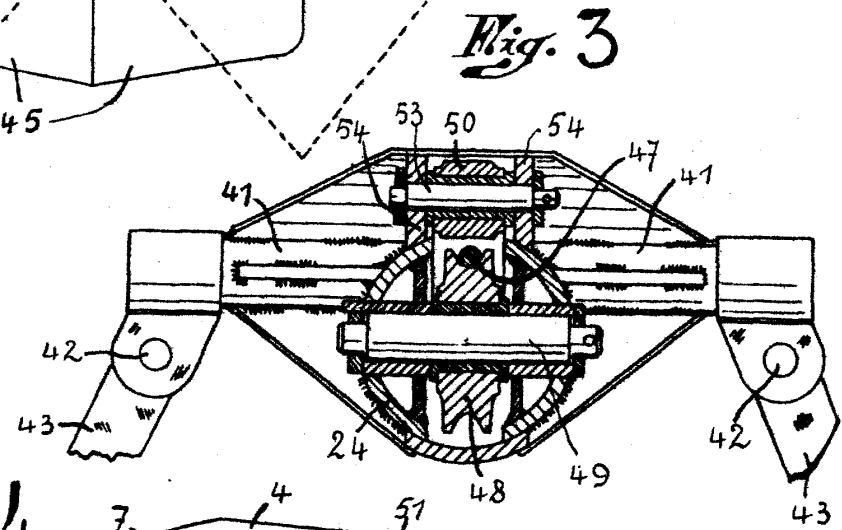
Madrid, 34 JUL 1951
P. A.

Alberto de Elzabure
Ingeniero

DG/.



222776



Alberto de Eizaburu
Cortés