



ESPAÑA

19 ES 11 NÚMERO 238654 10 Y
21
22 FECHA DE PRESENTACION
11 Octubre 1978

Concedido el Registro de acuerdo con los datos que figuran en la presente descripción y según el contenido de la Memoria adjunta.

MODELO DE UTILIDAD

20 FEB 1979

30 PRIORIDADES:	32 FECHA	33 PAIS
31 NUMERO		

47 FECHA DE PUBLICIDAD	51 CLASIFICACION INTERNACIONAL
	F16M

54 TITULO DE LA INVENCIÓN
"DISPOSITIVO DE ARRASTRE LONGITUDINAL DE PLATAFORMAS"

71 SOLICITANTE (S)
Da. ANA HERNANDEZ MEDIANO

DOMICILIO DEL SOLICITANTE
C/. Sueca, nº 38-4ª - VALENCIA

72 INVENTOR (ES)
Da. ANA HERNANDEZ MEDIANO

73 TITULAR (ES)
Da. ANA HERNANDEZ MEDIANO

74 REPRESENTANTE
D. JUAN LOPEZ SANCHEZ

EXPEDIENTE: **MODELO DE UTILIDAD**

Titular: **DO ANA HERNANDEZ MEDIANO**

Nacionalidad: **Española.**

Domicilio: **C/. Sueca, 38-4^a - VALENCIA**

Objeto: **"DISPOSITIVO DE ARRASTRE LONGITUDINAL DE PLATAFORMAS".-**

Prioridad:

MEMORIA DESCRIPTIVA

5 En el cuerpo de la presente Memoria y con la ayuda del Plano adjunto, vamos a referirnos a las características que ofrece un nuevo dispositivo de arrastre longitudinal de plataformas, especialmente concebido para su empleo en la industria textil, para el accionamiento de determinadas partes de las máquinas de cortado del tejido, o para el planchado de prendas, siendo igualmente susceptible de aplicación este dispositivo en cualquier otro tipo de máquina, bien de esta industria o de cualquier

10 otra, en la que se requiera que una platina o superficie de trabajo, deba verificar un desplazamiento longitudinal

15 hasta un punto determinado, en donde sobre ella debe realizarse una función específica, retirándose seguidamente hasta el punto de partida para reemprender seguidamente un nuevo ciclo. Todo ello naturalmente sometido a un rígido control de tiempos, propio de la automatización con que normalmente funcionan estas máquinas.

20 Evidentemente este dispositivo, goza de las cualidades de utilidad y novedad, que exige el vigente Estatuto-Ley de Propiedad Industrial, para otorgar a su titular el privilegio de su exclusiva explotación industrial y comercial en España.

25 Para facilitar la comprensión de la descripción que sigue, hecho considerado oportuno acompañar una lámina de dibujos, en la que se recoge un caso práctico de realización con la natural advertencia de que estos gráficos se han aportado a título de ejemplo y fuera del contexto de las posibles máquinas en que deba ser acoplado, y por ello deberá ser ampliamente considerado y sin limitación alguna.

30 La figura 1ª del plano, nos ofrece una vista en alzado del dispositivo, con todas sus partes integrantes; la figura 2ª constituye una vista en alzado de la guía, y en la figura 3ª se nos muestra a mayor escala un detalle del dispositivo, siendo por último la figura 4ª una vista en planta que nos muestra la disposición de las partes principales.

40 Haciendo referencia a las precitadas figuras, vemos que, como es lógico se precisa de un electromotor «1», aún cuando el accionamiento del dispositivo puede

45 provenir mediante una transmisión de otra fuente de energía. En este caso gráfico, el electromotor -1- posee el reductor -2-, cuyo eje -3-, robusto y fuerte, se solidifica en su centro geométrico y por debajo con una platina

50 La cabeza excéntrica con rodamiento -5-, se encuentra dentro de la acanaladura en forma de U invertida de una guía -6-, y cuya guía dispondrá de uno o varios vástagos -7- (en el ejemplo gráfico son dos, para su montaje por la parte inferior en la platina o plataforma de trabajo -8-, que en sus desplazamientos longitudinales, estará sometida lateralmente a la contención de unas guías paralelas.

55 Con esta estructura que hemos someramente descrito, es fácil ^{colegir} su funcionamiento, mediante el cual, el movimiento circular que recibe la platina circular -4-, se transforma en movimiento o desplazamiento longitudinal de la guía -6-, en la que se encuentra introducida la cabeza o vástago excéntrico -5-, puesto que el giro que describe éste, facilitado por el rodamiento que lo integra, ejerce su presión contra las paredes de la acanaladura, sobre una para que realice el desplazamiento en una dirección, y sobre la opuesta, cuando su acción provoque el retorno de la guía y de su plataforma de trabajo -8- solidaria.

60 Es evidente que en estos desplazamientos longitudinales del juego guía-plataformas, hay unos puntos de

70 desplazamiento lento, que son seguidos de momentos de acce-
leración para volver regular y uniformemente a la veloci-
dad lenta, alternativas, que deben ser aprovechadas para que
el operario manipule aquello que corresponda en la plata-
forma de trabajo durante los tramos de desplazamiento len-
75 to, aún cuando mediante el empleo de temporizadores, pue-
dan obtenerse todas las variaciones que aconseje cada ti-
po de trabajo.

Suficientemente descrita la estructura objeto
de este Modelo, y su funcionamiento, sólo resta manifestar
80 que serán variables las circunstancias de materiales, ta-
maños y formas de las partes integrantes, así como su si-
tuación funcional dentro del conjunto, y la aplicación a
que se destine el dispositivo, variaciones todas ellas
que deben quedar comprendidas en el presente registro,
85 siempre y cuando no afecten a su esencialidad, que se re-
sume en la siguiente

N O T A
* * * *

Los puntos que se reivindican en el presente
Modelo de Utilidad, son:

90 1º.- Dispositivo de arrastre longitudinal de
plataformas, que se caracteriza por disponer de una pla-
tina recia circular, en posición horizontal, montada so-
bre un eje inferior que es coincidente con su eje geomé-
trico, y cuyo giro lo recibe, debidamente regulada su ve-
95 locidad de una transmisión o de un electromotor con reduc-
tor acoplado, y cuya platina circular, y en su cara supe-
rior dispone de un vástago que emerge en posición excén-
trica, con una cabeza constituida por un rodamiento, que

100

105

110

queda alojado en el interior de una guía en U, invertida, la cual a su vez y por su parte superior y mediante los necesarios vástagos o tirantes, se solidarizará con la plataforma de trabajo, que se desplazará con movimientos longitudinales por disponer de guías laterales, y cuyos movimientos longitudinales son obtenidos por los desplazamientos de igual naturaleza de la guía en U, que es impulsada por la cabeza excéntrica de la platina circular en sus vueltas, de forma que el movimiento circular de dicha cabeza, provoca los desplazamientos longitudinales de la guía, desplazamientos que tienen periodos más lentos y otros más acelerados, que se alternan en una vuelta completa de la platina, que coincide con un ciclo completo de ida y vuelta de la plataforma de trabajo. Y

115

2º.- "DISPOSITIVO DE ARRASTRE LONGITUDINAL DE PLATAFORMAS", de conformidad en un todo en lo esencial y fines industriales a lo descrito en la precedente Memoria Descriptiva y gráficamente representado en las figuras del plano adjunto para su mejor comprensión.

Esta Memoria consta de SEIS hojas, escritas o mecanografiadas por una sola cara y a doble espacio en 117 líneas.

Valencia, 19 Septiembre 1978

Por autorización de la interesada, -

Juan López



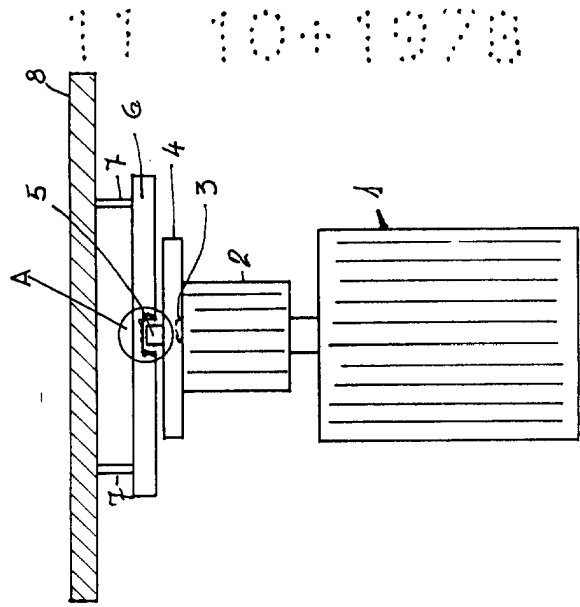


FIG 1

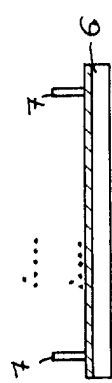


FIG 2

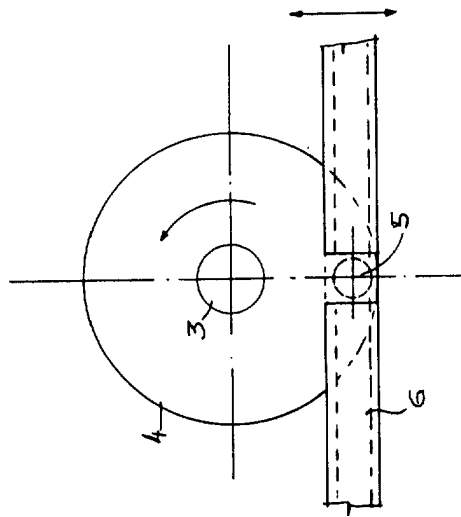


FIG 4

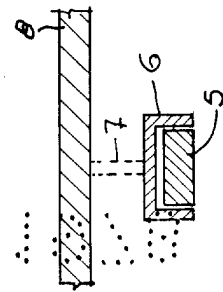


FIG 3
DETALLE A

ESCALA VARIABLE
VALENCIA SEPT. 1978
P A

Juan Lopez