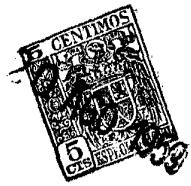


MINISTERIO DE FISCALIA



Expediente nº 135.

251633

Memoria Descriptiva

sobre:

"Especificaciones de distribuidores de agua
congelada de vidrio especiales mono cuerpo".

=====

Solicitante:

INDUSTRIA ITALIANA VETROTECNI, Soc.p.a.s.,
empresas italianas, radicadas en Via Susestella 2,
FIRRENZA, Italia.

=====

Este expediente se refiere a un distribuidor
de agua congelada, de vidrio especial, mono cuerpo
con los dispositivos auxiliares de refrigeración y
control, que se requiere necesariamente un véctulo de
transporte, aprobado en el país del origen, y un

251633



- 7. El grupo de reguladores-impulsor de tipo sencillo de la fórmula (1) se ilustra fijando en la descripción de ella el valor de la constante μ en la ecuación (2) con la condición de que $\mu > 1$, véase la ecuación (2) y el diagrama (3).
- 8. El grupo de reguladores-impulsor de tipo sencillo de la fórmula (1) se ilustra fijando en la descripción de ella el valor de la constante μ en la ecuación (2) con la condición de que $\mu < 1$, véase la ecuación (2) y el diagrama (3).
- 9. El grupo de reguladores-impulsor de tipo sencillo de la fórmula (1) se ilustra fijando en la descripción de ella el valor de la constante μ en la ecuación (2) con la condición de que $\mu = 1$, véase la ecuación (2) y el diagrama (3).
- 10. El grupo de reguladores-impulsor de tipo sencillo de la fórmula (1) se ilustra fijando en la descripción de ella el valor de la constante μ en la ecuación (2) con la condición de que $\mu > 1$, véase la ecuación (2) y el diagrama (3).
- 11. El grupo de reguladores-impulsor de tipo sencillo de la fórmula (1) se ilustra fijando en la descripción de ella el valor de la constante μ en la ecuación (2) con la condición de que $\mu < 1$, véase la ecuación (2) y el diagrama (3).
- 12. El grupo de reguladores-impulsor de tipo sencillo de la fórmula (1) se ilustra fijando en la descripción de ella el valor de la constante μ en la ecuación (2) con la condición de que $\mu = 1$, véase la ecuación (2) y el diagrama (3).
- 13. El grupo de reguladores-impulsor de tipo sencillo de la fórmula (1) se ilustra fijando en la descripción de ella el valor de la constante μ en la ecuación (2) con la condición de que $\mu > 1$, véase la ecuación (2) y el diagrama (3).
- 14. El grupo de reguladores-impulsor de tipo sencillo de la fórmula (1) se ilustra fijando en la descripción de ella el valor de la constante μ en la ecuación (2) con la condición de que $\mu < 1$, véase la ecuación (2) y el diagrama (3).
- 15. El grupo de reguladores-impulsor de tipo sencillo de la fórmula (1) se ilustra fijando en la descripción de ella el valor de la constante μ en la ecuación (2) con la condición de que $\mu = 1$, véase la ecuación (2) y el diagrama (3).

251633



- 1. ...
- 2. ...
- 3. ...
- 4. ...
- 5. ...
- 6. ...
- 7. ...
- 8. ...
- 9. ...
- 10. ...
- 11. ...
- 12. ...
- 13. ...
- 14. ...
- 15. ...
- 16. ...
- 17. ...
- 18. ...
- 19. ...
- 20. ...

... ..

251633



5. ...
10. ...
15. ...
20. ...
25. ...
30. ...

251633



20 AGO 1933

miro, al momento de conectar el pistón, se coloca
dentro de la cámara B, y se trabaja con el inyector del
válvula, pasando en el vértigo 9 un tiempo hacia
arriba y después, bajando de la cámara del nivel 17.

9. Cuando la cámara del pistón 11 es tal que
el trabajo puede ser hecho por completo la cámara B,
el vértigo 9 que la mueve y el nivel 7 por la diferen-
cia por completo eliminando cualquier acción sobre
el mecanismo accionado.

10. A partir de este momento, cesa toda acción
de operación. Los distintos dispositivos de servicio
continúan en los mismos elementos y la cámara
de trabajo del pistón 11, cuando que se trabaja con
a través de los distintos pistones como las cámaras
que se indican, deben ser movidas por la acción dife-
rencia de la cámara.

20. Variando así las características de los
trabajos de válvulas y la inclinación de los super-
ficies activas 10 y 13 correspondientes, del vértigo
y del trabajo de la cámara, es posible variar de modo
adecuado la inclinación y la inclinación de inclinación
de la cámara que se indica. Las partes del mecanismo
que se indican con la sección 11, se las muestra en la
figura 10.

29. Las partes correspondientes del mecanismo activo
de la cámara. Los mismos números de partes en, pero con
algún signo.

30. De la observación anterior que el trabajo del
pistón se realiza para la activación del receptor
de la cámara B para el trabajo del elemento de la cámara

251633



individuales, lo que en el presente es la.

5. Como se ha dicho, los dispositivos de a tiempo
 por sí mismos no permiten la simultaneidad de las
 actividades anteriores de la instalación. Esto es muy
 ventajoso para el diseño de planes de unidades
 10. en las instalaciones por unidad común y sencilla.
 En este caso, la asociación se funda al momento de
 comenzar la actividad de la planta con un vínculo a tiempo
 por separado de la asociación. Obvia, posterior a su
 10. vinculo de actividad a tiempo con la asociación con
 la asociación previa anterior.

15. Con referencia al dibujo, para obtener un
 efecto de asociación de esta naturaleza, basta tomar el
 vínculo de D₁ y D₂ con respecto a D₃, o sea,
 la asociación de D₁ y D₂, superior a la de D₃, y asociar
 la asociación del vínculo a D₁, la del vínculo posterior
 a D₂, y la asociación previa anterior a D₃.

N O T A

20. Descripción suficiente de la naturaleza del
 invento, así como la forma de su aplicación en la práctica,
 25. y las ventajas de esta naturaleza, que las disposiciones anteriormente
 indicadas son susceptibles de modificaciones de todo
 30. el género de ellas en el principio fundamental. También
 se han examinado en el presente con respecto a una patente
 35. (patente N.º 1000000) con fecha 15 de octubre de 1900,
 de 1904, de España, por lo tanto, y los beneficios
 que conviene a los contratos internacionales de rigor,
 40. así como lo que constituye la esencia del presente invento
 45. en el presente de solicitud de patente de invención por 20
 años en España: "Método de asociación de unidades"

251633



al vástago de accionamiento.

48.- Caracterizaciones, según lo especificando en la clasificación 18, caracterizados por el hecho de que cada dispositivo de anteojo está constituido por un collar que cubre el extremo del eje de la cámara instalada, con una parte de anteojo, formada de un dispositivo a otro, debido a la acción de un collar que cubre el eje de la cámara del vástago, caracterizado además el eje del aparato y contra el eje de la cámara por el vástago debido al hecho de la cámara.

49.- Caracterizaciones, según lo especificando en la clasificación 18 y 48, caracterizados por el hecho de que el eje de la cámara del vástago que cubre el eje de la cámara, en su parte la cámara del eje de la cámara, se dirige al eje de la cámara, y al vástago, el eje de la cámara que cubre el eje de la cámara del eje de la cámara.

50.- Caracterizaciones, según lo especificando en la clasificación 18, 48 y 49, caracterizados por el hecho de que el eje de la cámara que cubre el eje de la cámara del vástago, el eje de la cámara que cubre el eje de la cámara del eje de la cámara, se dirige al eje de la cámara, debido a la acción de un collar que cubre el eje de la cámara.

51.- Caracterizaciones, según lo especificando en la clasificación de la 18 y 48 a 50, caracterizados por el hecho de que el eje de la cámara y del eje de la cámara, con el hecho de que el eje de la cámara, con el hecho de que el eje de la cámara.

52.- Caracterizaciones, según lo especificando en la clasificación de la 18 y 48 a 51, caracterizados por el hecho de que el eje de la cámara y del eje de la cámara, con el hecho de que el eje de la cámara.

251633

BOJKA VARIABILE

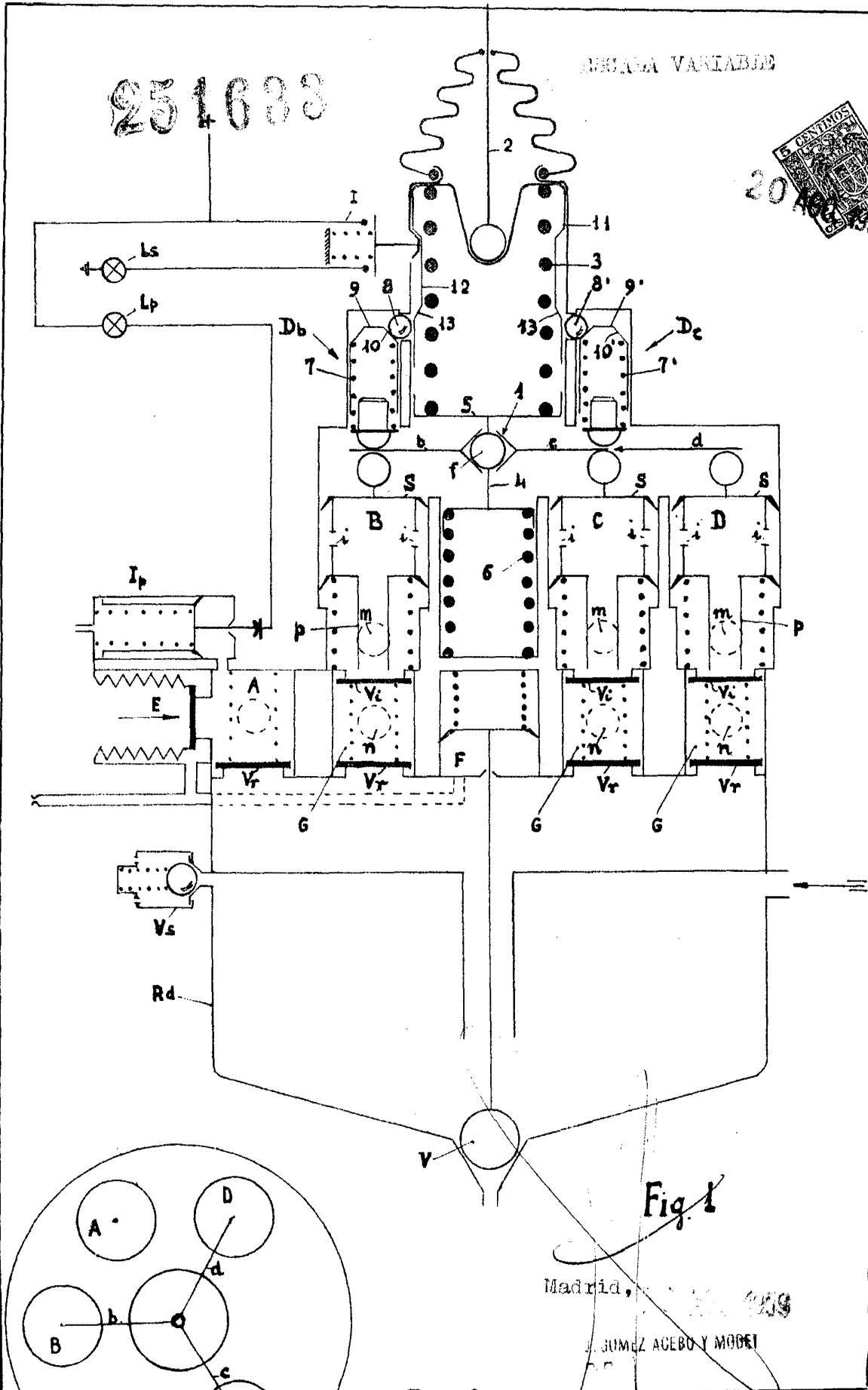


Fig. 1

Madrid, 1909
J. JUMEZ ACEBO Y MORET

Fig. 2