



257 101

257 101

P A T E N T E D E I N T R O D U C C I O N

por diez años,

para todo el territorio español, por "MECANISMO DE BLOCAJE Y AGARRE RAPIDO", cuyo privilegio se solicita a favor de la entidad nacional ARIBER, S. L., con domicilio en Barcelona, nº 14, calle de los Condes de Bell-lloch, nº 171.

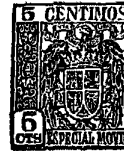
M E M O R I A D E S C R I P T I V A

La presente solicitud de Patente de Introducción, como se desprende de la simple lectura de su enunciado, a un nuevo mecanismo de bloqueo o agarre rápido que permite la sujeción de piezas y para proceder a su fijación, lo cual se efectúa con un simple movimiento de giro de la manivela de mando del mecanismo.

5

En la maquinaria para el montaje y trabajo ligero los elementos a trabajar pueden ser fijados con presiones poco elevadas, para lo que es particularmente indi

257 101



5 cada la aplicación de un dispositivo que una a una discreta presión de bloqueo, rapidez de maniobra y simplicidad constructiva; es por ello que se han ideado distintos dispositivos que, como el que motiva el presente expediente se han modificado sustancialmente, dando como resultado práctico industrial un mecanismo de extrema sencillez de montaje y de funcionamiento.

10 Dicho mecanismo se explota ya en el extranjero por lo que la entidad solicitante desea, al amparo de la legislación española sobre propiedad industrial, obtener la exclusiva de su explotación en España.

15 Uno de los fines perseguidos con la Patente que se preconiza consiste en la determinación de un árbol giratorio con, por lo menos, una zona dentada, según las generatrices que engrana con otro árbol desplazable dentado en una zona aplanada y con dientes dispuestos normalmente a las generatrices, llevando el citado árbol giratorio un anillo solidario con el mismo y que presenta una serie de entrantes excéntricos en su periferie que alojan sendos fodillos, estando todo el conjunto rodeado por un manguito fijo al bastidor de la máquina quedando entre el citado manguito y el anillo un espacio anular ocupado por un manguito con una serie de aberturas longitudinales que se corresponden con los entrantes periféricos del anillo y que alojan, asimismo, los citados rodillos, todo ello de manera que dicho manguito va solidariamente unido a una manivela de accionamiento.

25 De acuerdo con un detalle de la invención se ha con-

257 101



siderado conveniente el determinar una superficie susceptible de seguir el desplazamiento de los árboles desplazables citados y situada antagónica y paralelamente a otra superficie fija, con respecto al bastidor de la máquina.

5

En el adjunto plano se ha representado una realización práctica de la invención ejecutada de acuerdo con los principios enunciados, dándose a continuación una descripción en que se hace referencia a los dibujos adjuntos, la cual se da únicamente a título de ejemplo, como demostración de que este mecanismo es realizable, y por lo tanto, sin carácter limitativo alguno.

10

La figura 1 representa una vista lateral del mecanismo.

15

La figura 2 es una planta del mismo.

La figura 3 representa una vista frontal del aparato.

La figura 4 muestra un detalle del dispositivo de agarre; en sección por la línea 4 - 4 de la figura 2.

20

Finalmente, la figura 5 es un despiece del dispositivo citado.

Tal como se desprende de la observación de los dibujos reseñados, el nuevo mecanismo lleva el árbol giratorio 1 con dos zonas 2 dentadas, según las generatrices, que engranan respectivamente, con los árboles desplazables 3 y 3' dentados en una zona aplanada 3₁.

25

El citado árbol giratorio 1 lleva un anillo 4, unido solidariamente al mismo mediante la chaveta 5, y

257 101



que presenta tres entrantes excéntricos en su periferie, como se aprecia en las figuras 4 y 5, en cuyos entrantes se alojan los rodillos 6, estando todo el conjunto rodeado por el manguito 7 fijo al bastidor 8 de la máquina mediante los tornillos 9 quedando entre el manguito 7 y el anillo 4 un espacio anular (figura 5) ocupado por el manguito 10 que posee aberturas longitudinales 11 que se corresponde con los entrantes del anillo 4 y que alojan asimismo, los rodillos 6, estando finalmente, dicho manguito 10 unido solidariamente a la manivela de accionamiento 12.

Además, el citado mecanismo lleva una pieza tal como la 13, que en la figura adopta la forma de superficie plana pero que puede tener configuraciones diversas que sigue el desplazamiento de los árboles 3 y 3' (vertical en las figuras 1 y 3) estando dicha pieza situada antagónica y paralelamente a la pieza 14, que corresponde con aquella para permitir el agarre entre las mismas, estando la pieza 14 solidaria del bastidor 8 de la máquina.

Para proceder al bloqueo se acciona la manivela 12 hacia la derecha, según la disposición de la figura 4, de manera que los rodillos 6, empujados por el manguito 10 resbalan por la superficie de los entrantes excéntricos del anillo 4 quedando trabados entre este último anillo 4 y el manguito exterior 7, impidiendo el giro del árbol 1 y fijando los árboles 3 y 3' y la pieza 13 en la posición en que se encuentren.

Para variar la posición basta mover la manivela en sentido opuesto, con lo que se soltarán los rodillos

257 101



6 quedando con libertad de movimientos el eje 1 que, a través de los engranes descritos, permite variar la distancia entre las piezas 13 y 14 para proceder a su bloqueo en posición distinta.

5 Descrito suficientemente en qué consiste el mecanismo, así como la manera de realizarlo prácticamente, deberá hacerse constar que es susceptible de cualesquiera modificaciones de detalle se estimen convenientes, siempre que no se altere su fundamento, a cuyo fin se declaran de novedad en España, las siguientes reivindicaciones que constituyen la

10

NOTA REIVINDICATORIA

1ª - "MECANISMO DE BLOCAJE Y AGARRE RAPIDO", que se caracteriza esencialmente, por comprender un árbol giratorio con, por lo menos, una zona dentada, según

15 las generatrices que engrana con otro árbol desplazable dentado en una zona aplanada y con dientes dispuestos normalmente a las generatrices, llevando el citado árbol giratorio un anillo solidario con el mismo y que presenta una serie de entrantes excéntricos en su periferie

20 que alojan sendos rodillos, estando todo el conjunto rodeado por un manguito fijo al bastidor de la máquina quedando entre el citado manguito y el anillo, un espacio anular, ocupado por un manguito con una serie de aberturas longitudinales que se corresponden con

25 los entrantes periféricos del anillo y que alojan, asimismo, los citados rodillos, todo ello de manera que dicho manguito va solidariamente unido a una manivela de accionamiento.

2ª - Mecanismo, según la anterior reivindicación,

257 101



que comprende una superficie susceptible de seguir el desplazamiento de los árboles desplazables citados y situada antagónica y paralelamente a otra superficie fija con respecto al bastidor de la máquina.

5

3ª - "MECANISMO DE BLOCAJE Y AGARRE RAPIDO".

Todo tal y conforme queda descrito y reivindicado en la Memoria descriptiva que antecede y que consta de seis hojas escritas a máquina por una sola de sus caras y dos planos que la ilustran.

MADRID; 4 de Abril de 1.960

ARIBER, S. L.

P. A.


Firmado: J. J. MORGADES Y GRANER

MADRID 4 de Abril 1.960
D. J. J. MORRADES GRANER
P. P. e.

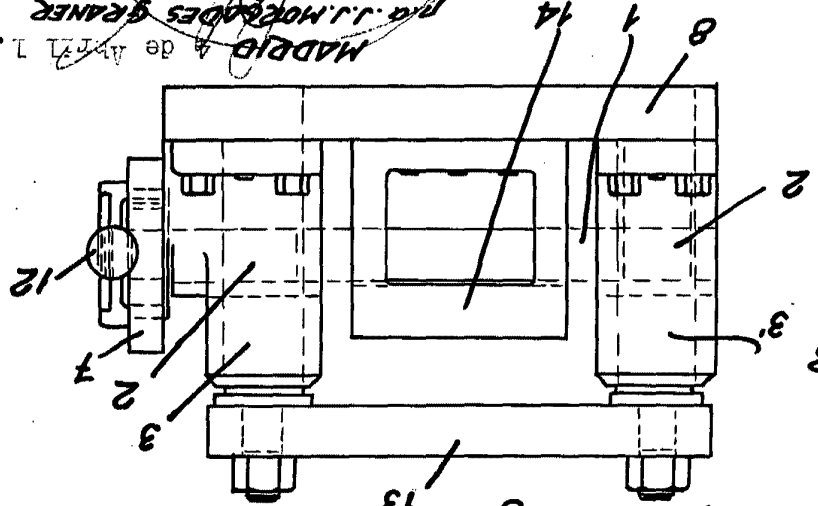


FIG. 3

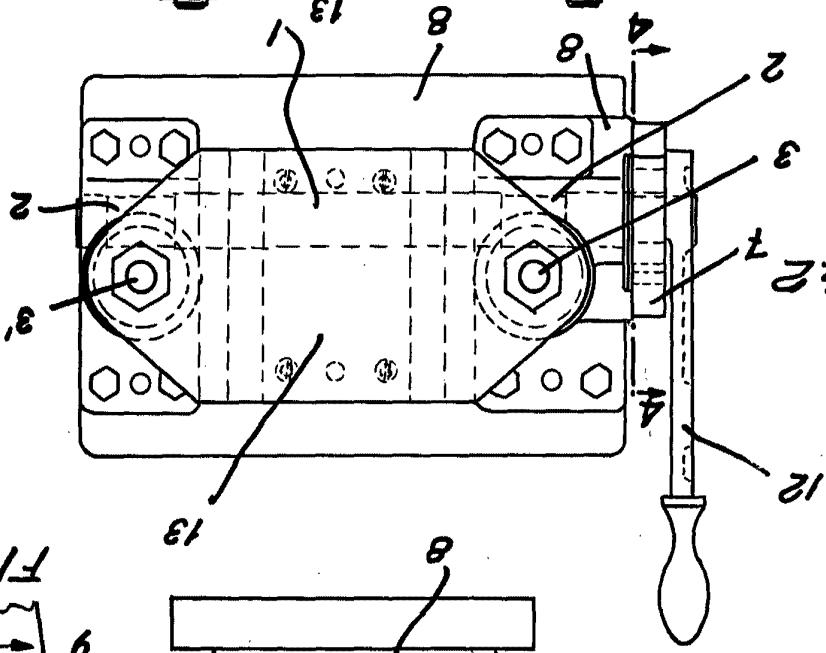


FIG. 2

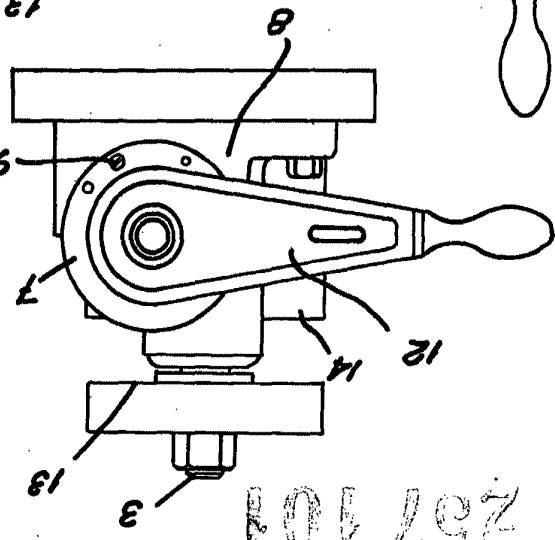


FIG. 1

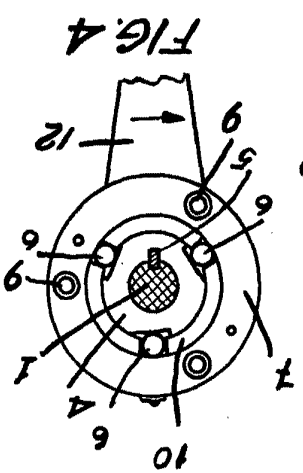


FIG. 4

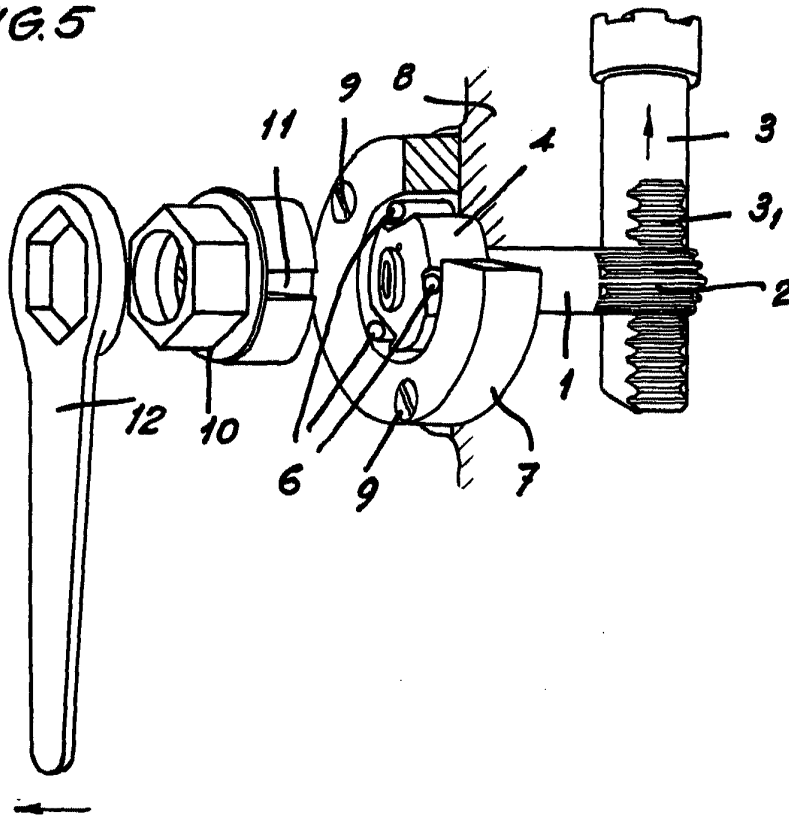
257 101



257 101



FIG.5



MADRID 4 de Abril de 1.960
P.A. J. J. HOESADES GONZALEZ
P.P.

Escala variable