

PATENTE DE INVENCION



26 923 1

Solicitante : Mecánica Vila, S.L.

Residencia : Badalona (Barcelona) Font y Escolá números 24-28.

Nacionalidad: Española.

Inventor : Don Salvador Vila Vallmajó.

oooOooo

MEMORIA DESCRIPTIVA

Sobre:

"TENSOR DE PRECISION GRADUABLE, APLICABLE A MAQUINAS CANILLERAS Y SUPERCOPADORES AUTOMATICAS".

oooOooo

Consiste el objeto de la presente invención, en un tensor de precisión graduable a voluntad, aplicable



26 923

a máquinas canilleras y supercopadoras automáticas,
para toda clase de fibras ya sean naturales o bien ar-
tificiales.

5

Este tensor es aplicable a cualquier má-
quina cuya operación a realizar precise someter el hi-
lo a tensión. Su ajuste en la máquina es rápido y de
simple realización colocándolo en la postura o incli-
nación que mejor se estime conveniente.

10

Para mejor comprensión del objeto de esta
memoria, se acompaña un plano explicativo, a título de
ejemplo no limitativo, en el cual pueden apreciarse -
las características de esta memoria.

15

Con referencia a dichos dibujos, el ten-
sor, según la invención, comprende un cuerpo o amazón
del tensor, 1, que es la pieza base del tensor, en la
cual se montan todas las piezas que componen el mismo,
así como una varilla guía del hilo, 2, cuya función es
guiar el hilo hacia el juego de platillos superior, -
siendo su forma algo alargada, al objeto de facilitar
el rápido enhebrado del hilo. Una arandela base del -
platillo, 3, que, tal y como indica su denominación,
esta arandela dá base al platillo, y una plancha sin-
cronizada del frenaje, 4, que, por mediación del man-
do, recibe una opresión más o menos intensa, transmi-
tiendo el efecto recibido a un mismo tiempo al juego
de platillos superior e inferior, y un mando numerado,
5, regula el frenaje, a voluntad, por encauzamiento de
un punto de apoyo, 6, en las muescas que lleva este -

20

25

30



mando; la finalidad de su numeración obedece a facilitar a la operaria la intensidad de frenaje deseada, y dicho punto de apoyo es regulable y es la pieza que queda encauzada en las muescas del mando al darle al mismo el giro circunferencial para su graduación.

El tensor comprende un eje de platillos, 7, que pasa por el interior de otro eje de mayor diámetro pasando éste por el centro del juego de platillos guía a tal juego; un platillo mayor, 8, que toca frontalmente con el platillo pequeño, 9, pasando el hilo por en medio de los dos, y dicho platillo pequeño es el que recibe la presión de un muelle, 10, es cuando se junta más o menos con el mayor, al objeto de dar un mayor o menor frebaje al hilo. El receptor del frenaje, 11, es la pieza o eje por el interior del cual pasa el eje de platillos, 7; este eje mayor termina con una cabeza de forma avellanada al objeto de evitar la salida del muelle, 10.

Una guía de la plancha sincronizadora del frenaje, 12, efectúa su función en el instante en que la misma es oprimida hacia el interior o exterior del tensor para transmitir el frenaje deseado a los juegos de platillos y éstos al hilo.

La brida, 13, es la pieza que se utiliza para la sujeción del tensor en la máquina, mediante las tuercas, 14, y un eje del mando, 15, pasa por el interior del mando, y lleva montado el muelle regulador de la mayor o menor tensión, 16, a que interese someter el hilo, disponiéndose un pasador, 17, que se utiliza pa-

26 923 1



60 ra bloquear el juego de mando.

NOTA

65 Descrita suficientemente la naturaleza del invento y su forma de realización práctica, se hace constatar que la presente memoria es susceptible de modificaciones de detalle, en cuanto no altere su esencialidad, y siendo, por tanto, lo que se solicita Patente de In-
70 vención por 20 años en España, lo que se recoge en las siguientes:

REIVINDICACIONES

70 1ª.- Tensor de precisión graduable, aplicable a máquinas canilleras y supercopsadoras automáticas, para toda clase de fibras, caracterizado porque comprende un cuerpo o amazón, que es la pieza base del tensor y en la que se montan todas las piezas que componen el mismo, así como una varilla, cuya función es
75 guiar el hilo hacia el juego de platillos superior, de forma algo alargada, al objeto de facilitar el rápido enhebrado del hilo.

80 2ª.- Tensor de precisión graduable, aplicable a máquinas canilleras y supercopsadoras automáticas, según reivindicación precedente, caracterizado porque
85 comprende una arandela que dá base al platillo y una plancha sincronizadora del fransaje que, por mediación del mando, recibe una opresión más o menos intensa, transmitiendo el efecto recibido, a un mismo tiempo, al juego de platillos superior y al inferior, y con un
mando numerado que regula el frenaje, a voluntad, por

26 923 1



encauzamiento de un punto de apoyo en las correspondientes muescas de que va provisto dicho mando.

90 3a.- Tensor de precisión graduable, aplicable a máquinas canilleras y supercopsadoras automáticas, según reivindicaciones anteriores, caracterizado porque comprende un eje de platillos que pasa por el interior de otro eje de mayor diámetro y este por el centro del juego de platillos; un platillo mayor toca frontalmente con un platillo pequeño, -pasando el hilo por entre los dos-, que es el que recibe la presión de un muelle para frenaje del hilo; un receptor del frenaje es la pieza o eje por el interior del cual pasa el eje de platillos y termina en una cabeza de forma avellanada, al objeto de evitar la salida del muelle.

100 4a.- Tensor de precisión graduable, aplicable máquinas canilleras y supercopsadoras automáticas, según reivindicaciones anteriores, que se caracteriza porque comprende una guía de la plancha sincronizadora del frenaje, que efectúa su función en el instante en que la misma es oprimida hacia el interior e el exterior del tensor para transmitir el frenaje deseado a los juegos de platillos y estos al hilo, comprendiendo también el tensor una brida, para la sujeción del tensor a la máquina, mediante tuercas y un eje de mando que lleva montado el muelle regulador de la mayor o menor tensión a que interese someter el hilo, disponiéndose un pasador, utilizable para bloquear el juego de mando.

115 5a.- "Tensor de precisión graduable, aplicable a máqui-



26 923 1

nas canilleras y supercopadoras automáticas"; según
queda sustancialmente descrito en la presente memoria,
que consta de seis páginas mecanografiadas por una so-
la cara y se representa en los dibujos adjuntos.

120

Madrid, 19 de Julio de 1961.

EMILIO GUILL SIRVENT

P. P.

26 923 1

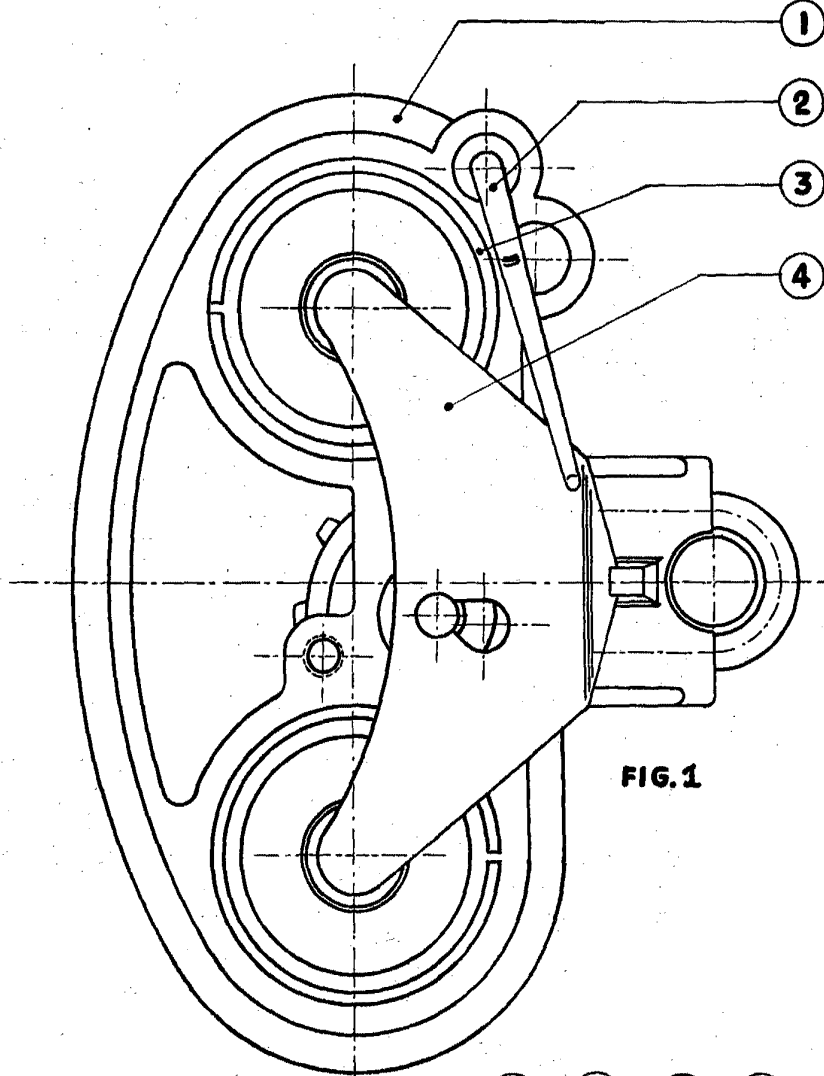


FIG. 1

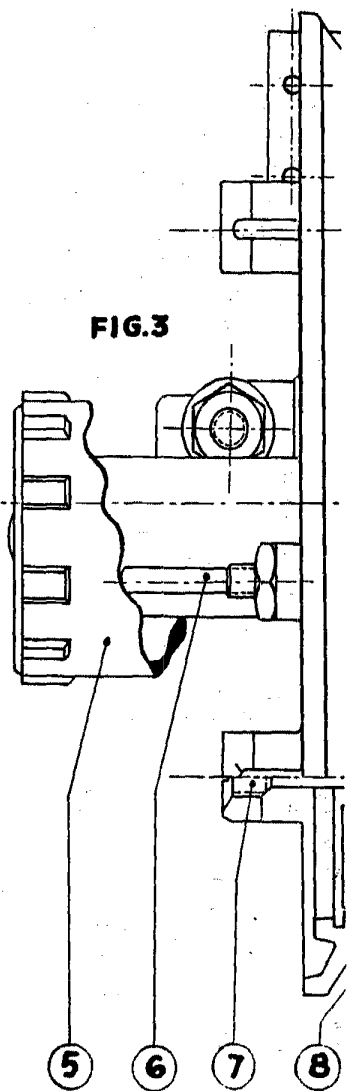


FIG. 3

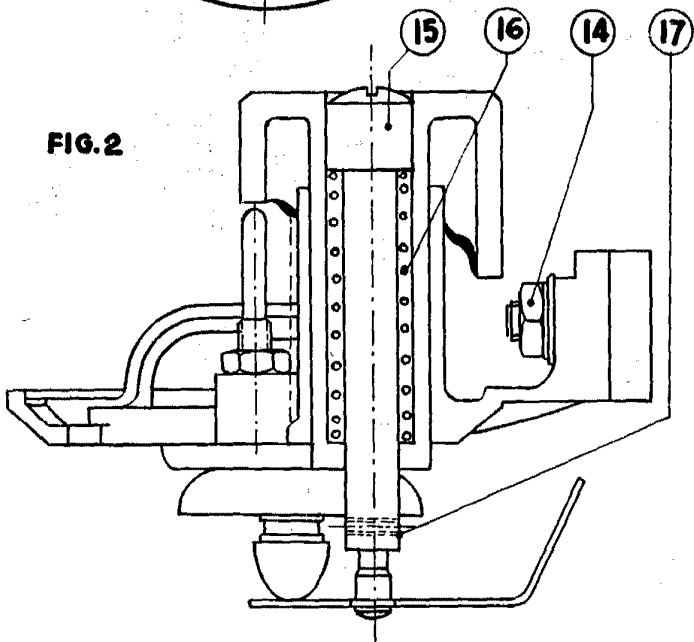


FIG. 2

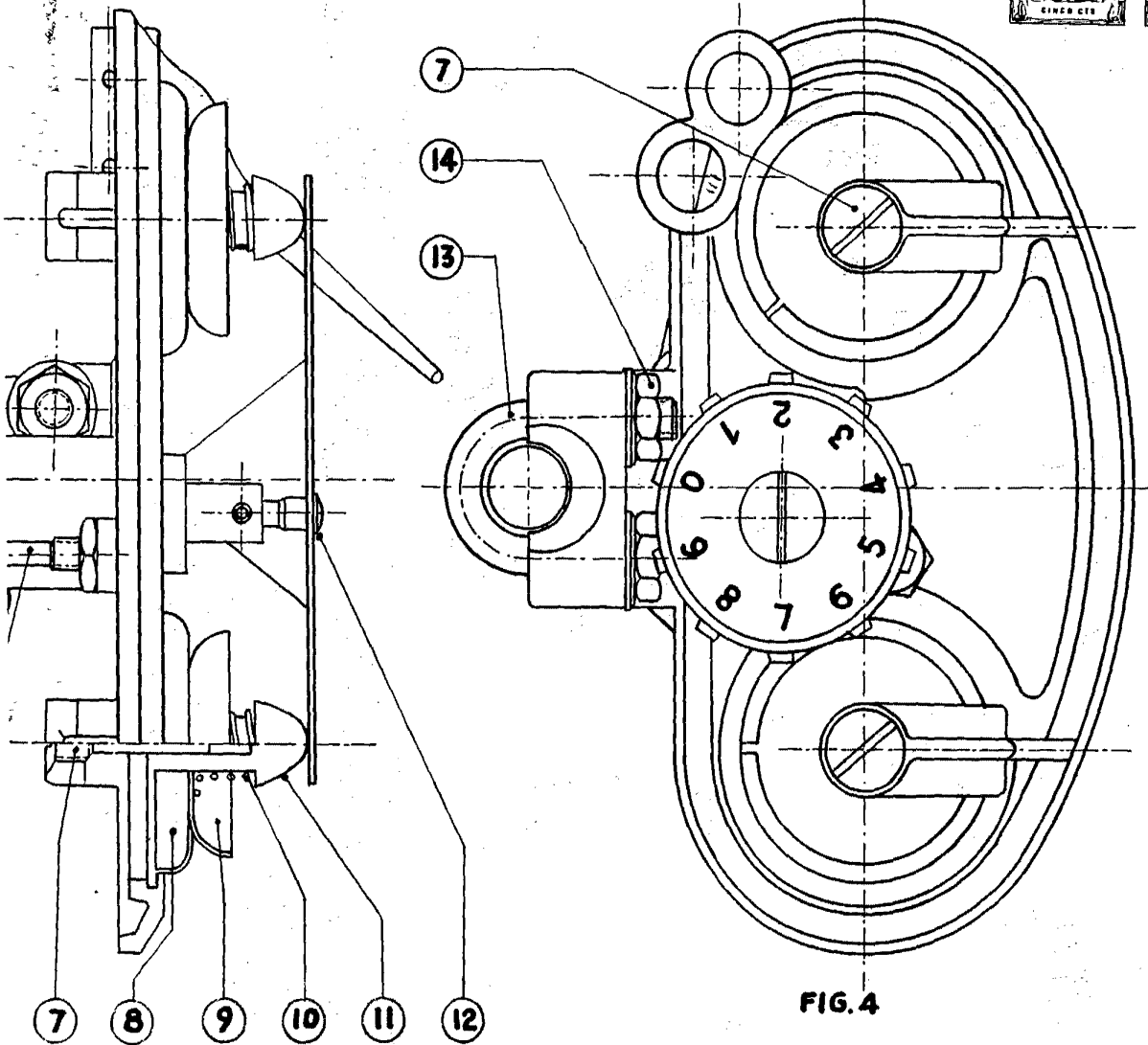


FIG. 4

MADRID, 19 JUL. 1981
MECÁNICA VILA, S.L.
P.P.

J. J. VILA SIRVENT
F. P.

