



ESPAÑA

19 ES	11	NUMERO	10 Y
	21	275093	
	22	FECHA DE PRESENTACION	
		3.1.84	

MODELO DE UTILIDAD

16 JUL. 1984

30 PRIORIDADES	32 FECHA	33 PAIS
31 NUMERO		

47 FECHA DE PUBLICIDAD	51 CLASIFICACION INTERNACIONAL
	D03 D43/04

54 TITULO DE LA INVENCION
MECANISMO DE ACCIONAMIENTO PARA TELARES DE CINTA FLEXIBLE

71 SOLICITANTE S.
DON MANUEL MASOLIVER MONJO DON JAIME DINARES PRAT

DOMICILIO DEL SOLICITANTE
TARRASA (Barcelona).- C/ Nicolás Talló, 2

72 INVENTOR IES
LOS MISMOS SOLICITANTES

73 TITULAR IES
LOS MISMOS SOLICITANTES

74 REPRESENTANTE
DON JOSE PONS TORRES

El presente Modelo de Utilidad se refiere a un mecanismo de accionamiento para telares de cinta flexible, en los cuales dichas cintas llevan solidarizadas unas pinzas encargadas de arrastrar los hilos que formarán la trama del tejido.

5 Como es sabido, los hilos de trama, durante la fabricación del tejido, deben pasar entre los hilos de urdimbre. Se conocen diversos sistemas para imprimir a los hilos de trama el movimiento necesario. Uno de estos sistemas consiste en disponer una cinta flexible que lleva solidarizada unas pinzas que son las que arrastrarán los hilos de trama. La cinta citada debe estar animada de un movimiento lineal alternativo para des-
10 plazar los hilos en la magnitud y precisión necesaria.

El objeto de la presente invención es conseguir un mecanismo sencillo y seguro, mediante el que se consiga el movimiento alternativo de la cinta citada en condiciones óptimas
15

Otro objeto de la invención es conseguir un mecanismo para la finalidad apuntada, que permite además variar a voluntad la magnitud del movimiento lineal de la cinta, mediante una sencilla disposición que no suponga complicación en la
20 constitución y funcionamiento del conjunto.

El mecanismo de la invención está encargado de transformar el movimiento giratorio de un motor de accionamiento en un movimiento lineal alternativo de la cinta.

Este mecanismo comprende una rueda que es movida a partir del motor de accionamiento, por ejemplo mediante una
25 correa de naturaleza preferentemente dentada. Este sistema de transmisión dispondrá de un dispositivo tensor de la correa. A la rueda citada va articulada lateralmente, en posición excéntrica, una biela. La articulación entre biela y rueda se lleva a
30 cabo mediante una disposición que permita variar a voluntad la-

excentricidad de la biela citada.

El mecanismo de la invención comprende además un brazo de transmisión que está articulado por uno de sus extremos al extremo libre de la biela, mientras que por su otro extremo es solidario de un eje portador de un sector de dentado. El movimiento giratorio de la rueda citada se transforma, mediante la biela, en un movimiento lineal alternativo. El brazo de transmisión, por su parte, imprime al eje portador del sector dentado un movimiento giratorio oscilante. La amplitud del sector dentado será igual o superior a la del movimiento giratorio oscilante imprimido por el brazo de transmisión.

El sector dentado engrana con un piñón a cuyo eje es solidaria una polea relacionada, a través de un mecanismo de transmisión, con una rueda dentada. Esta rueda dentada estará también animada de un movimiento giratorio alternativo. La citada rueda dentada engrana por último con la cinta flexible portadora de las pinzas. El movimiento giratorio alternativo de la rueda dentada provocará un movimiento rectilíneo alternativo en la cinta, cuya magnitud dependerá de la excentricidad de la biela y de la rotación entre las distintas ruedas o poleas del mecanismo.

La primera rueda citada del mecanismo y la biela van relacionadas entre sí mediante un eje que es paralelo al eje de dicha rueda. Este eje que relaciona a la rueda y a la biela puede desplazarse en un orificio coliso de trayectoria radial que presenta la referida rueda, pudiendo fijarse en cualquier punto de tal orificio coliso, variando de este modo la excentricidad de la rueda y la biela.

El mecanismo de transmisión antes citado está constituido por dos piñones cónicos engranado entre sí. Los ejes de

5 estos piñones son perpendiculares y lleva cada uno de ellos solidarizada una polea. Una de tales poleas va relacionada con la polea que es solidaria del piñón que engrana con el sector dentado. La otra polea va relacionada con una segunda polea montada sobre el eje de la rueda dentada que acciona la cinta.

10 Como aclaración de todo lo anteriormente expuesto, seguidamente se hace una descripción más detallada del mecanismo de la invención, haciendo referencia al dibujo adjunto, donde se representa una perspectiva parcialmente seccionada y esquemática de una posible forma de ejecución, dada a título de ejemplo no limitativo.

15 Como puede verse en el dibujo, el mecanismo de la invención comprende una rueda 1, constituida por una polea relacionada con el motor de accionamiento a través de la correa 2. La correa 2 y las poleas son de configuración dentada para asegurar una perfecta transmisión. La tensión de la correa 2 puede regularse mediante un dispositivo tensor 3.

20 La rueda 1 lleva articulada lateralmente una biela 4 mediante un eje 5 paralelo al eje de la rueda 1 y situado en posición excéntrica con el mismo. Esta articulación se consigue mediante un orificio coliso que presenta la rueda 1, de trayectoria radial, a lo largo del cual puede desplazarse el eje 5 y fijarse en el punto deseado de dicho orificio coliso, variando así la distancia entre el eje 5 y el eje de la rueda 1 y con ello la excentricidad de la biela 4.

25 Al extremo libre de la biela 4 va articulado, mediante el eje 6, un brazo de transmisión 7 que por su otro extremo es solidario al eje de un sector dentado 8.

30 El movimiento giratorio de la rueda 1 se transforma en la biela 4, en un movimiento lineal alternativo, provocando

en el brazo 7 un movimiento oscilatorio, cuyo resultado es que el sector dentado 8 sufra un movimiento angular oscilante. La amplitud de este movimiento angular dependerá de la excentricidad de la biela 4. El sector dentado 8 será de amplitud igual o superior al del movimiento angular citado.

El sector dentado 8 engrana con un piñón 9 a cuyo eje es solidaria la rueda 10. Esta rueda va dentada en su periferia y está relacionada con el piñón 11 mediante la correa dentada 12. El eje 13 del piñón 11 es portador de un piñón cónico 15 que engrana con el piñón cónico 16 cuyo eje es portador del piñón 17, entre el cual y el piñón 18 va montada la correa de transmisión dentada 19. El eje del piñón 18 es portador de una rueda dentada 20 que engrana con la cinta flexible, no representada, desplazable sobre el canal 21.

El movimiento angular oscilante del sector dentado 8 es transmitido a la rueda 19 y a través del mecanismo de transmisión intermedio al piñón 18 y rueda dentada 20, que imprimirá a la cinta flexible un movimiento lineal alternativo.

La magnitud de este movimiento dependerá no sólo de la excentricidad de la biela 4, sino también de la relación de transmisión entre las distintas ruedas del mecanismo.

Cada cinta está relacionada con dos mecanismos como el descrito, dispuesto cada uno de ellos en uno de los extremos de la cinta.

Descrita suficientemente la naturaleza del invento así como la manera de realizarlo en la práctica, debe hacerse constar que las disposiciones indicadas son susceptibles de modificaciones de detalle en cuanto no alteren su fundamento.

REIVINDICACIONES

1.- Mecanismo de accionamiento para telares de cinta flexible, caracterizado porque comprende una rueda, que es movida a partir de un motor de accionamiento; una biela articulada lateralmente en posición excéntrica a dicha rueda, con excentricidad regulable; un brazo de transmisión articulado por uno de sus extremos al extremo libre de la biela y solidarizado por el otro al eje de un sector dentado, al que imprime un movimiento angular oscilante de amplitud igual o inferior a la de dicho sector; y un piñón dentado que engrana con el sector citado y a cuyo eje es solidaria una polea encargada de imprimir, a través de un conjunto de transmisión, un movimiento giratorio oscilante a una rueda dentada, la cual engrana con las cintas portadoras de las pinzas que arrastran los hilos de la trama, cuyas cintas sufren un movimiento lineal alternativo.

2.- Mecanismo según la reivindicación 1, caracterizado porque la primera rueda citada y la biela van relacionadas entre sí mediante un eje paralelo al eje de dicha rueda, que puede desplazarse en un orificio coliso y es fijable en cualquier punto de dicho orificio coliso, para variar la excentricidad entre la referida rueda y la biela.

3.- Mecanismo según la reivindicación 1, caracterizado porque el conjunto de transmisión citado comprende dos piñones cónicos engranados entre sí, cuyos ejes son perpendiculares y llevan solidarizados, cada uno, una polea, de las cuales, una de ellas va relacionada con la polea solidaria del piñón que engrana con el sector dentado, mientras que la otra va relacionada con una segunda polea montada sobre el eje de la rueda dentada que acciona la cinta.

4.- Mecanismo de accionamiento para telares de cin

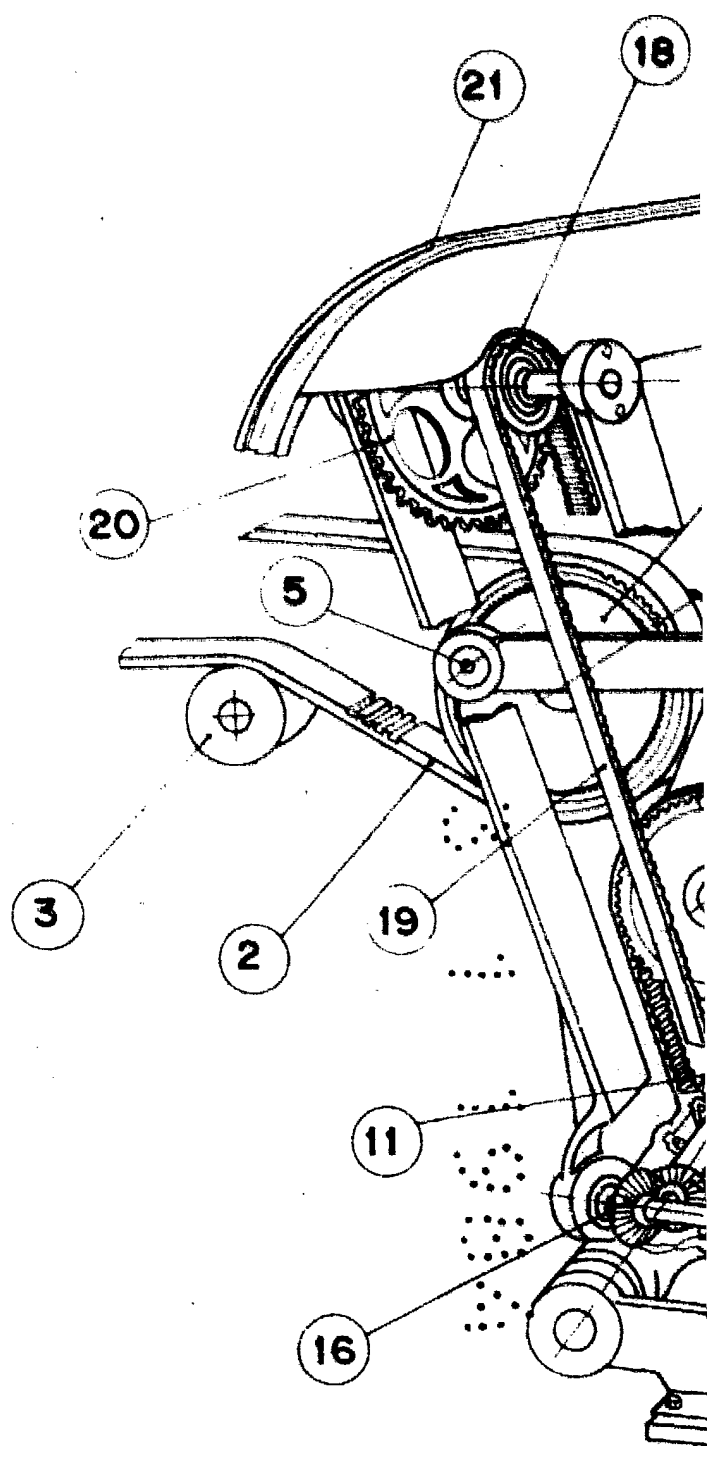
ta flexible, tal y como queda sustancialmente descrito en la presente Memoria e ilustrado en los dibujos adjuntos.

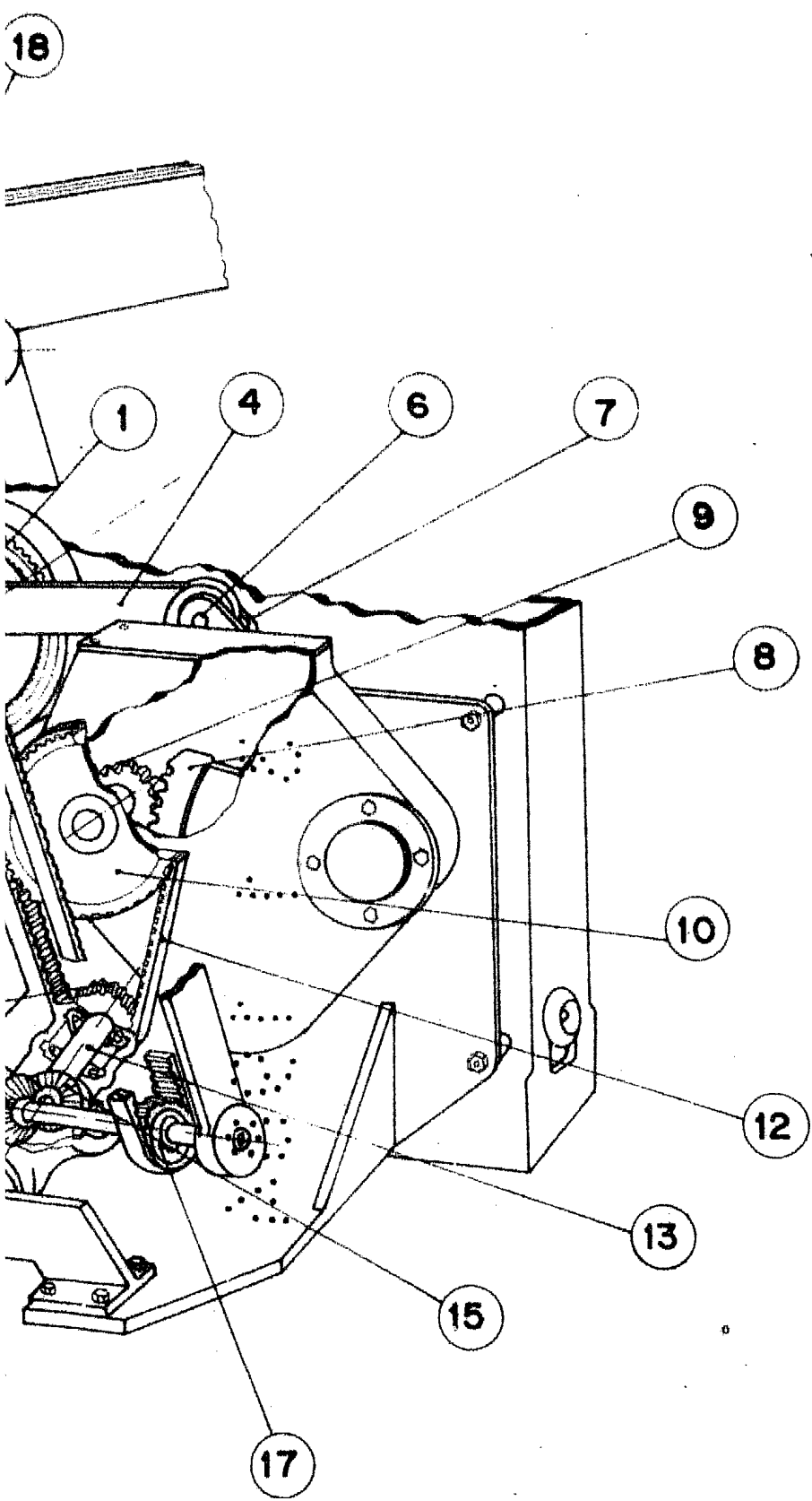
Esta Memoria consta de 6 hojas escritas a máquina por una sola cara.

Madrid, 3 de Enero 1.984

~~JOSE PONS TORRES~~
[Handwritten signature]

.....
.....
.....
.....
.....





17 3 ENE. 1934

~~JOSE PONS TORRES~~
[Handwritten signature]

ESCALA VARIABLE