



ESPAÑA

10 ES 11 279273 22 11 MAYO 1984	12 Y
	NUMERO 279273
FECHA DE PRESENTACION 11 MAYO 1984	

MODELO DE UTILIDAD

16 NOV. 1984

30 PRIORIDADES: 31 NUMERO	32 FECHA	33 PAIS
------------------------------	----------	---------

47 FECHA DE PUBLICIDAD	81 CLASIFICACION INTERNACIONAL G 0 1 M 1 / 0 0
------------------------	---

54 TITULO DE LA INVENCIÓN

"MAQUINA COMPACTA PARA EL EQUILIBRADO ELECTRONICO DE RUEDAS DE MOTOCICLETAS"

71 SOLICITANTE (S)

D. José BUENO López, Dña. María Teresa VERDURA Anglada y D. Eduardo GIRONELLA Fons.

DOMICILIO DEL SOLICITANTE

SANT BOI DE LLOBREGAT (Barcelona) - Doctor Castells, 14 (Poligono Sales)

72 INVENTOR (ES)

73 TITULAR (ES)

74 REPRESENTANTE

D. Alfonso Durán Olivella.

MEMORIA DESCRIPTIVA

5. El presente Modelo de Utilidad se refiere a una máquina compacta para el equilibrado electrónico de ruedas de motocicletas que integra en un mismo conjunto el dispositivo sustentador de la rueda a equilibrar y que imprime el giro a la misma para proceder a su equilibrado, así como el conjunto electrónico de captación de vibraciones, el instrumento radiométrico y la lámpara estroboscópica.

10. La máquina compacta objeto del presente Modelo consta de una plataforma o bastidor que se apoya en el suelo sobre el que se dispone un motor provisto de una polea que puede desplazarse haciéndose girar mediante un sistema basculante para apoyar la polea sobre la rueda que se desea equilibrar. El bastidor presenta dos montantes verticales a cada uno de los cuales se articula una barra que puede girar respecto a dichos montantes a cuyos extremos se fija una pieza que constituye los brazos de soporte de la rueda la cual está formada por dos brazos paralelos unidos por su parte posterior que comportan en su zona extrema sendas piezas destinadas a servir de apoyo al eje de la rueda cuya posición relativa respecto a ésta es regulable. La posición en altura de los citados brazos puede regularse mediante el giro de las placas giratorias a las que van fijadas mediante la articulación a éstas de una palanca de mando.

15. Inferiormente a los brazos se dispone un dispositivo captador de vibraciones que se conecta eléctricamente al instrumento radiométrico y a la lámpara estroboscópica.

20. La máquina objeto del presente Modelo, puede utilizarse para equilibrar tanto la rueda delantera como la trasera

de cualquier tipo de motocicleta sin necesidad de tener que desmontar la rueda, como habitualmente resulta preciso en ciertos tipos de motocicletas en los que, mediante el empleo de máquinas convencionales, la presencia de ciertos elementos como tubos de escape, etc., imposibilitan que los brazos que deben soportar la rueda puedan situarse en los extremos del eje de la rueda trasera.

En la máquina objeto del presente Modelo de Utilidad, los brazos que llevan las placas de soporte de la rueda presentan un movimiento en altura que permite un balanceo e introducción por la parte inferior de la rueda, y además, la distancia de los soportes respecto a la rueda también se puede regular, pudiéndose con todo ello acoplar la máquina aún en aquellos casos en lo que el acceso a los extremos del eje de la rueda resulta difícil por la presencia de accesorios obstaculizadores.

Para una mejor comprensión de las características generales que concurren en esta máquina compacta para el equilibrado electrónico de ruedas de motocicletas, objeto del presente Modelo de Utilidad, se acompañan a la presente memoria unos dibujos descriptivos, en lo que se ha representado un caso práctico de realización del mismo, según los principios de las reivindicaciones, con la particularidad de que las figuras diseñadas deberán ser observadas en sentido amplio y general y sin carácter restrictivo alguno, dada su condición meramente informativa.

En los dibujos:

La figura 1 muestra una vista en perspectiva de

la máquina objeto del presente Modelo de Utilidad.

La figura 2 muestra un detalle de la zona correspondiente al brazo basculante y al dispositivo captador de vibraciones.

5. La figura 3 muestra una vista esquemática de como se aplica la máquina objeto del presente Modelo al equilibrado de una rueda trasera, mientras que la figura 4 muestra una vista similar para el equilibrado de una rueda delantera.

10. La figura 5 muestra esquemáticamente la máquina objeto del presente Modelo en posición de transporte.

15. Al objeto de facilitar la localización de las distintas partes constitutivas en esta máquina compacta para el equilibrado electrónico de ruedas de motocicletas, se han situado números en las figuras relacionados con las descripciones que se realizaran a continuación.

20. Esta máquina compacta para el equilibrado electrónico de ruedas de motocicletas consiste en un bastidor -1- dotado de ruedas -2- para facilitar su desplazamiento, en la cual se dispone un motor -3- dotado de un volante -4- montado sobre una bisagra -5- que puede girar alrededor del eje -6- a través de la palanca de accionamiento -7- consiguiéndose la basculación del motor -3- y el volante -4- y la aproximación de éste a la rueda -8- de la motocicleta que se pretende equilibrar.

25. El bastidor -1- presenta sendos montantes verticales -9- y -10- a los que se fijan sendas placas -11- y -12- que pueden girar respecto a sus puntos respectivos de unión -13- y -14- a los montantes -9- y -10-. A los extremos superiores de las placas -11- y -12- se fijan, con posibilidad de

bascular, sendos brazos -15- y -16- unidos por un travesaño posterior -17- que comportan en su zona delantera sendas prolongaciones cilíndricas -18- y -19- en las que quedan alojados sendos vástagos -20- y -21- a los que se fijan sendas

5. piezas verticales -22- y -23- dotadas de sendas ranuras -24- destinadas a servir de apoyo a los extremos del eje de la rueda a equilibrar.

10. El desplazamiento en altura de los brazos -15- y -16- que incorporan los soportes -22- y -23- del eje de la rueda se consigue mediante el accionamiento de la palanca -25- articulada a la zona inferior de las placas -11- y -12- mediante las pletinas -26- y -27- incorporando esta última un dispositivo -28- que a modo de trinquete queda engatillado en la ranura -29- de la palanca -25- permitiendo fijar su posición de trabajo manteniendo levantados los brazos que soportan la rueda que se va a equilibrar.

15. Las placas -11- y -12- incorporan zonas emergentes -30- en las que se fijan los dispositivos captadores de vibraciones y que constan de un eje vertical -31- que por su extremo redondeado -32- se apoya sobre una placa metálica -33- que se encuentra unida a otra -34- apoyada sobre una bola -35- dispuesta sobre el brazo -30- quedando situado entre ambas placas metálicas un elemento piezoeléctrico -36- que transmite eléctricamente las vibraciones que sufren los brazos respecto

20. al bastidor a un instrumento radiométrico -37- que a través de una lámpara estoboscópica determina la zona de la rueda y la medida del desequilibrado.

25. Esta máquina puede utilizarse para el equilibrado de las ruedas, tanto delantera como trasera de una

motocicleta, gracias a la posibilidad de poder desplazar los soportes de las ruedas -22- y -23- en altura a través de la palanca -25- y regular la distancia de los soportes a la rueda mediante el desplazamiento de los vástagos -20- y -21- en el interior de los cilindros -18- y -19- pudiendo ser fijada su posición mediante los tornillos -16^l y -19^l que se insertan en las ranuras colisas -20^l y -21^l.

15. Todo cuanto no afecte, altere, cambie o modifique la esencia de la máquina descrita, será variable a los efectos del actual Modelo.

N O T A.

Se reivindica como objeto de este registro por Modelo de Utilidad.

5. 1.- Máquina compacta para el equilibrado electrónico de ruedas de motocicletas, caracterizado por comprender un bastidor de apoyo en el que se sitúan un motor basculante dotado de una polea giratoria, unos brazos de apoyo y elevación de la rueda dotados de un sistema captador de vibraciones conectado a un instrumento radiométrico y a una lámpara estroboscópica dispuestos sobre el propio bastidor.
10. 2.- Máquina compacta para el equilibrado electrónico de ruedas de motocicletas, según reivindicación 1, caracterizada porque los brazos de apoyo y elevación de la rueda se articulan a los extremos de dos placas verticales a su vez articuladas a dos montantes verticales del bastidor, los cuales pueden girar respecto a aquellas siendo accionados mediante una palanca articulada.
15. 3.- Máquina compacta para el equilibrado electrónico de ruedas de motocicletas, según la reivindicación 2, caracterizada porque los brazos de apoyo de la rueda quedan fijados en su posición más elevada por la acción de un trinquete que queda alojado en una ranura prevista en la propia palanca.
20. 4.- Máquina compacta para el equilibrado electrónico de ruedas de motocicletas según las reivindicaciones anteriores, caracterizada porque los elementos que soportan la rueda consisten en dos placas verticales dotadas de ranuras en su parte superior y están fijadas a sendos vástagos
- 25.

que se alojan con posibilidad de desplazamiento en el interior de orificios previstos en sendas prolongaciones cilíndricas de los brazos de apoyo, y que quedan fijadas en posición por la acción de sendos tornillos que atraviesan las piezas cilíndricas y se aprietan contra ranuras longitudinales de los vástagos.

5.

5.- Máquina compacta para el equilibrado electrónico de ruedas de motocicletas según las reivindicaciones anteriores, caracterizada porque el dispositivo captador de vibraciones consta de una placa piezoeléctrica dispuesta entre sendas piezas metálicas, apoyándose sobre la superior el brazo soporte de la rueda a través de un tornillo de cabeza redondeada y quedando dispuesta la inferior sobre un brazo horizontal fijado al bastidor a través de una pieza esférica.

10.

15.

Sean cuales fueren las circunstancias que concurren en la esencialidad del Modelo de Utilidad definido en las anteriores reivindicaciones, cuyo objeto es:

20.

6.- "MAQUINA COMPACTA PARA EL EQUILIBRADO ELECTRONICO DE RUEDAS DE MOTOCICLETAS"

Consta la presente memoria de siete hojas foliadas, mecanografiadas por una sola cara y de los dibujos unidos a la misma.

Barcelona, 11 MAYO 1984

P.A. de D. José BUENO López, María Teresa VERDURA

Anglada y D. Eduardo GIRONELLA Fons.

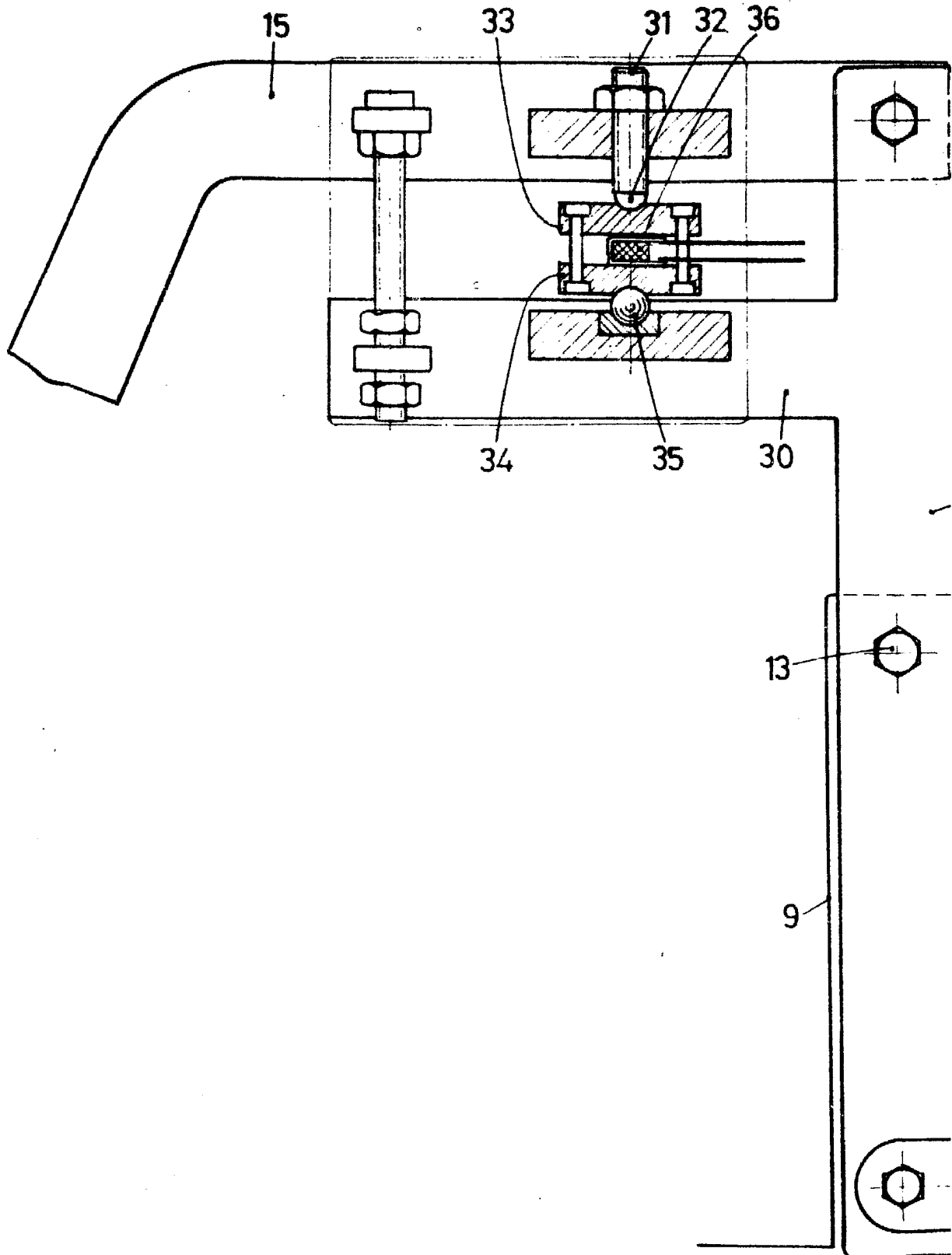
ALFONSO DURÁN

P.P.

Fdo. LUIS A. Durán Moya

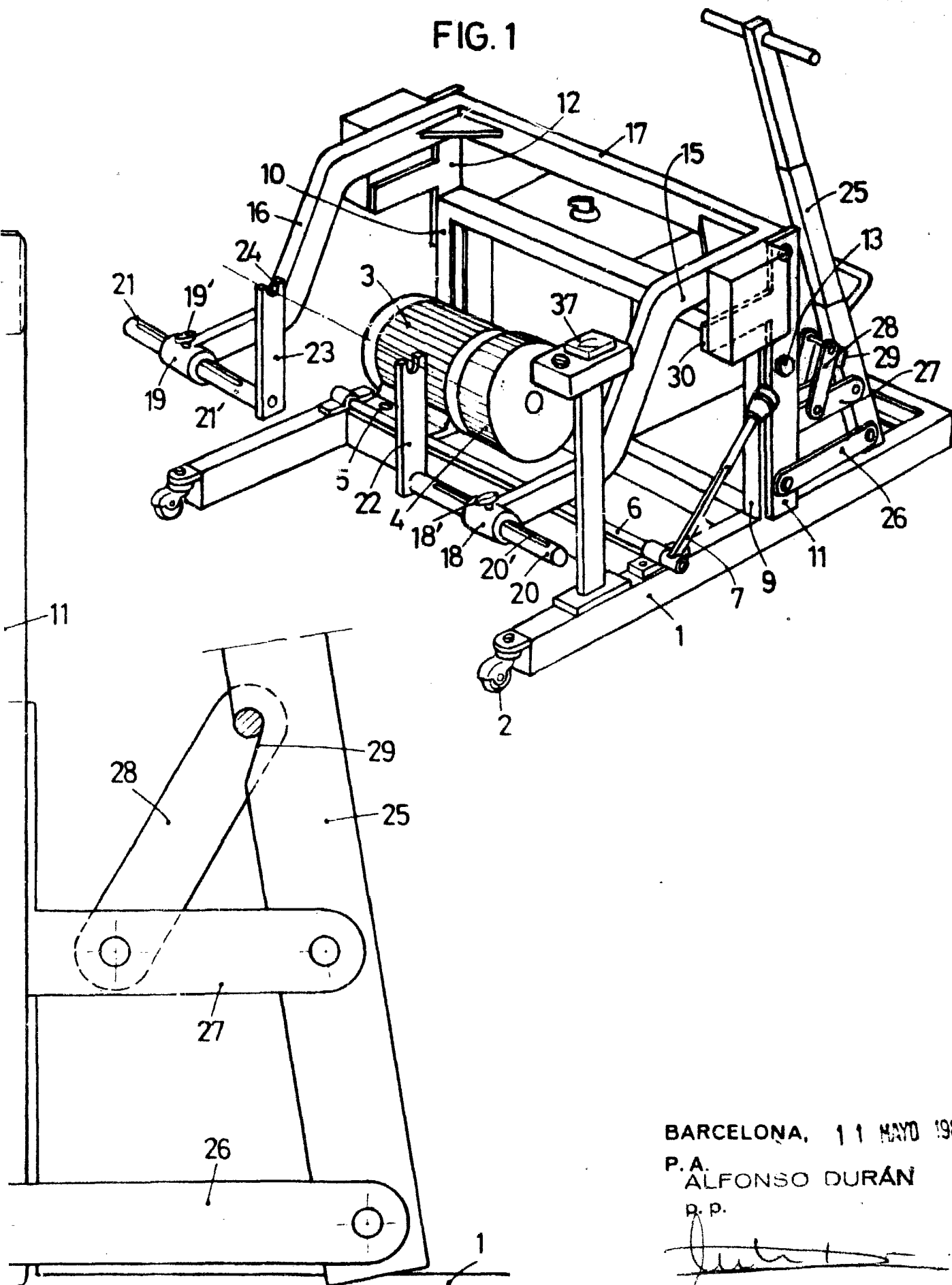
D. JOSE BUENO LOPEZ,
Dña MARIA TERESA VERDURA ANGLADA Y
D. EDUARDO GIRONELLA FONTS

FIG. 2



ESCALA VARIABLE

FIG. 1



BARCELONA, 11 MAYO 1984

P. A.
ALFONSO DURÁN
P. P.

Fdo.: Luis A. Durán Moya

D. JOSÉ BUENO LÓPEZ,
Doña MARÍA TERESA VERDURA ANGLADA Y
D. EDUARDO GIRONELLA FONTS

FIG. 3

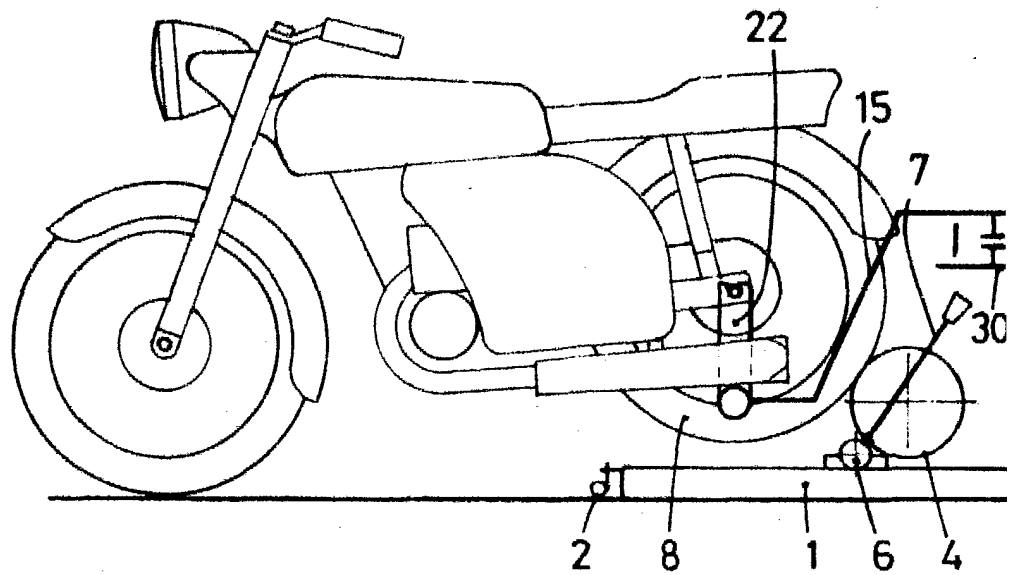
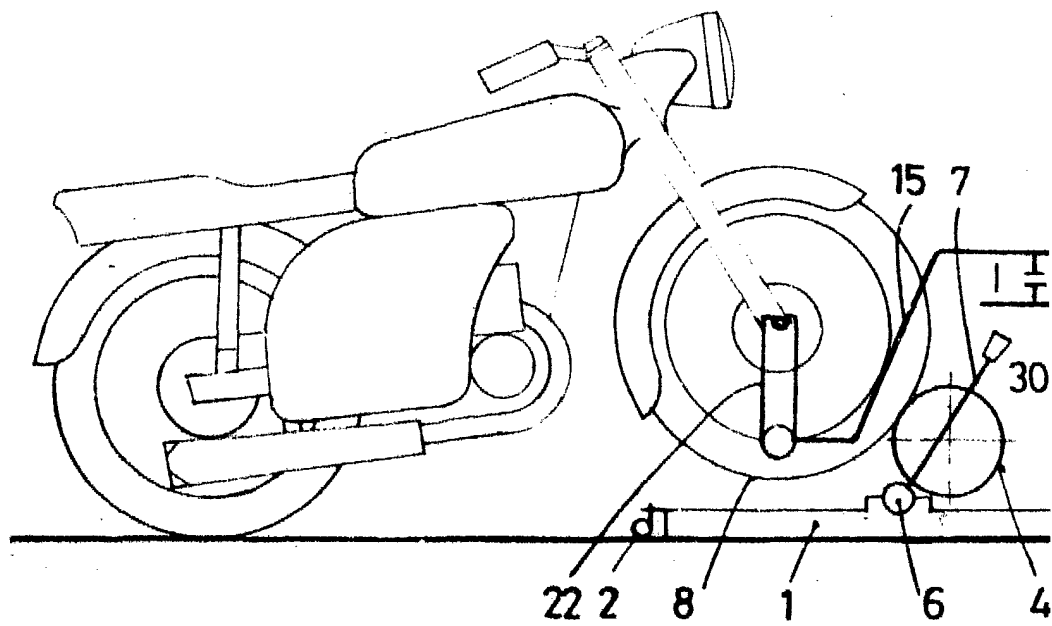


FIG. 4



ESCALA VARIABLE

CM | MEDIDA HORIZONTAL CLISE 6 - CM | AÑO 84 | MODALIDAD M | NUMERO 59 |
CM | MEDIDA VERTICAL CLISE
DINAM | OSSER 1/6
DINA 6

