

281 268



281 268

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

por "APARATO PARA LA ELECCION Y CALIBRADO DE FRUTOS Y SIMILARES",  
a favor de Don Charles Guichard, de nacionalidad francesa, re-  
sidente en Montelimar Drone (Francia), Route de Marseille. - -

M E M O R I A   D E S C R I P T I V A

El objeto de la presente exposición consiste en la reali-  
zación de un aparato destinado a seleccionar frutos u otros  
productos y a asegurar su distribución por orden de tamaños.

Se caracteriza por los medios puestos en práctica tomados,  
5 tanto en su conjunto como separadamente y más en particular por  
estar constituido por una armadura portadora de cestos de bra-  
zos articulados cuya abertura está dirigida por el despla-  
zamiento de aros deslizantes montados sobre un cuadro móvil en el  
plano vertical, portador de unos ejes en cuyas extremidades ex-  
10 teriores reciben unos rodillos que se desplazan sobre rampas de  
sectores sucesivos con diferencias de nivel netamente marcadas;  
mientras que la armadura se desplaza sobre caminos de rodadura  
rectilíneos.

Los brazos de los cestos calibradores son abultados por su  
15 cara externa con el fin de asegurar, por el deslizamiento de

281268



los aros guiados, una demultiplicación de la abertura.

En los dibujos adjuntos, se representa a título de ejemplo no limitativo, una de las formas de realización del objeto de la invención.

5 La Fig. 1, representa visto en perspectiva, el aparato calibrador en su conjunto.

Las Figs. 2 y 3, muestran los cestos y cuadro deslizantes.

10 La Fig. 4, es una variante de realización del mismo aparato.

Las Figs. 5 y 6, representan el funcionamiento esquemático del aparato.

15 La armadura (Fig. 1), está constituida por un bastidor paralelepipedo con travesaños 1, 2, 3, 4, montantes 5, 6, 7, 8, y largueros 9, 10, 11, 12.

La superficie superior recibe los cestos -13-, -14- y otros.

20 Estos cestos (Fig. 2), están formados por un orificio circular o corona -15-, sobre la cual se articulan por charnelas -16-, -17-, -18-, -19-, los brazos -20-, -21-, -22-, -23-, provistos interiormente de espuma de caucho o similar.

A lo largo de estos brazos se deslizan los aros -24-.

25 Los travesaños superiores -1-, -2-, están unidos a los montantes superiores -3-, -4-, por las colisas verticales -25-, -26-, formadas por hierros perfilados -27-.

A lo largo de estas colisas se desplazan las guías centrales -28-, -29-, que evitan toda basculación, solidarias de los ejes -30-, -31-, portadores en sus extremos de patines de deslizamiento -32-, -33- (Fig. 3).

30 Estos ejes están fijados sobre un cuadro -34-, portador de aros -35-, -36- y otros.

281268



Los travesaños inferiores -3-, -4-, soportan unos órganos de rodamiento -37-, -38-, -39-, -40-. Estos órganos de rodamiento, solidarios de la montura, se desplazan sobre una vía de deslizamiento plana -41-, mientras que los rodillos -32-, -33-, se desplazan sobre una rampa -42-, de tramos múltiples -43-, -44-, situados a alturas diferentes, de modo que realicen un declive progresivo.

La variante de ejecución (Fig. 4), está basada sobre el mismo dispositivo y está constituida por una montura -45-, cuya parte superior soporta un cesto -46- (Fig. 2), cuyos brazos -47-, se someten a los efectos del arco -48-, solidario del eje -49-, portador de la guía -50-, que se desliza en la ranura -51-, y en cuyo extremo exterior está montado el rodillo -52-. Un órgano de rodamiento portador, está fijado -53-, en la base de la montura.

Concretamente las ventajas y el funcionamiento de este aparato son:

Se disponen las monturas (Fig. 1), sobre las rampas teniendo cada una la longitud determinada, según el número de elementos que se desean utilizar.

A la salida del sector inicial -42-, de la rampa, los rodillos -32- y -33-, solidarios del cuadro móvil (Fig. 4), mantienen los aros -35-, en su posición alta y cierran los brazos de los cestos (Flecha A. Fig. 2).

Los órganos de rodamiento -37-, -38-, -39-, -40-, se desplazan sobre las vías rectilíneas -41-, de modo que -1-, queda siempre en el mismo plano.

A medida que avanza la montura, los rodillos siguen los sectores -43-, -44- y otros, y al bajarse arrastran al cuadro -34-, que hace descender los aros, lo que provoca las separaciones CD, de los brazos de los cestos que en las posiciones -35-



281268

-55'', -55'', alcanzan progresivamente la abertura total, liberando los frutos de los grosores -55-, -56-, -57-, los cuales son recogidos en canalones apropiados que los conducen a los colectores.

5            Así por el centrado del cuadro -34-, por medio de las guías -28-, -29-, que se desplazan en las colisas verticales, se obtiene la abertura progresiva de los cestos, pero esta progresividad está limitada a la longitud del sector de la rampa, pues de un tramo a otro la separación es rápida casi en  
10 caída libre, de modo que el ligero choque unido a la separación de los brazos asegura la expulsión instantánea del fruto.

          Según las Figs. -4- y -6-, las monturas pueden estar situadas sobre rampas circulares u ovaladas -54-, circulando el rodillo -52-, sobre la rampa -54-, de múltiples niveles, mientras que la rueda portadora se desplaza sobre una vía plana.  
15

          Estos cestos -46-, están situados en el exterior de la rampa lo que facilita su alimentación y permite un trabajo continuo tal como el de una cadena sinfín.

          Descrito suficientemente el objeto de la presente Patente,  
20 te, es de hacer notar que en su realización práctica podrán variar las formas, dimensiones y disposición de los distintos elementos; así como los materiales utilizados, sin que por ello se altere, ni modifique, su esencialidad.

- N O T A -

25            Se reivindica como objeto de la presente Patente de introducción:

          1ª.- Aparato para la elección y calibrado de frutos y similares, que se caracteriza por estar constituido por una armadura rígida de forma de paralelepípeda, provista en su parte superior de una serie de orificios de cestos de brazos ar-  
30

281268



ticulados, y en su parte inferior, de órganos de rodadura.

2º.- El propio aparato, según la reivindicación precedente, que se caracteriza además, por contar con un cuadro móvil deslizante verticalmente en el interior de la montura y portadora de aros destinados a entornar los brazos articulados de los cestos, para asegurar su aproximación o su separación, estando provisto dicho cuadro móvil en cada uno de sus extremos, de un eje portador de guías centradoras y estabilizadoras que impidan todo movimiento de basculación y permitan su deslizamiento por el interior de dos colisas verticales que aseguren la rectitud de sus desplazamientos.

3º.- El propio aparato, según las anteriores reivindicaciones, que se caracteriza además, porque las extremidades externas de los ejes del cuadro móvil, son portadoras de rodillos de rodamiento que se desplazan sobre una rampa de tramos situados en diferentes planos para asegurar su descenso progresivo asegurando así la abertura de los brazos de los cestos.

4º.- El propio aparato, según las reivindicaciones anteriores, que se caracteriza también, porque la montura portadora de los cestos se desplaza sobre raíles planos y a nivel constante mientras que, después de un determinado tramo, los rodillos siguen las desnivelaciones progresivas con paso brusco de sector.

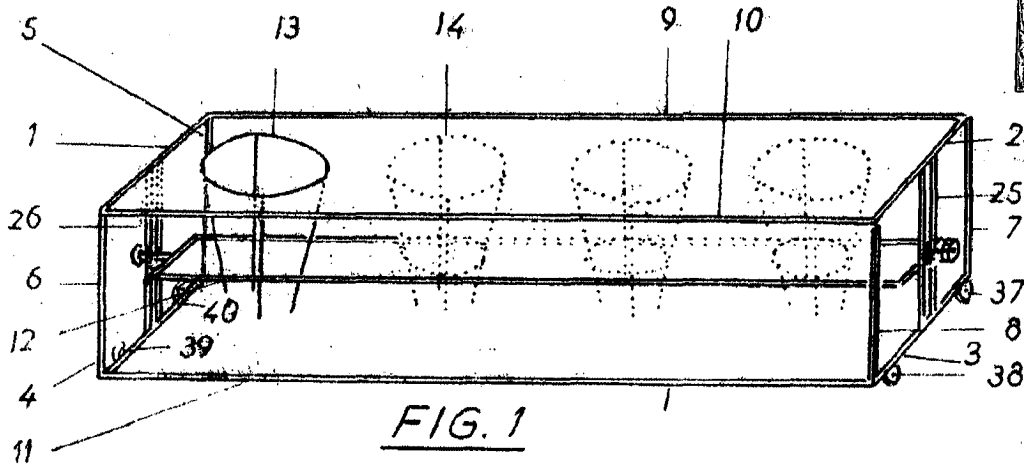
5º.- El propio aparato, según las reivindicaciones anteriores, que se caracteriza además porque el descenso de los aros y del cuadro aseguran, la abertura de los brazos bajo el peso del fruto, de un diámetro determinado y progresivo, permitiendo la selección de los frutos por orden de tamaños.

6º.- APARATO PARA LA ELECCION Y CALIBRADO DE FRUTOS Y SIMILARES.

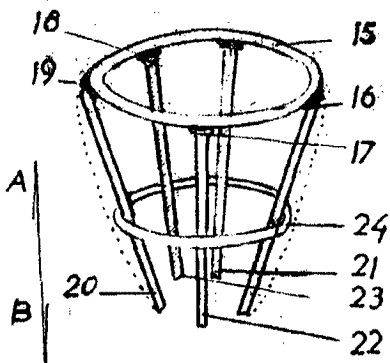
Madrid, 3 de Octubre de 1962

FERNANDO PERAIRE

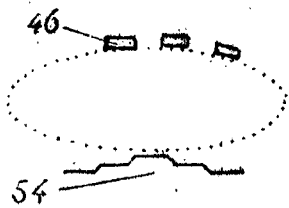
R.P.



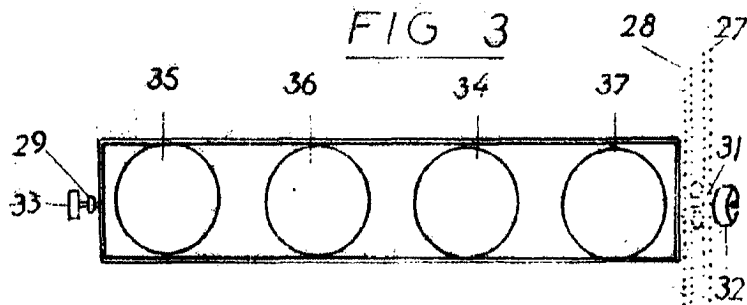
**FIG 2**



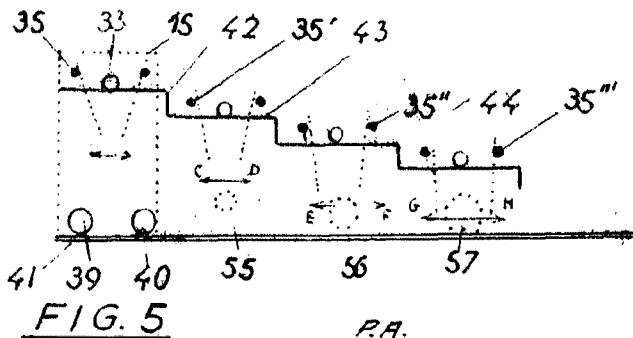
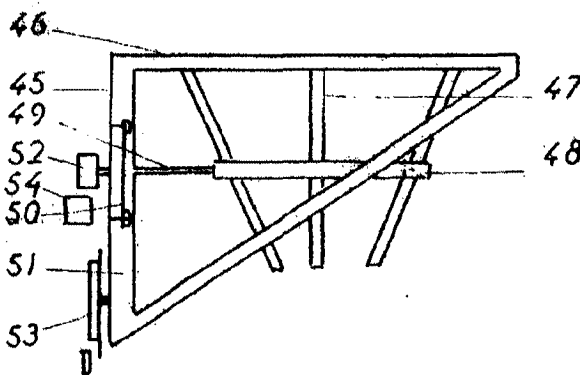
**FIG 6**



**FIG 3**



**FIG 4**



P.A.  
Fernando Peraire

Escala variable