



18 DIC

F.-23.568

Clase "3" - Folio N° 2126

19 DIC 1952

232563

MEMORIAL DESCRIPTIVA

que se presenta para unificar la solicitud

de

PATENTE DE INVENCION

formulada el 17 de Noviembre de 1952, con el Núm. 232.563

en

MEXICO

por VEINTIS años

al nombre de MANITO JORIS TORRESIO, de nacionalidad norteamericana, residente en 30514 Avenida Corona, San Pedro, California, Estados Unidos de América, por:

"MOTOR CARGADOR ACCIONADO MECANICAMENTE PARA TRANSFERIR EL PESCAO CARGADO EN UNA RED A UN BUQUE PESQUERO"

La presente invención se refiere de un modo general a la técnica de la pesca y más particularmente a un aparato cargador para recuperar pescado de una red y transferir dicho pescado a un buque pesquero.

Es el objeto de la presente invención proveer un aparato cargador novedoso para transferir pescado cargado en una red a un buque pesquero, que es accionado mecánicamente y permite que la operación de carga sea realizada con un gasto mínimo de mano de obra y en una cantidad mínima de tiempo.

18 DIC 1953



Un objeto adicional de la presente invención es proveer un aparato cargador para transferir pescado capturado en una red a un buque pesquero, que incluye un medio de soporte montado en el buque pesquero, un miembro actuante longitudinalmente desplegable que se extiende verticalmente montado en el medio de soporte, un miembro de cesta operativamente conectado al miembro actuante para el movimiento entre una posición abierta y una posición cerrada al ser el miembro actuante desplegado longitudinalmente, un medio operativamente conectado al buque pesquero para efectuar el desplome longitudinal del miembro actuante a fin de poder bajar el miembro de cesta en el pescado capturado en la red en una posición abierta y después cerrar la cesta para poder atrapar una porción del pescado capturado en la red, siendo después trasladada la cesta cerrada por dicho medio de soporte a una posición de descarga del pescado sobre el buque y siendo entonces descargada la carga de pescado contenida en la cesta en el buque.

Estos y otros objetos y ventajas de la presente invención serán aparentes mediante la siguiente descripción detallada cuando se lee conjuntamente con los dibujos que se acompañan, en los cuales:

La Figura 1 es una vista lateral en alzado que representa una forma preferida del aparato cargador que incorpora la presente invención en la etapa de descarga de una carga de pescado en la bodega que recibe el pescado de un buque pesquero;

La Figura 2 es una vista en perspectiva de dicho aparato cargador en escala agrandada con respecto a la Figura 1, estando partes del mismo dispuestas en la misma posición

10563



18 DIO 1910

que en la Fig. 1;

La Figura 3 es una vista en alzado lateral interrumpida de la porción superior del miembro de cesta de dicho aparato cargador tomada desde el punto designado "3" en la
5 Figura 2, y que representa particularmente su interconexión a un miembro accionante empleado para trasladar dicho miembro de cesta entre una posición abierta y una posición cerrada;

La Figura 4 es una vista en sección horizontal tomada
10 siguiendo la línea 4--4 de la Figura 3;

La Figura 5 es una vista en sección inclinada tomada en escala agrandada siguiendo la línea 5--5 de la Figura 3;

La Figura 6 es una vista en sección inclinada tomada en escala agrandada siguiendo la línea 6--6 de la Figura
15 ra 3;

La Figura 7 es una vista en alzado de frente semejante a la Figura 2, pero tomada a 90 grados de la misma;

La Figura 8 es una vista parcial agrandada tomada parcialmente en sección vertical que representa detalles de los
20 elementos que aparecen en la porción superior de la Figura 7;

La Figura 9 es una vista parcial agrandada tomada parcialmente en sección vertical que representa detalles de los elementos que aparecen en la porción media de la Figura 7;

La Figura 10 es una vista en alzado lateral que representa dicho miembro de cesta en posición abierta;
25

Las Figuras 11 y 12 son vistas diagramáticas que representan la operación de elementos de cadena empleados con dicho miembro de cesta;

La Figura 13 es una vista en perspectiva que representa la construcción y operación de una primera forma del
30



miembro de batelón que se utiliza con dicho aparato en-
cien; 7

La Figura 14 es una vista en sección tomada siguiendo
la línea 14--14 de la Figura 13.

5 Ilustrando referencias a los dibujos y particularmente a
la Figura 14 de los mismos, la forma preferida de aparato
e aparato que incorpora la presente invención se representa
en conjunto en un buque pesquero convencional F. El bu-
que F está provisto de una bodega 20 que recibe el pes-
10 cado que tiene una escotilla 22 formada en la cubierta 24
del buque. El aparato captador incluye un miembro de cesta
B que es movable con respecto al buque F por medio de
un soporte conveniente, tal como el miembro de batelón 5.
De un modo, el miembro de cesta B puede accionarse de
15 una manera preliminarmente descrita más adelante para tras-
ferir el peso de capturado dentro de una red 36 arrastrada
hasta el costado del buque F en interior de la bodega 20
que recibe el pescado.

El miembro de batelón 5 incluye una cuerda de eleva-
20 ción 34 que sirve para subir y bajar el miembro de cesta
B con respecto al buque F y al agua. La cuerda de eleva-
ción 34 está dispuesta de una manera que se describirá pro-
lijamente más adelante para alzar y bajar el motón 38. El
extremo inferior del motón está provisto de un gancho 40.
25 El gancho 40 es anoviblemente engranable con un soporte
colgante, designado generalmente 42. El soporte colgante
42 está dispuesto en el extremo superior de un miembro ac-
tuante longitudinalmente desplazable que se extiende ven-
ticularmente, designado generalmente 44. El miembro de ces-
30 ta B está operativamente conectado al miembro actuante 44



18

para ser movable entre una posición cerrada que se representa en las figuras 1, 2, 3 y 7 y una posición abierta que se representa en la figura 10, al tener lugar el movimiento longitudinal del miembro actuante, conforme será
5 aparente mediante una comparación de las figuras 3 y 10.

El miembro actuante 44 incluye un cilindro vertical 46 en el cual un émbolo 48 está longitudinalmente dispuesto deslizablemente. El movimiento alternativo del émbolo 48 con respecto al cilindro 46 se efectúa por presión de
10 fluido de una manera convencional, siendo transmitido el fluido a presión a y desde los extremos superior e inferior del cilindro 46 por medio de los conductos flexibles 50 y 52, respectivamente.

Haciendo referencia particularmente a las figuras 2
15 y 7, el miembro de cesta B incluye un aro metálico rígido 60 que se extiende horizontalmente cuando el miembro de bolsa se encuentra en una posición cerrada. Una red a modo de bolsa 62, abierta por la parte superior, cuelga del aro 60. Un elemento de aro auxiliar 64 está dispuesto
20 dentro del aro 60 cuando la cesta se encuentra en la posición cerrada. El aro auxiliar 64 es de menor diámetro que el aro 60. Un par de escudos semihemisféricos 66 y 68, acopados hacia abajo, están firmemente asegurados dentro de las porciones de costado del aro auxiliar 64. Los bor-
25 des próximos de estos escudos definen una hendidura 70.

Según se representa particularmente en las figuras 3, 7 y 10, un lado del aro 60 está firmemente asegurado como, por ejemplo, soldadura, a un par de brazos de manivela paralelos 72 y 74. Los brazos de manivela 72 y 74 son del
30 tipo de construcción metálica acanalados. Un par de ti-



5 rantes 76 y 78, curvados hacia arriba y hacia adentro, interconectan firmemente la porción media del aro 60 y los extremos superiores de los brazos de manivela 72 y 74. Los brazos de manivela se ve que están inclinados hacia arriba y radialmente con respecto al aro 60 cuando el miembro de
10 cesta se encuentra en una posición cerrada. El aro auxiliar 64 está firmemente asegurado como, por ejemplo, soldadura, a un par de brazos de manivela 80 y 82 inclinados hacia arriba y hacia adentro, similares a los anteriormente
15 descriptos brazos de manivela 72 y 74. Asimismo, un par de tirantes 84 y 86, curvados hacia arriba y hacia adentro, interconectan firmemente la porción media del aro auxiliar 64 con la porción superior de los brazos de manivela 80 y
20 82.

15 Los extremos superiores de los brazos de manivela 72 y 74 y los brazos de manivela 80 y 82 están articuladamente interconectados por un pasador de pivote horizontal 88. Según se indica particularmente en las figuras 7 y 9, el pasador de pivote 88 está soportado dentro de un saliente
20 90 que está firmemente asegurado al extremo inferior del árbol 40. El extremo superior de los anteriormente mencionados brazos de manivela están formados con perforaciones horizontalmente alineadas, según se indica en 92, que alojan bujes convenientes 94 montados en los extremos con-
25 trarios del pasador de pivote 88. Puede proveerse un accesorio de engrase conveniente 96 para la lubricación. Los extremos del pasador de pivote 88 están provistos de retenedores 98 que están asegurados en posición como, por ejemplo, un elemento de pasador de traba 100.

30 Según se representa particularmente en las figuras 2



y 3, la porción intermedia de los brazos de manivela 72 y 74 está articuladamente interconectada al extremo inferior de un par de varillas de conexión 102 y 104. Similarmente, la porción intermedia de los brazos de manivela 80 y 82 está articuladamente interconectada a los extremos inferiores de un segundo par de varillas de conexión 106 y 108. Las conexiones de los extremos inferiores de las anteriormente mencionadas varillas de conexión con las porciones intermedias de los brazos de manivela son similares y los detalles de las mismas se representan en las figuras 5 y 6. Haciendo ahora referencia a la figura 5, los extremos inferiores de las varillas de conexión 102 y 104 los salva un tubo horizontal 110. Un pasador de pivote 112 se extiende a través del tubo 110 y a través de las perforaciones alineadas practicadas en las varillas, según se indica en 114. Los brazos de manivela 72 y 74 están similarmente formados con perforaciones alineadas, según se indica en 116, para alojar el pasador 112. Retenedores convenientes 118 están asegurados a los extremos contrarios del pasador de pivote 112 por un elemento de pasador de traba 120. Haciendo referencia a la figura 6, se provee una construcción similar para los otros brazos de manivela 80 y 82 que utilizan un pasador de pivote 121. En este caso, sin embargo, el tubo horizontal 122 se extiende entre los brazos de manivela 80 y 82. El pasador 121 se extiende a través de perforaciones alineadas practicadas a través de los brazos de manivela y el extremo inferior de las varillas de conexión 106 y 108, según se indica en 124 y 126, respectivamente. Retenedores convenientes 128 están asegurados a los extremos contrarios del pasador de pivote ho-



horizontal 121 por medio de elementos de pasador de traba
130.

Haciendo ahora referencia particularmente a las figu-
ras 2, 7 y 8, el soporte colgante 42 incluye un pasador
5 de pivote horizontal 140. El soporte colgante también in-
cluye un elemento de horquilla 142 que tiene un par de
ramas dependientes 144 y 146. Los extremos inferiores de
estas ramas están formados con perforaciones horizontal-
mente alineadas, según se indica en 150 en la figura 8,
10 para alojar la porción intermedia del pasador de pivote
140. La porción superior de la horquilla 142 está formada
con una abertura anular 152 que aloja el anteriormente des-
crito gancho 40 del motón 28. Los extremos superiores de
las varillas de conexión 102, 104, 106 y 108 están forma-
15 dos con perforaciones horizontalmente alineadas para alo-
jar las porciones de extremo contrarias del pasador de pi-
vote 140, según se indica en 154. Los extremos exterior-
es del pasador de pivote 140 están provistos de retene-
dores convenientes 156 que se retienen en posición en el
20 pasador de pivote por medio de elementos de pasador de tra-
ba 158.

Según se representa particularmente en las figuras 2,
3 y 4, una pluralidad de cadenas 160 se extienden gene-
ralmente paralelas y están dispuestas dentro de los confi-
25 nes de la hendedura 70 definida por los escudos 66 y 68.
Un extremo de cada cadena 160 está firmemente asegurado al
aro auxiliar como, por ejemplo, soldadura, según se indica
en 162 en la figura 4. Las porciones intermedias de la ca-
dena se extienden deslizablemente sobre una barra 163 que
30 se extiende a través del lado del aro auxiliar 64 diame-



180

5 tralmente frente al punto de interconexión de las cadenas
a este aro. Las cadenas se extienden después hacia arriba
y radialmente hacia adentro hasta una pieza de cruce hori-
zontal 164 que se extiende entre las porciones inferiores
de las varillas de conexión 102 y 104.

10 El extremo inferior de la red 62 de la cesta está
normalmente abierto, según se indica en las figuras 1 y
2. El extremo inferior de la red está provisto de una
pluralidad de gazas 165 circunferencialmente espaciadas.
Estas gazas reciben deslizadamente una cadena de descarga
166, estando un extremo de la cadena de descarga asegurado
a una cuerda deflectora 167 que se extiende hacia arriba
con un fin que se detalla más adelante. El extremo contra-
rio de la cadena se extiende hacia arriba a través de una
15 polea 168 y se asegura después a una cuerda de descarga
169 adaptada para ser asida por un operador O dispuesto
en el buque pesquero F, según se indica particularmente en
la figura 1. La polea 168 está asegurada a una placa 170
que se extiende entre los brazos de manivela 80 y 82. Las
20 dimensiones de las gazas 165 y la cadena de descarga 166
deberían ser tales que cuando se tira fuertemente de la
cadena de descarga para reducir su longitud dentro de las
gazas, la cadena contraerá el extremo inferior de la red
62 a modo de bolsa para oerrar efectivamente dicho extremo
25 inferior. El extremo inferior de la red 62 está normal-
mente retenido en su posición cerrada con motivo del en-
grane friccional de los eslabones de la cadena de descarga
166 con las gazas 165, particularmente cuando la red con-
tiene pescado, acrecentando el peso del pescado la resis-
30 tencia friccional de la cadena con respecto a las gazas.

282563



180

Haciendo referencia particularmente a las figuras 2, 3 y 10, se observará que la cuerda deflectora 167 se extiende hacia arriba alrededor de una roldana 171 que está soportada entre las porciones intermedias de las varillas de conexión 106 y 108. La cuerda 167 se extiende luego hacia abajo a través de una polea 172 que está montada en un extremo del pasador de pivote 88. La cuerda deflectora 167 se extiende luego hacia arriba hasta una oreja fija 173 que está asegurada a la varilla de conexión 102. La longitud de la cuerda deflectora 167 es de tal modo elegida que cuando el operador O retiene la cuerda apretada, el movimiento del miembro de cesta B desde su posición cerrada a su posición abierta desviará el extremo inferior de la red 62 de la cesta hacia arriba a su posición de la figura 10. Se impedirá así que la red 62 de la cesta sea aprisionada entre los aros 60 y 64.

Haciendo ahora referencia particularmente a las figuras 13 y 14, el miembro de botalón S incluye un mástil vertical 200 convenientemente atirantado, provisto por su extremo inferior de una base 202 que está asegurada a la cubierta 24 del buque pesquero F. La base 202 está formada con un elemento de enchufe 204 para alojar un perno real 206. El perno real 206 está soportado para el movimiento en torno a un eje vertical y está conectado por su extremo superior a un botalón 208 por medio de un pasador de pivote horizontal 210. El botalón 208 es así movable en torno a un eje vertical y horizontal con respecto al mástil 200.

La porción inferior del botalón 208 está provista de un par de cilindros 212 y 214 accionados por presión de

282563



180

fluido, dispuestos a cada lado de dicha porción. El primer cilindro 212 está provisto de un ariete 216 que se extiende fuera del cilindro hacia el extremo libre o extremo de corona del botalón 208 y paralelo con el mismo. En el extremo superior del ariete 216 va montada una polea 218. De una manera similar, el segundo cilindro 214 está provisto de un ariete 220 de doble efecto, en el extremo superior del cual va montada una segunda polea 222. El extremo libre del botalón 208 está provisto de una polea superior 224 en alineación con la polea 218. Similarmente, el lado contrario del botalón está provisto de una polea superior similar 226. Un cable flexible 228 tiene un extremo asegurado a la porción intermedia del botalón en el punto 230. Este cable 228 se extiende desde el punto 230 alrededor de la polea 218 del ariete y desde ahí a través de la polea superior 224. Desde la polea superior 224 el cable se extiende hacia atrás hasta una oreja 232. La oreja 232 está firmemente asegurada a la base del mástil 200. Se provee un segundo cable 236 para el lado contrario del botalón 208 para extenderse desde la polea 222 del ariete alrededor de la polea superior 226 y desde ésta a una oreja fija 238. Esta última está asegurada a una ménsula 240 firmemente asegurada a la cubierta 24, en alineación aproximada con la oreja 232.

Una cuerda 241 de control de la elevación se extiende desde la corona del botalón 208 hasta un casquete 242 asegurado al extremo superior del mástil 200. El extremo de la cuerda 241 adyacente al mástil 200 puede consistir en eslabones de cadena selectivamente engranables con un gacho 243 asegurado al casquete 242. De esta manera el largo efecti-



1801

vo de la cuerda 241 puede variarse para ajustar así la altura del extremo libre del botalón 208.

5 Dispuesto más abajo de los cilindros 212 y 214 en el botalón 208 hay un malacate convencional 250 accionado mecánicamente. El malacate 250 será preferentemente accionado por el mismo fluido de presión que se utiliza para accionar el cilindro 46 y el émbolo 48 del miembro actuante 44, como asimismo los conjuntos de cilindro y ariete hidráulicos 212, 216, 214 y 220. Con este fin, el malacate 250 está conectado a un conjunto de válvula 252
10 montado en el mástil 200 por medio de conductos 254 y 256. Similarmente, los conjuntos de cilindro y ariete estarán conectados a la caja de control 252 por medio de conductos convenientes, indicados generalmente en 258. Según se
15 representa particularmente en la figura 13, los conductos 50 y 52 del miembro actuante 44 también están operativamente conectados con el conjunto de válvula 252. Estos conductos 50 y 52 se extienden a través de una roldana conveniente que cuelga del cable 228. El conjunto de
20 válvula 252 es accionado por medio de una caja de control 260 montada en la parte superior del mástil 200, según será claro haciendo referencia a la figura 13. Esta caja de control 260 está provista de mangos convenientes o cosa análoga, mediante los cuales podrá efectuarse la operación
25 del miembro actuante 44, los conjuntos de cilindro y ariete y el malacate mecánico por un solo operador.

 El malacate mecánico 250 incluye un carretel 262 en su parte delantera. El carretel 262 sirve para hacer avanzar y retirar la cuerda de elevación 34 anteriormente descrita. La cuerda de elevación 34 se extiende hacia ade-

30

1801



18 D

5 lante desde el carretel 262 más bajo del botalón 208 hasta una polea superior 266 montada en la cara inferior delantera del botalón 208. La cuerda de elevación 34 se extiende luego alrededor del motón 38. Desde el motón 38 la cuerda de elevación 34 se extiende hacia arriba alrededor de una polea guía 268 montada en el extremo delantero superior del botalón 208. La cuerda de elevación se extiende desde la polea guía 268 hacia arriba y hacia atrás hasta la parte superior del mástil 200, en cuyo punto el extremo de la cuerda frente al carretel 262 está firmemente asegurado al casquete 242 montado en el extremo superior del mástil 200.

10 Con el arreglo anteriormente descrito, puede hacerse girar al botalón 208 en un plano horizontal desde una posición a bordo del bûque F hasta un punto situado fuera de la borda del buque. El primer punto estará en alineación vertical con la bodega 20 que recibe el pescado que se representa en la figura 1. El segundo punto estará en alineación vertical con la porción de la red 36 que contiene el pescado. Para efectuar dicho movimiento articulado horizontal, la caja de control 260 se manipula para dirigir la admisión y descarga de fluido a presión de los cilindros 212 y 214. A medida que se dirige el fluido a presión al cilindro 212 para retirar el ariete 216, el ariete 220 empezará a extenderse con respecto a su cilindro 214. Esto hará que el botalón 208 gire en sentido horario con respecto a la posición que se represente en la Figura 13. La inversión de esta operación efectuará el movimiento en sentido antihorario del botalón.

15 20 25 30 El malacate mecánico 250 sirve para alzar y bajar



18

5 el miembro de cesta B con respecto a la corona del bota-
 lón 208. Esto se efectua por la rotación del carretel
 262. Cuando el carretel desenvuelve la cuerda de elevación
 34, el miembro de cesta B se bajará bajo el influjo de la
 fuerza de gravedad. Inversamente, con la rotación del
 10 carretel 262 para envolver, la cuerda de elevación 34, el
 miembro de cesta se alzará. Deberia observarse particu-
 larmente que en el momento en que se alza el miembro de
 cesta hasta el extremo en que el motón 38 está contiguo
 al extremo libre del botalón 208, el enrollamiento conti-
 nuado de la cuerda de elevación 34 servirá para alzar el
 extremo libre del botalón 208 a su posición inoperativa
 en línea de trazos que se representa en la Figura 13. En
 esta posición inoperativa el botalón 208 y el miembro de
 15 cesta B ocuparán un espacio mínimo en el buque F.

En la operación del anteriormente descrito aparato,
 la red 36 que contiene pescado se lleva primero al costado
 del buque pesquero F, según se indica en la Figura 1. Des-
 pués, se acciona el miembro de botalón S para poner el
 20 miembro de cesta B en alineación vertical con la porción
 de la red 36 de la cual se desea retirar el pescado cap-
 turado. El malacate mecánico 250 se accionará para largar
 cuerda de elevación 34, con lo cual el miembro de cesta B
 se baja desde su posición inoperativa en línea de trazos
 25 de la figura 13 a su posición operativa que se representa
 en línea de trazo lleno en la misma figura. En este mo-
 mento, el extremo inferior de la red 62 de la cesta esta
 cerrado.

30 Se admite entonces presión de fluido en el cilindro
 46 para extender el émbolo 48 hacia abajo, desde su posi-



5 ción retraída de las figuras 1 y 2 a su posición extendida de la figura 10. Esto sirve para mover el miembro de cesta B desde su posición cerrada a su posición abierta para recibir pescado. El malacate mecánico 250 se acciona después para extender la cuerda de elevación 34 y bajar así el miembro de cesta B en el pescado capturado en la red. En este momento, las partes del miembro de cesta B y el miembro actuante 44 se dispondrán en las posiciones que se representan en la figura 10. Estando las partes mencio-
10 nadas anteriormente así ubicadas, y con referencia particularmente a la figura 10, se observará que la cuerda deflectora 167 mantendrá el extremo inferior de la red 62 de la cesta en una posición alzada libre y apartada del extremo inferior del aro 60. Si no se proveyese este arreglo,
15 sería posible para el extremo inferior de la red 62 de la cesta plegarse sobre el extremo inferior del aro 60 y causar así interferencia con el pescado que entra dentro de los orificios de dicha red.

20 Se retira entonces el émbolo 48 dentro de su cilindro 46 para mover las partes del miembro de cesta B a su posición cerrada de las figuras 2 y 3. Durante dicho movimiento, el aro 60 y el aro auxiliar 64 se articularán uno hacia el otro para meter así el pescado capturado dentro de los confines de la red 62 de la cesta. En esta operación,
25 los escudos 66 y 68 cooperarán con los elementos de cadena 160. En este momento, estos elementos de cadena se encontrarán en una condición aflojada. De conformidad, según se indica en la figura 12, los elementos de cadena se amoldarán generalmente a la curvatura de los escudos
30 66 y 68 para permitir el atrapamiento de un número máximo



de pescado. Según se indica en la figura 11, el movimiento del aro auxiliar 64 a su posición horizontal servirá para apretar los elementos de cadena 160. De esta manera, cualquier pescado recogido entre los elementos de cadena y los escudos 66 y 68 se vaciará para caer hacia abajo dentro de los confines de la red 62 de la cesta.

El miembro de cesta B cargado lo alzaré acto seguido fuera del agua la cuerda de elevación 34 bajo el influjo del malacate mecánico 250. Luego, se accionará la caja de control 260 del miembro de botalón para hacer girar al botalón horizontalmente hasta que su extremo libre y en consecuencia el miembro de cesta B están en alineación vertical con la escotilla 22 de la bodega 20 que recibe el pescado.

El operador O aflojará después la cuerda de descarga 166 con respecto a las gazas 165, permitiendo así que se abra el extremo inferior de la red 62 de la cesta. El pescado contenido dentro de la red de la cesta caerá entonces dentro de los confines de la bodega 20. Después, aplicando el operador O un esfuerzo de tracción a la cuerda de descarga 169, el miembro de cesta se abre. Al abrirse el miembro de cesta, la cadena de descarga se contraerá con respecto a las gazas 165 por medio de la cuerda deflectora 167 apretada. El extremo inferior de la red 62 de la cesta se cerrará de este modo. El miembro de botalón S devolverá entonces al miembro de cesta B a una posición sobre la red 36, pudiendo repetirse la operación.

32563



18 DIC

- N O T A -

5 Los puntos de invención propia y nueva que se presentan para que sean objeto de esta solicitud de Patente de invención por VEINTE años, son los siguientes:

10 1º.- Aparato cargador accionado mecánicamente para transferir pescado capturado en una red a un buque pesquero, que comprende: un miembro de botalón accionado mecánicamente montado en dicho buque que gira horizontalmente entre una ubicación en que se recibe el pescado sobre el agua y una ubicación de descarga del pescado sobre dicho buque; una cesta soportada por dicho botalón y que tiene partes móviles entre una posición abierta y una posición cerrada, incorporando dicha cesta medios de descarga operables para descargar el contenido de dicha cesta en dicha ubicación de descarga del pescado; y medios accionados mecánicamente operativamente conectados a dicha cesta para mover las partes de dicha cesta entre su posición abierta y su posición cerrada, siendo trasladada dicha cesta por el botalón a dicha ubicación donde se recibe el pescado con las partes de dicha cesta en una posición abierta, y siendo sumergida entonces dicha cesta para atrapar una porción de dicho pescado capturado en la red, siendo movida después dicha cesta a su posición cerrada y siendo dicha cesta cerrada trasladada por dicho botalón a dicha ubicación de descarga del pescado donde dicho pescado se descarga en dicho buque mediante la operación de dichos medios de descarga.

20 2º.- Aparato cargador accionado mecánicamente para transferir pescado capturado en una red a un buque pesquero.

2 82563



18 D

Tal y como se ha descrito en la Memoria que antecede, representado en los dibujos que se acompañan y con los fines que se han especificado.

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

5

Madrid,

18 DIC. 1962

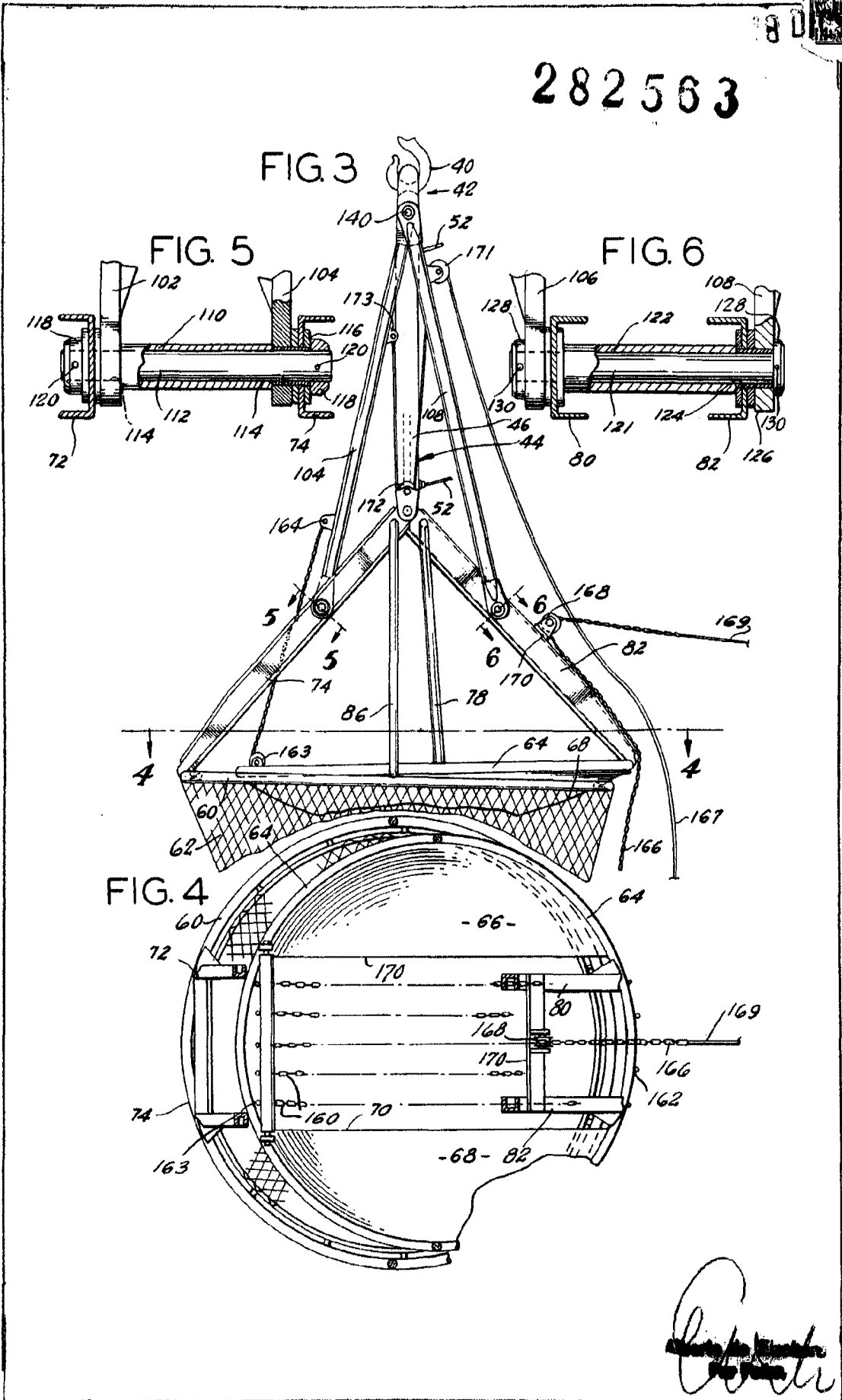
P.A.

Alberto de Elzabeta
Por él

282563



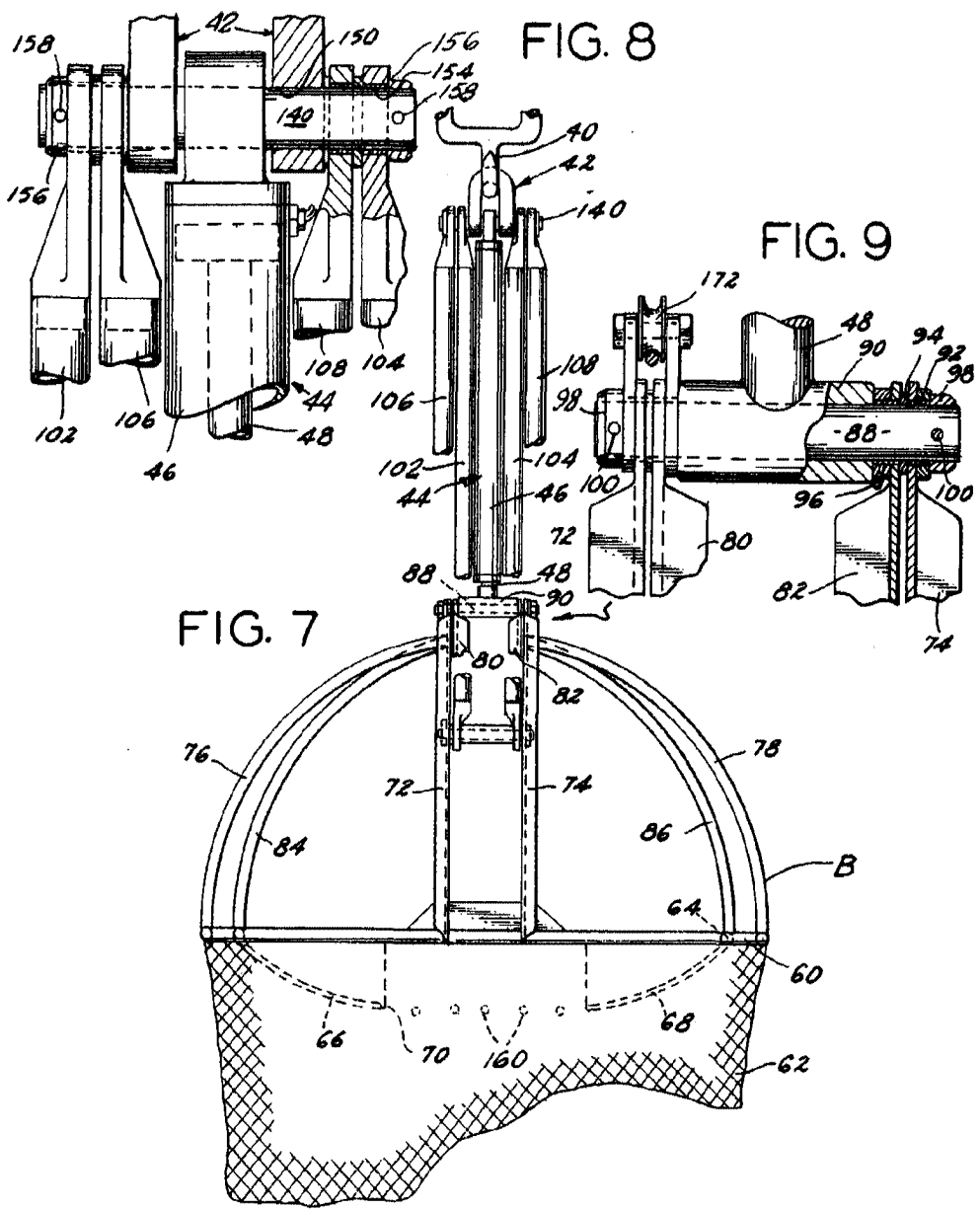
282563



Wm. H. ...
Patent



282563



Handwritten signature
 Made in U.S.A.
 Patent

FIG. 13

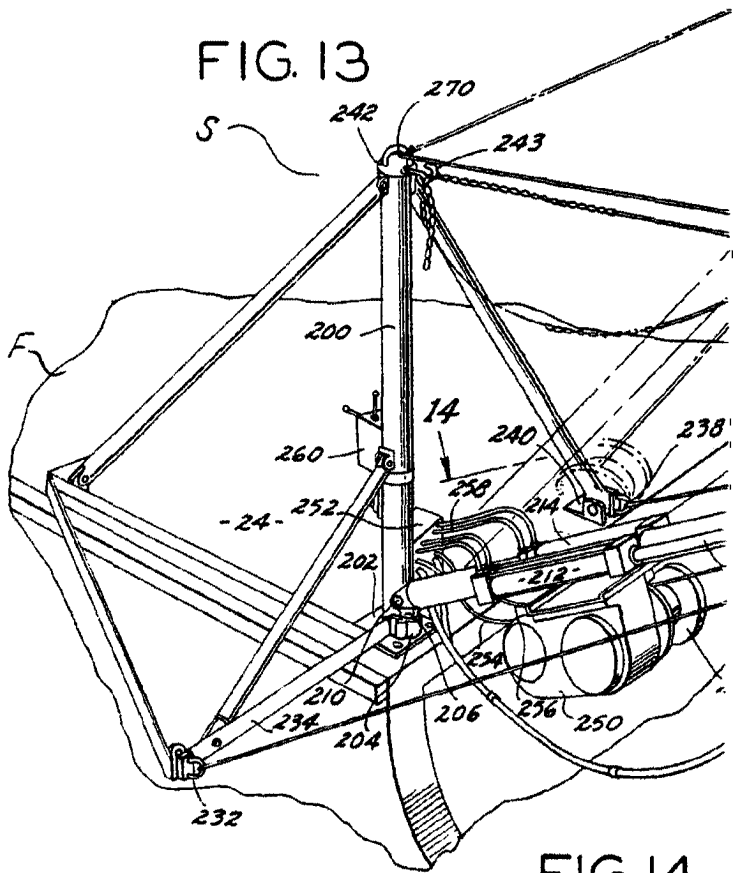
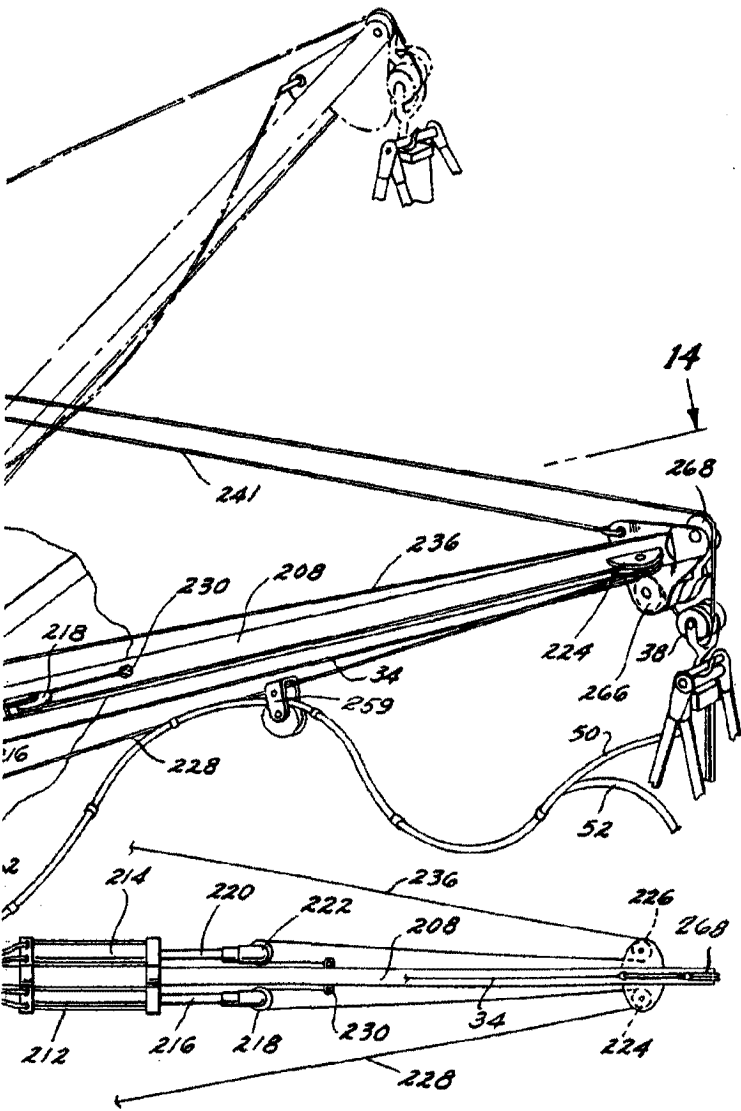


FIG. 14



Alberto de Eizaburo
Per Fata