



ESPAÑA

10 ES

11

21

22

NUMERO

285.383

10 Y

FECHA DE PRESENTACION

13 Marzo 1.985

MODELO DE UTILIDAD

30 PRIORIDADES:

31 NUMERO

32 FECHA

33 PAIS

47 FECHA DE PUBLICIDAD

51 CLASIFICACION INTERNACIONAL

Int. Cl. 4

G01G 11/02

54 TITULO DE LA INVENCIÓN

"MAQUINA CONTROLADORA DE PESO DE ENVASES CONTENEDORES"

71 SOLICITANTE (S)

INDUSTRIAS ROS, S.L.

DOMICILIO DEL SOLICITANTE

Miguel de Cervantes nº 10.- ALGUAZAS (Murcia)

72 INVENTOR (ES)

73 TITULAR (ES)

74 REPRESENTANTE

D. BERNARDO UNGRIA GOIBURU

1 El Estatuto vigente sobre Propiedad Industrial, de
26 de Julio de 1929, en su texto refundido publicado el 30
de Abril de 1930, establece los caracteres de patentabili-
5 objeto obtener ventajas sobre lo ya conocido, admitiendo
por consiguiente como patentables, las nuevas máquinas, a-
paratos, instrumentos, procesos de fabricación, etc. La am-
plitud de conceptos previstos como patentables, ha llevado
al legislador a aclarar (Artº. 46) que la enumeración con-
10 tenida en dicho cuerpo legal es puramente enunciativa y no
limitativa, haciéndola extensiva incluso a los descubrimien-
tos de tipo científico (Artº. 47).

15 El Decreto de 26 de Diciembre de 1947, recogiendo
la Orden de 18 de Noviembre de 1935, confirma el criterio
legal de que también serán patentables los instrumentos, ob-
jetos, o partes de los mismos, que aporten a la función a
que son destinados, un beneficio o efecto nuevo, y en defi-
nitiva que constituyan una mejora sustancial sobre lo ante-
riormente conocido.

20 Pues bien, a tenor de lo expuesto, y en base al ar-
ticulado que recoge los conceptos expresados, debe conside-
rarse, que la invención a que se refiere la presente memo-
ria, constituye una novedad industrial, con características
y ventajas que la hacen merecedora del privilegio de explo-
25 tación exclusiva que por ella se solicita, premiando así
los méritos de quien aporta a la industria del país una me-
jora efectiva y precisamente comprendida entre las enuncia-
das por la Ley como patentables. (Arts. 46 y 47 en relación
con el 171, en su nueva redacción afectada por la Orden de
30 18 de Noviembre de 1.935).

1 El objeto de esta solicitud se refiere, según se
deduce del enunciado, a una máquina controladora de peso
de envases, preferentemente contenedores. Se ha ideado con
la finalidad de proporcionar al mercado y al público en ge
5 neral una máquina controladora de peso que realiza una se-
rie de operaciones programadas mediante las cuales se ve-
rifica el peso de una pluralidad de envases, analizados en
series, con el objeto de que reúnan características especi-
ficadas antes de ser puestos en servicio en cadenas de dis-
10 tribución o de consumo.

En este sentido, la máquina controladora de peso
que se solicita comprende un transportador sin fin de ali-
mentación de envases alineados, que presenta en un tramo
de su recorrido un dispositivo sensor-contador de paso de
15 envases que gobierna, simultáneamente, la actuación de una
barrera mecánica de retención de envases y una pala empu-
jadora de éstos últimos, situada lateralmente, mediante
cuyo desplazamiento transversal a la cinta provoca la trans-
ferencia y espaciado, por medio de guías, de un número pro-
20 gramado de envases a una zona contigua de pesaje.

Dicha zona de pesaje está constituida por sopor-
tes individuales, pesadores electrónicos, donde los enva-
ses quedan estáticos, señalándose cada pesada individual
en un programador, cuyos datos son memorizados, desplazán-
dose a continuación los envases por empuje lateral de otra
25 línea de envases desde la línea de pesado hasta un trans-
portador paralelo, en cuya salida está situado un desvia-
dor, preferentemente neumático, que, actuado por el orde-
nador, desplaza lateralmente a los envases por exceso o
30 falta de peso, hasta su depósito en transportadores auxi-

1 liares, siguiendo los de peso correcto por un transportador central.

5 La lámina de dibujos que se acompaña a la presente memoria descriptiva ayudará a una más clara interpretación de la idea expuesta. La figura única representada corresponde a una vista diagramática en planta superior de la máquina controladora de peso de envases contenedores que se solicita. De la observación de dicha figura se desprende que la máquina comprende un transportador sin fin
10 -1- de envases alineados -2- que presenta, en un tramo de su recorrido, un dispositivo sensor-contador -3- de paso de envases -1-. Este dispositivo sensor-contador -3- gobierna, simultáneamente, la actuación de una barrera mecánica -4- de retención de envases -2- y una pala empujadora
15 -5- de estos últimos situada lateralmente.

El desplazamiento transversal de la pala -5- respecto a la cinta sin fin -1- provoca la transferencia y espaciado por medio de guías -6- de un número programado de envases -2- a una zona contigua de pesaje constituida por
20 soportes individuales -7- pesadores electrónicos. En la zona de pesadores -7- los envases -2- quedan estáticos, señalándose cada pesada individual de envase en un programador (no representado), cuyos datos son memorizados.

25 A continuación los envases -2- pesados en -7- se desplazan, por empuje lateral de otra línea de envases -2- subsiguiente, desde dicha línea de pesado -7- hasta un transportador paralelo -8-, en cuya salida está situado un desviador -9-, preferentemente neumático, actuado por el ordenador que memoriza el pesaje individual de los envases
30 -2-.

1

Asi, el desviador -9- desplaza lateralmente a los envases -2- tanto por exceso, como por falta de peso, a transportadores de imperfección -10- hasta su depósito en receptores auxiliares -11-, siguiendo los envases -2- de peso correcto por un transportador central -12-:...

5

10

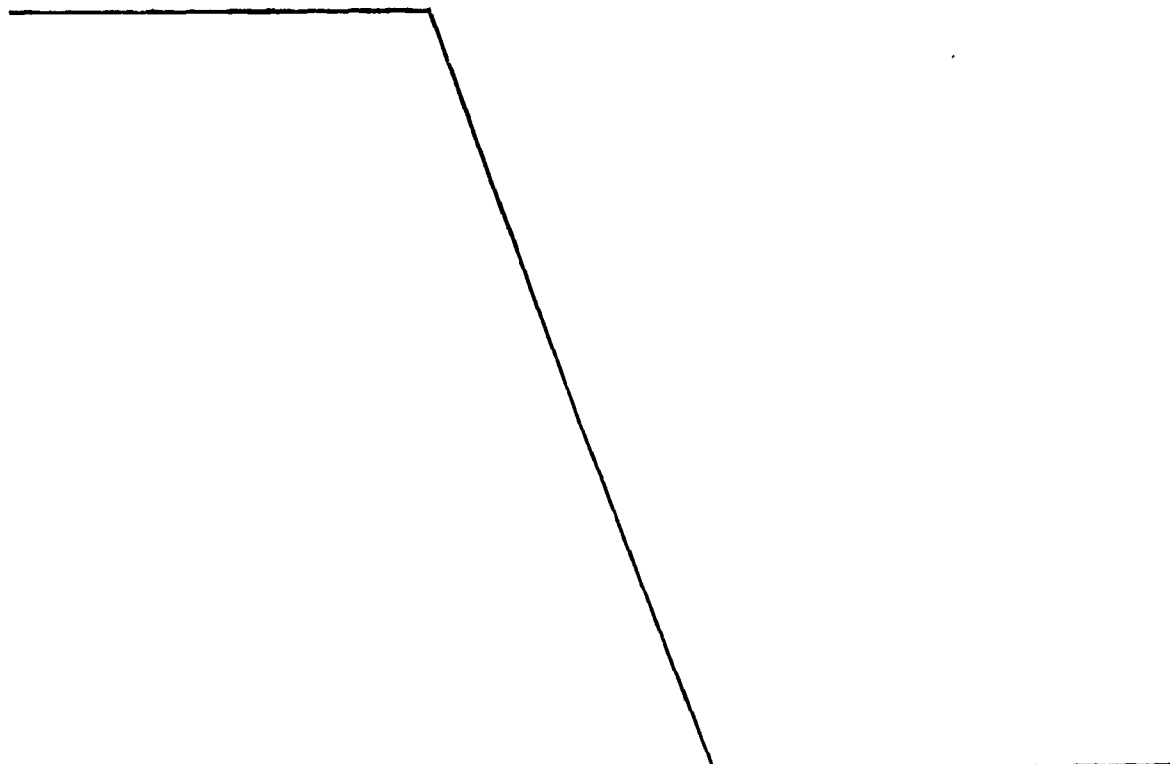
15

20

25

30

Descrita suficientemente la naturaleza de esta solicitud, debe destacarse que el control realizado por la máquina propuesta elimina ventajosamente los productos industriales que no corresponden a las normas oficiales o a las características especiales especificadas para su consumo, mediante un proceso automático que resuelve tecnológicamente y sanitariamente la consecución de los pesos programados del producto de consumo, con la exactitud establecida y bajo ahorros considerables de tiempo, energía y mano de obra, de donde resulta una utilidad y un beneficio o efecto nuevo en la función a que la máquina controladora de peso de envases se destina.



1 Hecha la descripción a que se refiere la memoria
que antecede, es preciso insistir en que los detalles de
realización de la idea expuesta, pueden variar, es decir,
que pueden sufrir pequeñas alteraciones, basadas siempre
5 en los principios fundamentales de la idea, que son en esen-
cia los que quedan reflejados en los párrafos de la descrip-
ción hecha. En efecto, el Artículo 48 del Estatuto vigente
sobre Propiedad Industrial, establece como no patentables,
en su apartado tercero, "los cambios de forma, dimensiones,
10 proporciones y materias de un objeto ya patentado" fijando
así el criterio del legislador en el sentido de que paten-
tada una idea que pueda dar lugar a una realidad práctica
e industrializable, nadie podrá apoyarse en ella para, a
pretexto de haber introducido ligeras modificaciones, pre-
15 sentarla como nueva y propia.

Este principio, en cuanto al alcance de la protec-
ción del objeto patentado se refiere, se halla confirmado
por numerosas Sentencias del Tribunal Supremo, y entre -
ellas, como más terminantes, en las de fechas 16 de octubre
20 de 1954, 23 de enero de 1959, 20 de marzo de 1964 y otras.

Establecido el concepto expresado, en cuanto a la
amplitud que debe darse a la protección solicitada, se re-
dacta a continuación la Nota de Reivindicaciones, de acuer-
do con lo que se establece en el último párrafo del apar-
25 tado tercero del Artículo 100 de la Ley, sintetizando así
las novedades que se desean reivindicar:

NOTA DE REIVINDICACIONES

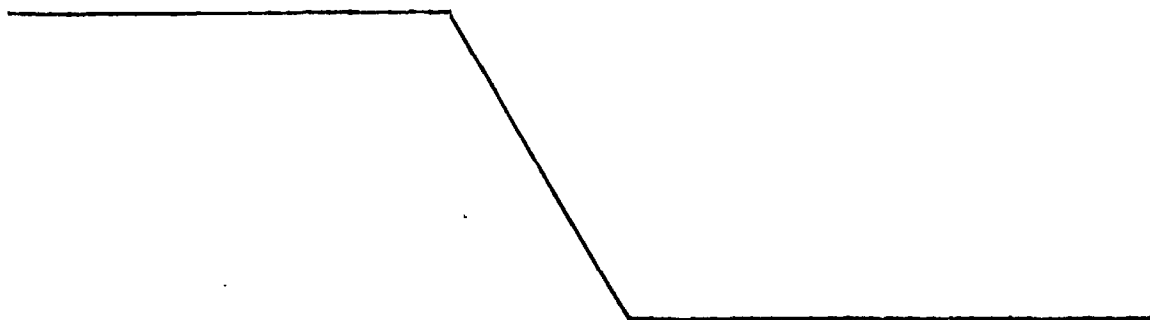
En resúmen, el privilegio de explotación exclusi-
va que se solicita, recaerá sobre las reivindicaciones si-
30 guientes:

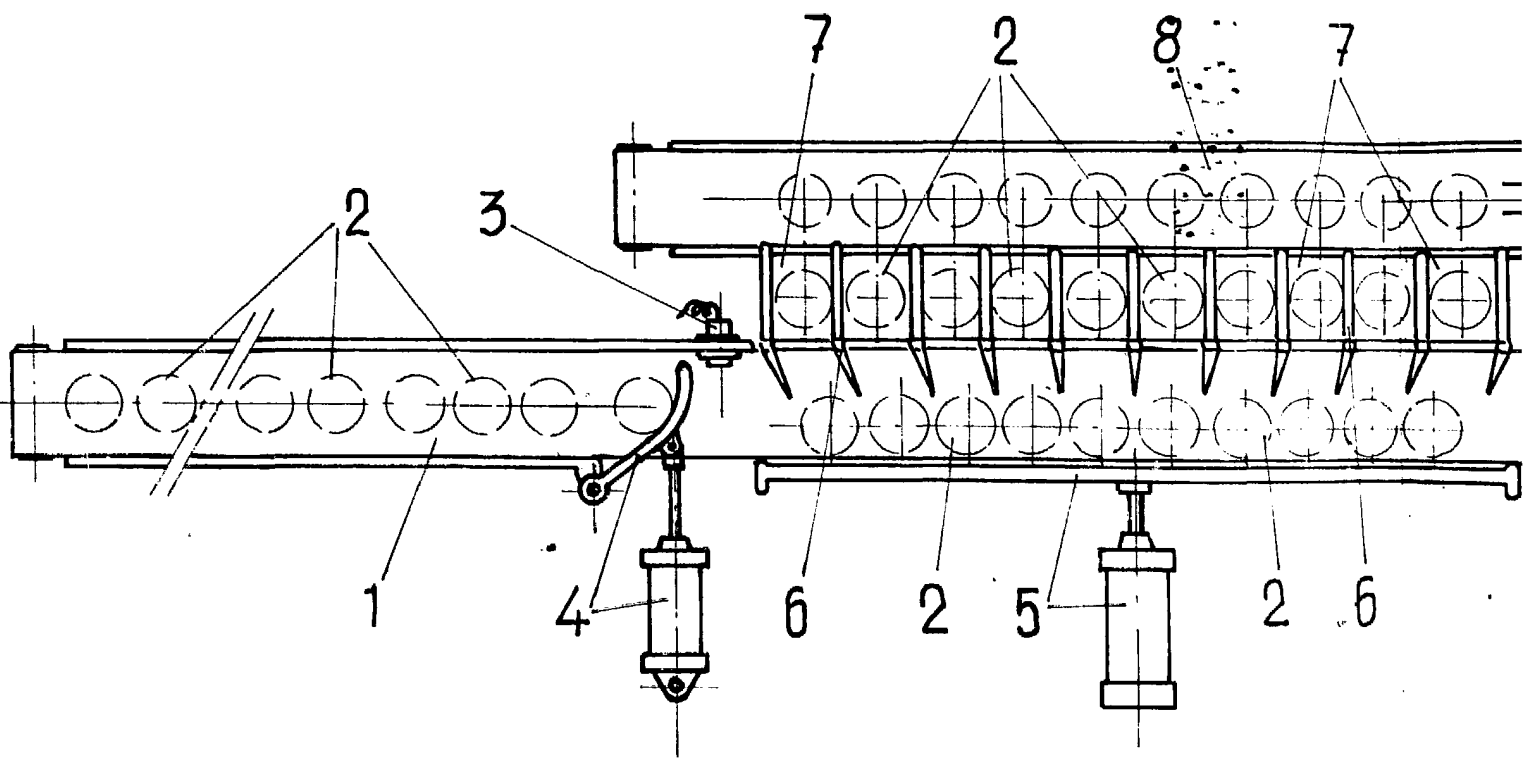
1 1.- MAQUINA CONTROLADORA DE PESO DE ENVASES CON-
TENEDORES, caracterizada esencialmente porque comprende un
transportador sinfín de alimentación de envases alineados,
que presenta en un tramo de su recorrido un dispositivo sen-
5 sor-contador de paso de envases que gobierna, simultánea-
mente, la actuación de una barrera mecánica de retención
de envases, y una pala empujadora de estos últimos, situa-
da lateralmente, mediante cuyo desplazamiento transversal
a la cinta provoca la transferencia y espaciado por medio
10 de guías de un número programado de envases a una zona con-
tigua de pesaje, constituida por soportes individuales pe-
sadores electrónicos donde los envases quedan estáticos,
señalándose cada pesada individual en un programador, cu-
yos datos son memorizados, desplazándose a continuación los
15 envases por empuje lateral de otra línea de envases desde
la línea de pesado hasta un transportador paralelo, en cu-
ya salida está situado un desviador, preferentemente neu-
mático, actuado por el ordenador, desplazando lateralmente
a los envases por exceso o falta de peso, hasta su depósi-
20 to en transportadores auxiliares, siguiendo los de peso co-
rrecto por un transportador central.

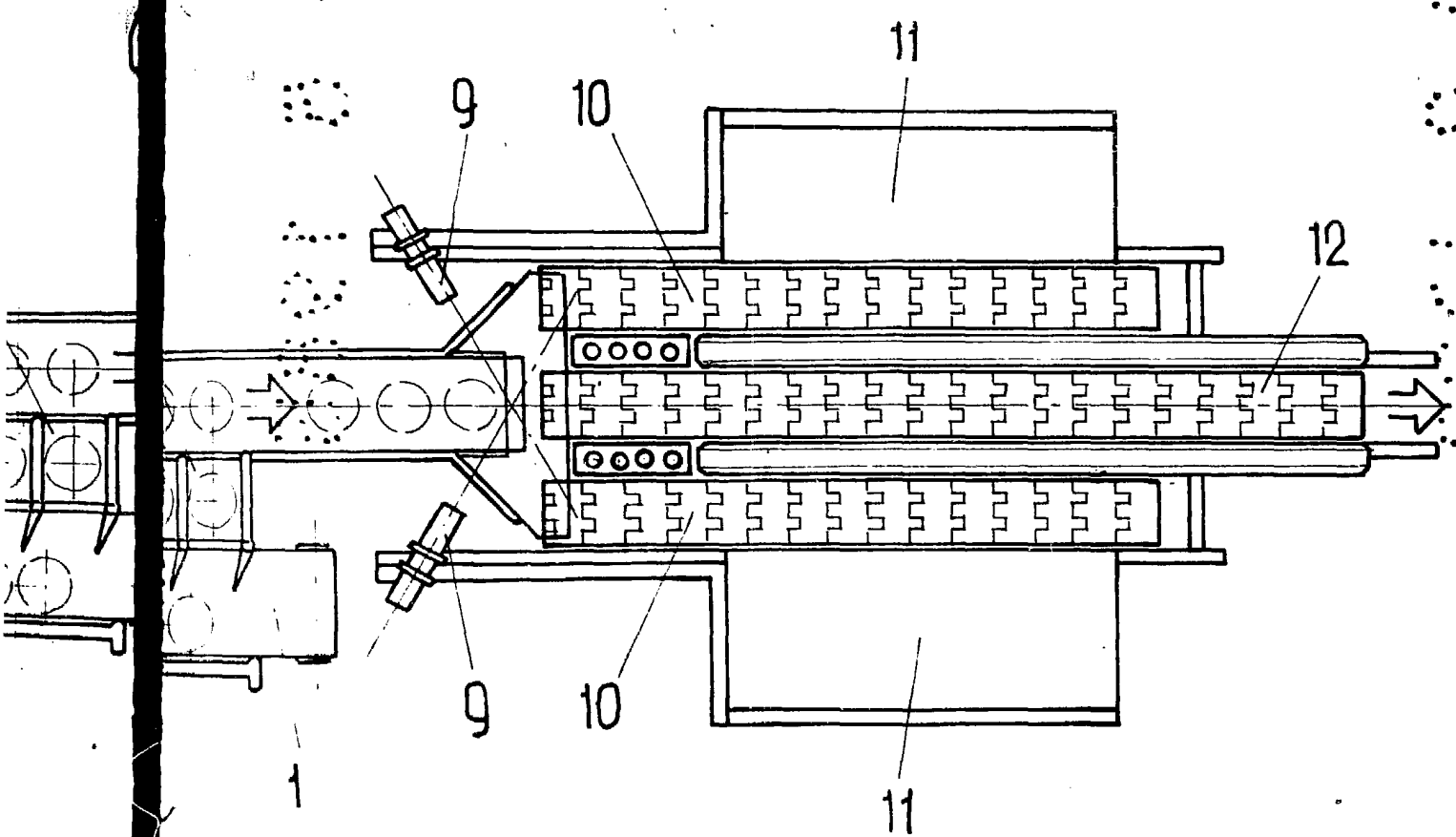
2.- Se reivindica por último como objeto sobre
el que ha de recaer el Modelo de Utilidad que se solicita:
25 "MAQUINA CONTROLADORA DE PESO DE ENVASES CONTENEDORES".

25

30







ESCUELA V. PIABE
Madrid, 17 de Mayo de 1985
FERNANDO FERRERA
D.P.