



21

289 825

289825

**PATENTE DE INTRODUCCION**

por 10 años

por "UNAS MEJORAS EN LOS MECANISMOS DE ACCIONAMIENTO DEL CONTRA-SABLE DE LAS MAQUINAS PEINADORAS", a favor de D. Ramón Martínez Ferrer, de nacionalidad española, domiciliado en Tarrasa (Barcelona), Santa Magdalena, 61, 1º.

=====

**MEMORIA DESCRIPTIVA**

5. Esta Patente de introducción se refiere a unas mejoras en los mecanismos de accionamiento del contra-sable de las máquinas peinadoras de la fibras textiles, las cuales han sido dadas a conocer y practicadas industrialmente con anterioridad en el extranjero, presentando notables ventajas de tipo funcional y económico con respecto a lo conocido actualmente en dicha técnica, por lo que es de interés su introducción en nuestro país, accogiéndose para ello el solici-

21 JUN



tante a lo dispuesto en la vigente Legislación sobre Propiedad Industrial.

Como es sabido, en dicho tipo de máquinas peinadoras para las fibras textiles se han dispuesto diversos sistemas de accionamiento del contra-sable que han adolecido en muchos casos de brusquedad de funcionamiento y cierta complicación mecánica, redundando ello en averías de funcionamiento y elevado coste de fabricación y entretenimiento.

5.

10.

Las mejoras objeto de la presente Patente pretenden conseguir precisamente unas características de funcionamiento suave y racional del sistema de accionamiento del contra-sable, lo cual se traduce en una posibilidad de accionamiento de dicho contra-sable a una velocidad mayor, con lo que se aumenta la producción de la máquina.

15.

De un modo esencial se basan las presentes mejoras en disponer el accionamiento del contra-sable a partir del soporte del carro de arranque en su movimiento de vaiven, existiendo en dicho soporte una expansión dotada de una pieza-guía prismática para el accionamiento de una horquilla solidaria de un eje paralelo al de giro del soporte del carro de arranque, de modo que el giro de dicho eje transmite por medio de una doble palanca solidaria con el mismo, un movimiento alternativo a los soportes oscilantes portadores de la teja o contra-sable.

20.

25.

El soporte oscilante de la teja o contra-sable, establece contacto con las palancas dobles anteriormente mencionadas, por medio de sendos rodillos montados en sus extremos, los cuales establecen contacto con dichos brazos, existiendo uno o más resortes helicoidales que tienden a mantener el contacto entre dicho soporte oscilante y los brazos antedichos a través de los rodillos de contacto.

30.



Para su mejor comprensión, se adjunta, a título de ejemplo, un dibujo explicativo de las mejoras objeto de la presente Patente de introducción.

En dicho dibujo se representa en alzado con secciones parciales, los elementos interesados en dichas mejoras, pudiéndose apreciar asimismo la posición relativa de funcionamiento.

10. Tal como se representa en dicho dibujo, las mejoras objeto de la presente Patente estriban de un modo esencial en asociar el soporte -1- del carro de arranque, con una guía prismática -2- montada en el vástago -11- fijado en la expansión -12- de dicho soporte. La guía prismática -2- tiene por misión producir el accionamiento en giro y de sentido alternado, de un eje -4- paralelo al eje -13- de giro del soporte -1-. Para producir dicho accionamiento, el eje -4- lleva montadas unas horquillas -3- que encajan con la guía prismática -2-, de modo que el movimiento de vaivén de soporte -1- se transmite en un movimiento de giro alternativo de dicho eje -4-.

15. 20. El accionamiento del soporte oscilante -7- de la teja o contra-sable -9-, se lleva a cabo desde dicho eje -4-, con intermedio de dos brazos -5- solidarios del mencionado eje y dotados de escalones extremos -14- en los cuales se apoyan los rodillos extremos -6- del soporte oscilante -7-, el cual es de doble brazo, llevando montado cada uno de ellos en su extremo un rodillo del tipo -6-.

25. 30. El soporte -7- gira alrededor de un eje -10- paralelo a los ejes -4- y -13- y queda solicitado por resortes helicoidales -8- que mantienen en todo momento el contacto entre los rodillos de deslizamiento -6- y las zonas -14- de los brazos oscilantes -5-.

21



Todo cuanto no afecte, altere, cambie o modifique la esencia de las mejoras descritas, será variable a los efectos de la actual Patente:

**N O T A.**

5. Se reivindica como objeto de esta Patente de introducción:
- 1.- Unas mejoras en los mecanismos de accionamiento del contra-sable de las máquinas peinadoras, caracterizadas porque el accionamiento del soporte oscilante del contra-sable se lleva a cabo desde el soporte del carro de arranque, con intermedio de unas guías prismáticas montadas en dicho soporte del carro de arranque, en las que encajan horquillas solidarias de un eje paralelo al de dicho soporte y en el que están montados solidariamente dos brazos paralelos dotados de escalones extremos para el accionamiento del soporte oscilante del contra-sable.
- 10.
- 15.
- 2.- Las propias mejoras de la reivindicación anterior, caracterizadas porque el soporte oscilante del contra-sable está dotado de dos brazos en cuyos extremos quedan montados sendos rodillos de deslizamiento que establecen contacto con los escalones de los elementos de accionamiento, siendo dicho soporte del contra-sable, giratorio alrededor de un eje paralelo al del soporte del carro de arranque y recibiendo la acción de resortes helicoidales que tienden a mantener en contacto dichos rodillos contra los brazos de accionamiento respectivo.
- 20.
- 25.
- Sean cuales fueren las circunstancias que concurren en la esencialidad de la Patente de introducción definida en las anteriores reivindicaciones, cuyo objeto es:
30. 3.- "UNAS MEJORAS EN LOS MECANISMOS DE ACCIONAMIENTO DEL CONTRA-SABLE DE LAS MAQUINAS PEINADORAS".

289825

21 JUN



Consta la presente memoria de cinco hojas foliadas,  
mecanografiadas por una sola cara y de los dibujos adjun-  
tos.

Barcelona, veintiuno de junio de mil novecientos se-  
5. senta y tres.

P.A. de D. Ramón Martínez Ferrer.

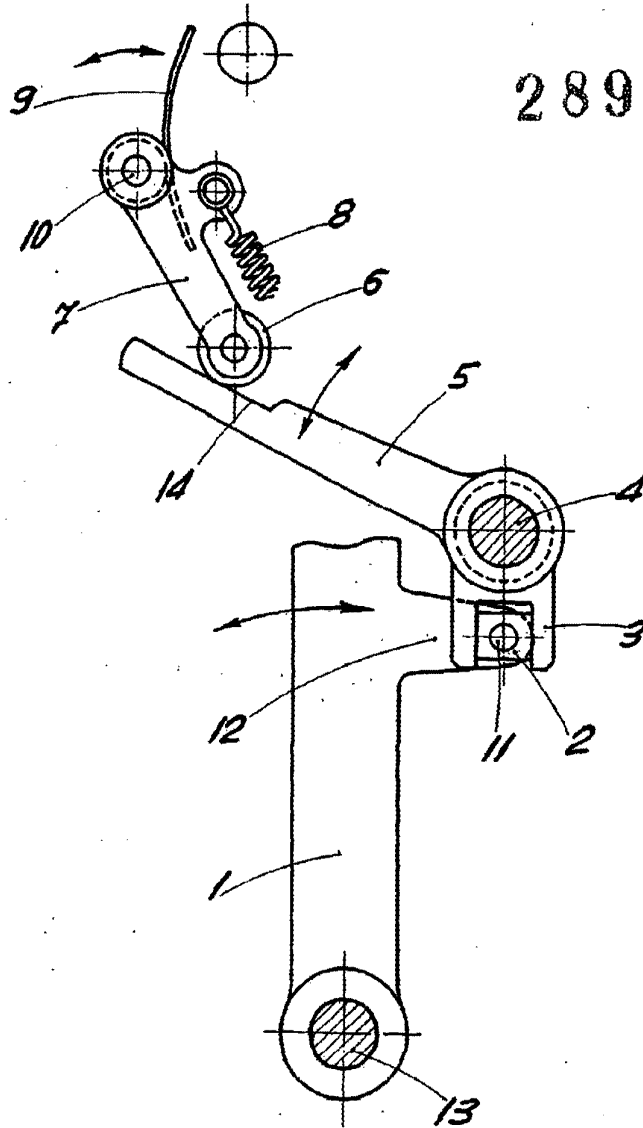
D. RAMÓN MARTÍNEZ FERRÉS

HOJA ÚNICA

21 JUN



289825



BARCELONA, 21 JUNIO DE 1963  
P.A.

ESCALA VARIABLE