

305697



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

por "UN APARATO ENCOLADOR AUTOMATICO", a favor de Don Arturo Alvarez Bertrán, de nacionalidad española, residente en San Quirico de Tarrasa (Barcelona), Avda. José Antonio, Torre. . .

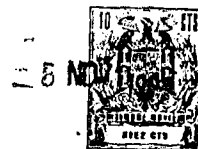
M E M O R I A D E S C R I P T I V A

La presente solicitud tiene por objeto garantizar el derecho a la fabricación y explotación en exclusiva para todo el territorio nacional, de un aparato encolador automático, que reúne grandes ventajas sobre los tipos ya conocidos.

5 Con el presente aparato se incorporan a la producción de dichos utensilios industriales, una sucesión de mejoras que lo convierten en aparato de precisión mecanizando y regulando todas las circunstancias de su trabajo que con otras realizaciones precedentes quedaban en rudimentarias normas de utilización,
10 dependientes tan solo del tacto y habilidad de los operarios.

 Una de las características del aparato, radica en la incorporación de un dispositivo regulador para graduar las distancias entre el rodillo interno y el externo o transmisor, derivándose de dicha regulación la variación del régimen de afluencia o paso de la substancia pastosa, cuya extensión e impregna-

15



3 5387

ción, son el trabajo inmediato del aparato.

Entre los perfeccionamientos a que se ha aludido, destacan, el determinado montaje que se le confiere al rodillo interior mediante una holgura excéntrica otorgada a sus ejes terminales, encaminada a conseguir una tolerancia de desplazamiento que equivalga a una graduación de la cantidad de materia suministrada.

Otro de los perfeccionamientos estriba en la incorporación al cuerpo del encolador, de una tapadera, que permite toda la gama de inclinaciones al aparato, por excesivas que sean, sin que se derrame su contenido, estando además dotada su bisagra, de un resorte de acero que comprime y presiona por igual a las dos posiciones, de cierre, y de abertura total, después de vencer un punto muerto intermedio, que no admite la retención de la tapa en ninguna posición media.

También en los puntos tangenciales de enfrentamiento de la superficie del rodillo interior con los bordes de la abertura del cuerpo, se establece un dispositivo de fricción y contención, que evita en todos los casos el paso libre y excesivo del producto que contiene dicho depósito o cuerpo del aparato, por la ranuración que se establece como ámbito de giro del rodillo interior.

Seguidamente y como aplicación de lo que se expone, se describe un caso de realización del aparato que aparece representado en el gráfico adjunto, dado a título de ejemplo, no limitativo.

En dicho plano: la Fig. 1, esquematiza el cuerpo del aparato visto en alzado por su cara anterior, seccionándolo convencionalmente y en parte para facilitar su análisis. Las Figs. 2 y 3, dibujan detalles complementarios. Y, la Fig. 4, es otro esquema en el que se indican las relaciones de movilidad de sus



3 5697

elementos principales.

Según lo diseñado, la flecha -a- y la flecha -b- (Figs. 1 y 4), ponen de manifiesto las distancias y facultad de aproximación y separación entre los dos rodillos -5- y -6-, que son la parte activa y primordial del aparato. El primero -5-, es un cilindro metálico y macizo de superficie surcada de unas estrias cuadriculadas -5a-, que permanece situado en el interior de un cuerpo o caja -7-, localizado en su polo inferior y prisionero por dos ejes libres -8-, que calando por las paredes planas -9-, de la caja, dejan en el exterior sus cabezas accionadoras -11-, de cantos moleteados, que sirven para introducir y extraer a rosca los mencionados ejes.

La Fig. 3, muestra en detalle la relación entre dicho eje -8-, y el cilindro -5-, en el que penetra según un breve tramo en la canalización axial -5b-, que aquél presenta a tal fin.

La holgura o diferencia de diámetro por aumento, que se aprecia en dicha vaina, tiene por objeto facilitar una tolerancia en el momento del contacto entre los dos elementos -5- y -6-.

La particularidad característica de dicho rodillo -5-, por la altura a que queda emplazado en la base de la caja, es la que asoma al exterior, a través de una ranuración -11-, abierta de lado a lado, dando lugar a que quede descubierto un amplio sector de la periferia del citado rodillo.

En cuanto al rodillo externo o transmisor -6-, es de caucho macizo, con superficie lisa y diámetro acusadamente mayor que el interior -5-. Su eje -12-, que sobresale por los extremos, se halla vinculado a un soporte horquillado -13-, de cuyo brazo transversal se deriva un brazo ascendente -14-, a partir de su centro, el cual es el que se vincula al cuerpo de la caja, uniéndose por medio de un pasador -15-, a las dos pestañas soportes -16-, que son solidarias de la pared ex-

30 50 7



terior de la caja. De este modo, y a través del brazo horquillado, que es el sustentador del rodillo -6-, queda éste asociado a la caja del aparato, con una capacidad de movimiento angular o basculante que es el que determina, según lo que indica la flecha -b-, la aproximación o alejamiento entre ambos rodillos.

La prolongación superior del brazo -14-, finaliza en un elemento de articulación con un vástago-eje roscable -19-, que sobresale perpendicularmente de la pared de la caja, recibiendo en su extremo en función de tuerca, a un botón de mando -20-, comprendiendo entre él y el terminal del brazo, a un resorte -21-, que determina la regresión del conjunto a su posición inicial al desmontarse el botón -20-.

En la Fig. 4, las posiciones dibujadas en línea de puntos, y un trazo grueso, muestran las dos posiciones extremas de la basculación, ligeramente exageradas para mayor claridad de la demostración.

En el interior de la caja -7-, y como una de las mejoras se señala la presencia de dos pestañas o láminas -22-, de plancha de plástico, que teniendo uno de los bordes o botón -23-, solidarizado al tabique, tienen desprendido y libre su borde opuesto -22a-, manteniendo apoyado contra la periferia del rodillo interior -5-, al mencionado borde opuesto -22a-, actuando sobre él, a modo de rasero.

Se observa en la misma figura 4, que los bordes de la abertura -10-, son cortados a pico, quedando enfrentado a ellos el rodillo interior, de modo que al accionar el botón -20-, y ascender el rodillo exterior -6- (flecha b), llega a establecer contacto con él, elevándolo gracias a su franquicia y dando por consiguiente mayor o menor paso a la capa de cola que recoge el rodillo -6-, por contacto con el interior -5-, graduándose por tanto la cantidad de cola que se esparce. Igualmente, para



30597

el caso de dejar inactivo el aparato, pueden separarse los rodillos, interrumpiéndose así el suministro.

5 En cuanto a la caja -5-, que es portadora superiormente de una tapa -24-, le concede a ésta, la capacidad automática de mantenerse de una manera sostenida en las dos posiciones límites (que se dibujan en línea de trazos y en línea fuerte), como consecuencia del resorte de fleje de acero -25-, que vincula a la brida de la tapa, con el soporte en el que se apoya rodeando al eje-pasañor -26-, que actúa de bisagra.

10 Finalmente, y para la sustentación y accionamiento del aparato por parte del operario, cuenta con un mango asidero -27-, inserto en la zona inferior de la curva ovalada del cuerpo de la caja.

15 Descrito suficientemente el objeto de la invención, es de hacer notar que al ser llevado a la práctica, podrán variar las formas, dimensiones, proporciones y disposición de los distintos elementos, sin que por ello se altere, ni modifique su esencialidad.

- N O T A -

20 Se reivindica como objeto de la presente Patente de invención:

25 1º.-UN APARATO ENCOLADOR AUTOMÁTICO, que se caracteriza esencialmente por comprender dos rodillos de distinto diámetro, supeditados a una caja receptáculo de la masa de cola, teniendo uno impregnado en el interior de la misma, montado sobre su eje con una ligera franquicia, y el otro transmisor situado exteriormente y móvil basculantemente por estar supeditado a un soporte horquillado que permanece vinculado al cuerpo de la caja en un punto de apoyo sobre el que realiza
30 la basculación angular, estando sometido a la acción precisa y reguladora de un dispositivo automático consistente en ar-



30 50 7

5 ticular la cabeza terminal superior del brazo ascendente de la horquilla a un vástago-roscable solidarizado perpendicularmente, a la pared de la caja recipiente, y en el que mediante una tuerca-botón de accionamiento y el resorte correspondiente de regresión en sentido opuesto, se modifica la posición de los rodillos, obteniéndose una graduación de la cantidad de cola suministrada por el rodillo interior, en contacto con el exterior.

10 2º.- El propio aparato, según la reivindicación 1ª, caracterizado porque el contacto tangencial de las superficies de los dos rodillos, se verifica exteriormente por hallarse el rodillo interior lindante a la curva inferior de la caja ovalada, y asomando al exterior a través de la ranuración adecuada existente en aquella, de modo que un sector circular de toda la longitud, el mismo queda en situación de experimentar el contacto de la superficie del caucho del rodillo exterior, el cual al deslizarse sobre una superficie, transmite su giro al rodillo del que recibe la impregnación de la cola adherida a aquél, y almacenada en el interior de la caja recipiente, dependiendo la cantidad suministrada de la posición o elevación a que le obligue el rodillo exterior.

25 3º.- El propio aparato, según la reivindicación 1ª, caracterizado porque los bordes de la ranuración que se cita para dar salida al arco del rodillo interno, se hallan cortados a pico, e estando circundado dicho rodillo por dos aletas flexibles horizontales que, solidarizadas a la pared interna de la caja, mantienen la arista de su borde libre apoyada en la superficie estríada del rodillo, su función de rasero.

30 4º.- El propio aparato, según las reivindicaciones anteriores, caracterizado porque sobre su cuerpo sensiblemente cilíndrico, va dispuesta una tapa capaz de mantenerse en dos posi-



ciones, y que al cerrarse impide cualquier posibilidad de verti-
do del contenido de la caja.

52.- UN APARATO ENCOLADOR AUTOMATICO.-

Madrid, 5 de Noviembre de 1964.

Vicente S. Saez

30 5697

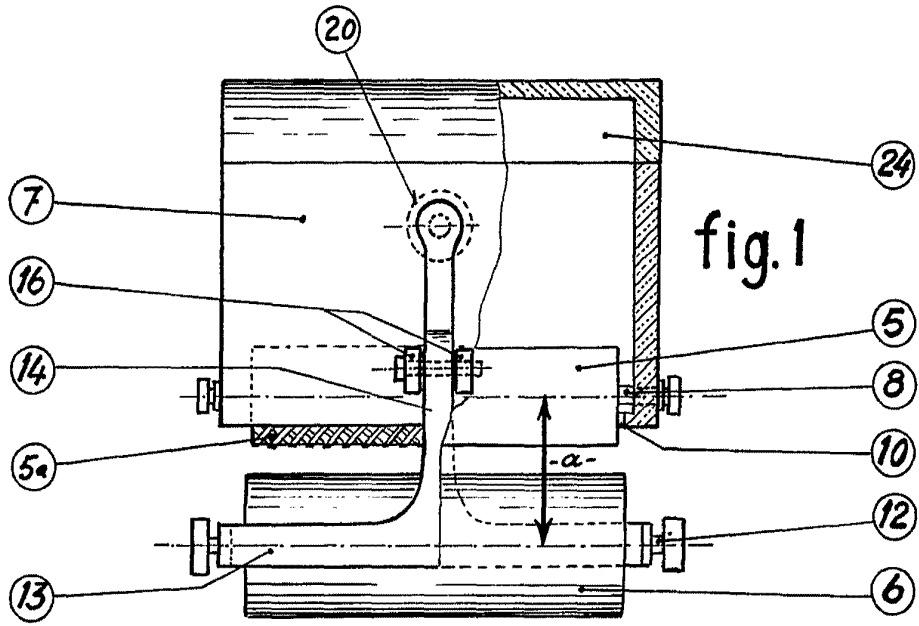


fig. 1

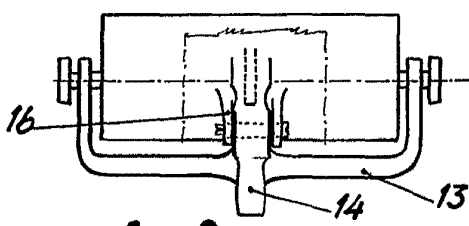


fig. 2

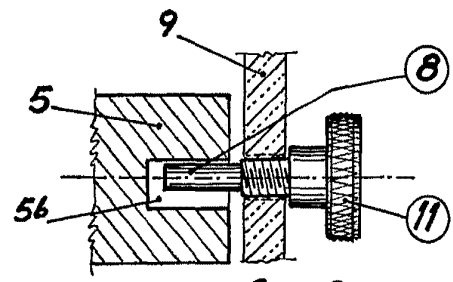


fig. 3

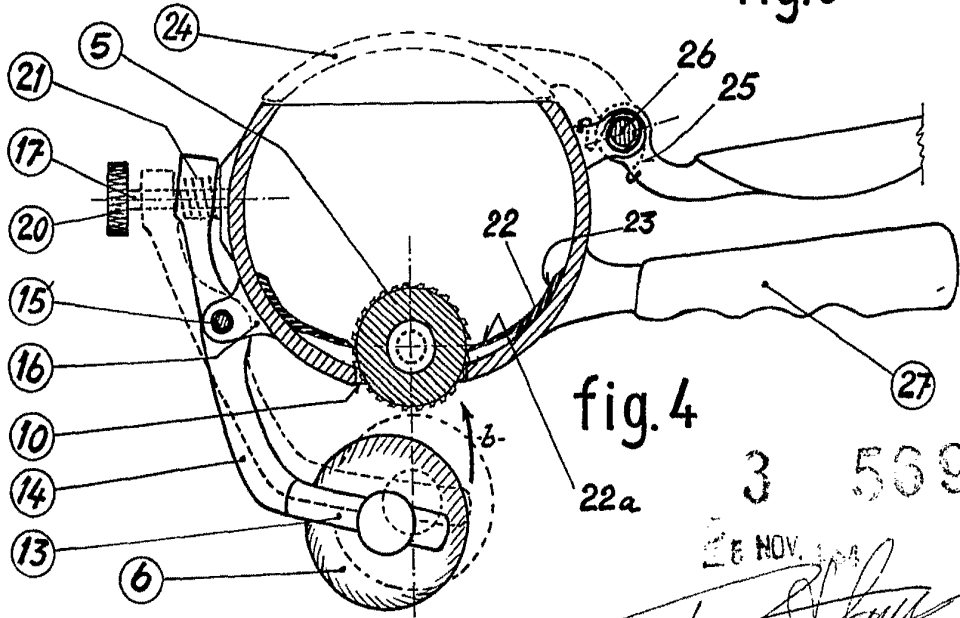


fig. 4

3 5697

28 NOV 1914

Arturo Alvarez

Escala variable