



31-10-58

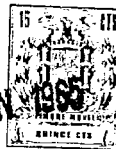
MEMORIA DESCRIPTIVA

de la Patente de Invención, por 20 años, solicitada a favor de Don Francisco R O D A Dolcet, de nacionalidad Española y residente en Barcelona, digo, VILLANUEVA DE LA BARCA (Lérida), calle de Urgel numero 1, por " UNA MAQUINA SEGADORA CON DISPOSITIVO AUTOMATICO DE DESPLAZAMIENTO DEL ELEMENTOR CORTADOR ".

La presente Patente de Invención, tiene por objeto garantizar el derecho a la fabricación y explotación exclusiva de una máquina segadora con dispositivo automático de desplazamiento del elemento cortador, que se adapta especialmente a los tractores.

Esta máquina es especialmente indicada para el corte y desbroce de hierbas en los campos en los que predomina el arbolado frutal, ya que la máquina está diseñada para evitar que se produzcan daños en los árboles. Otros usos interesantes de esta máquina son la corta de malezas, caña de maíz y otras. El principio de esta máquina reside en que, al producirse el contacto con el obstáculo, cede la plataforma de soporte de las hélices cortadoras, desplazándose mediante una simple articulación y volviendo a su posición primitiva y normal una vez pasado el obstáculo en virtud de la acción de un resorte antagonista.

25 JUN 1951



El aparato reivindicado está constituido por un bastidor uni -
do al tractor por tres puntos. Del tractor parte el eje de
toma de fuerza que, mediante una articulación cardan, transmi -
te el movimiento giratorio al eje de entrada a la caja del me -
canismo diferencial, que presenta dos ejes de salida opuestos,
uno de ellos para comunicar el movimiento a un grupo de héli -
ces cortadoras delantera y el otro que lleva la polea que trans -
mite el movimiento a otras poleas, moviéndolo finalmente el eje
de las hélices cortadoras posteriores.

Las trayectorias de las hélices posteriores y anteriores se
efectúan sobre un plano vertical, estando protegidas lateral -
mente por una chapa vertical en forma de ovoide, de curvatura
menor en la parte posterior en que las hélices son menores.

Entre el eje de toma de fuerza y la caja del mecanismo dife -
rencial, se sitúa la cruceta que permite desplazar todo el con -
junto del mecanismo diferencial, hélices y poleas de transmisión
al chocar la llanta curvada, dispuesta como envolvente de las hé -
lices posteriores, en un obstáculo. La abertura angular de este
desplazamiento se limita por unos topes, y existe un resorte
que devuelve su posición inicial al conjunto desplazable, cuando
ha pasado el obstáculo .

Montada en un brazo saliente del bastidor desplazable, se
establece una rueda loca cuya altura es graduable y que protege
a las hélices de su choque contra el suelo.

En la hoja gráfica adjunta y a título de ejemplo, se repre -
senta una realización práctica de la máquina segadora con dis -
positivo automático de desplazamiento del elemento cortador,
objeto de la presente Patente de Invención.

La figura 1, representa una vista de conjunto mientras que
en la fig. 2, se advierte una sección efectuada según el plano
AB.

Siguiendo los dibujos se advierte el eje cardan -1- que trans-



mite el movimiento de la toma de fuerza del tractor al que va
vinculada la máquina segadora reivindicada. El movimiento del
50 eje -1- se transmite a la caja de mecanismo diferencial -2-,
que lleva, en su parte inferior, las hélices cortadoras -3- ,
mientras que, en su parte superior, lleva la polea -4- que,
recibiendo el esfuerzo motriz del eje vertical de la caja di -
55 ferencial, lo transmite mediante las correspondientes correas
trapezoidales a la polea -5- receptora del movimiento. La po -
lea -6- coaxial con la polea -5- transmite el movimiento a la
polea -7-, dispuesta en un eje posterior que lleva las hélices
cortadoras -8-. Las hélices cortadoras -8- llevan una protec -
60 ción curvada de chapa -9-, de perfil semicircular correspon -
diente al extremo de la forma ovoidal del conjunto. Esta pro -
tección lleva una llanta de goma para no dañar los árboles fru -
tales , cuando se produce el choque con los mismos. En este ca -
so se produce el desplazamiento de toda la plataforma ovoidal
65 por medio de la cruceta -10-. Este movimiento del conjunto se
efectúa cuando se choca con los árboles frutales, mediante el
tope -11-. Este último lleva en el tope un tornillo -12- que
permite regular el desplazamiento de la cruceta -10-. El muelle
de retorno -13- determina el retorno a la posición normal del
70 conjunto desplazable alrededor de la cruceta -10-, cuando ha pa -
sado el obstáculo.

La rueda loca -14- sirve para protección de las hélices de
su choque con el suelo. Se advierte el bastidor soporte -15-
y la cruceta articulada -16- de la transmisión de la toma de
75 fuerza, los tensores -17- de la correa y la armadura -18- que
une las poleas -6- y -7- para dar consistencia al conjunto.

El eje -19- es el que permite el desplazamiento de la máquina
en función de la cruceta -10-. La placa perforada -20- es la que

25 JUN 1963



permite regular la abertura de la rueda -14-. La chapa -21- en
80 forma de ovoide es la protectora de la hélice.

Se fabricará la máquina segadora con dispositivo automático
de desplazamiento del dispositivo cortador, que se adapta es -
pecialmente a los tractores, con los materiales apropiados, pu -
diendo variar su forma, acabado y dimensiones, y cuantos detalles
85 no cambien, alteren o modifiquen su esencialidad.

===== N O T A =====

Se reivindica:

1ª.- Una máquina segadora con dispositivo automático de despla -
zamiento del elemento cortador, que se caracteriza por estar cons -
tituída por un bastidor unido al tractor por tres puntos. Del
90 tractor parte el eje de toma de fuerza que, mediante una arti -
culación cardan, transmite el movimiento giratorio al eje de en -
trada a la caja del mecanismo diferencial, que presenta dos ejes
de salida opuestos uno de ellos para comunicar el movimiento a
un grupo de hélices cortadoras delanteras y el otro que lleva la
95 polea que transmite el movimiento a otras poleas, moviendo final -
mente el eje de las hélices cortadoras posteriores. Las trayec -
torias de las hélices posteriores y anteriores se efectúan sobre
un plano vertical, estando protegidas por una chapa vertical en
forma de ovoide de curvatura menor en la parte posterior en que
100 las hélices son menores.

2ª.- Una máquina segadora con dispositivo automático de despla -
zamiento del elemento cortador, según reivindicación anterior, ca -
racterizada porqué entre el eje de toma de fuerza y la caja de
mecanismo diferencial, se sitúa la cruceta que permite despla -
105 zar todo el conjunto del mecanismo diferencial, hélice, poleas
de transmisión, al chocar la llanta curvada dispuesta como en -
volvente de las hélices posteriores en un obstáculo. La abertura

3 1 6 9 3

25 JUN 1965



angular de este desplazamiento se limita por unos topes, y existe un resorte que devuelve su posición inicial al conjunto despla-
110 zable cuando se ha pasado el obstáculo.

3ª.- Una máquina segadora con dispositivo automático de despla-
zamiento del elemento cortador, según reivindicaciones anterio-
res, caracterizada porqué, montada en un brazo saliente del bas-
tidor desplazable, se establece una rueda loca cuya altura es
115 graduable, y que protege a las hélices de su choque contra el
suelo.

4ª.- Una máquina segadora con dispositivo automático de despla-
zamiento del elementor cortador.

Consta la presente memoria descriptiva de cinco hojas folia -
120 das escritas por una sola cara.

Barcelona, 25 de JUNIO de 1.965.

P. A.

M. LLORE

314880

HOJA UNICA.

DON FRANCISCO RODA DOLCET.

314880



25 JUN.

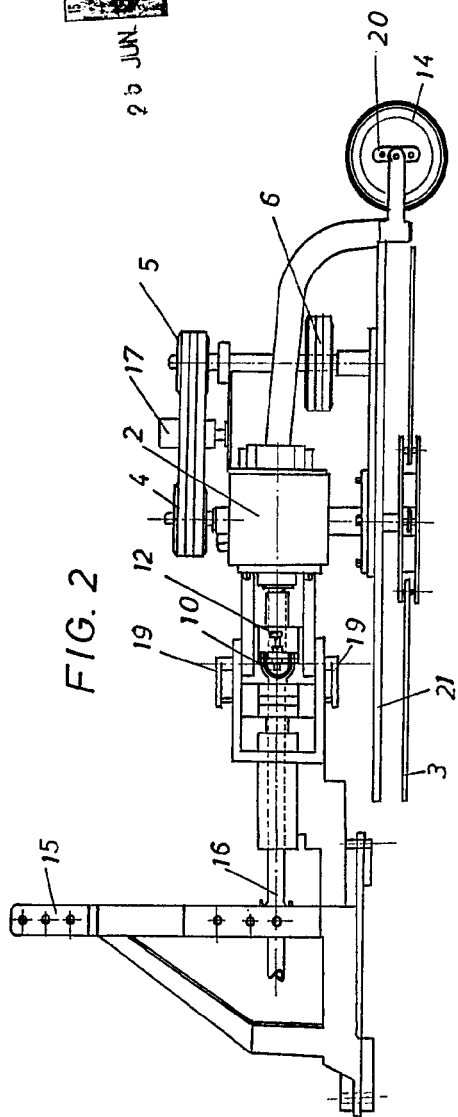


FIG. 2

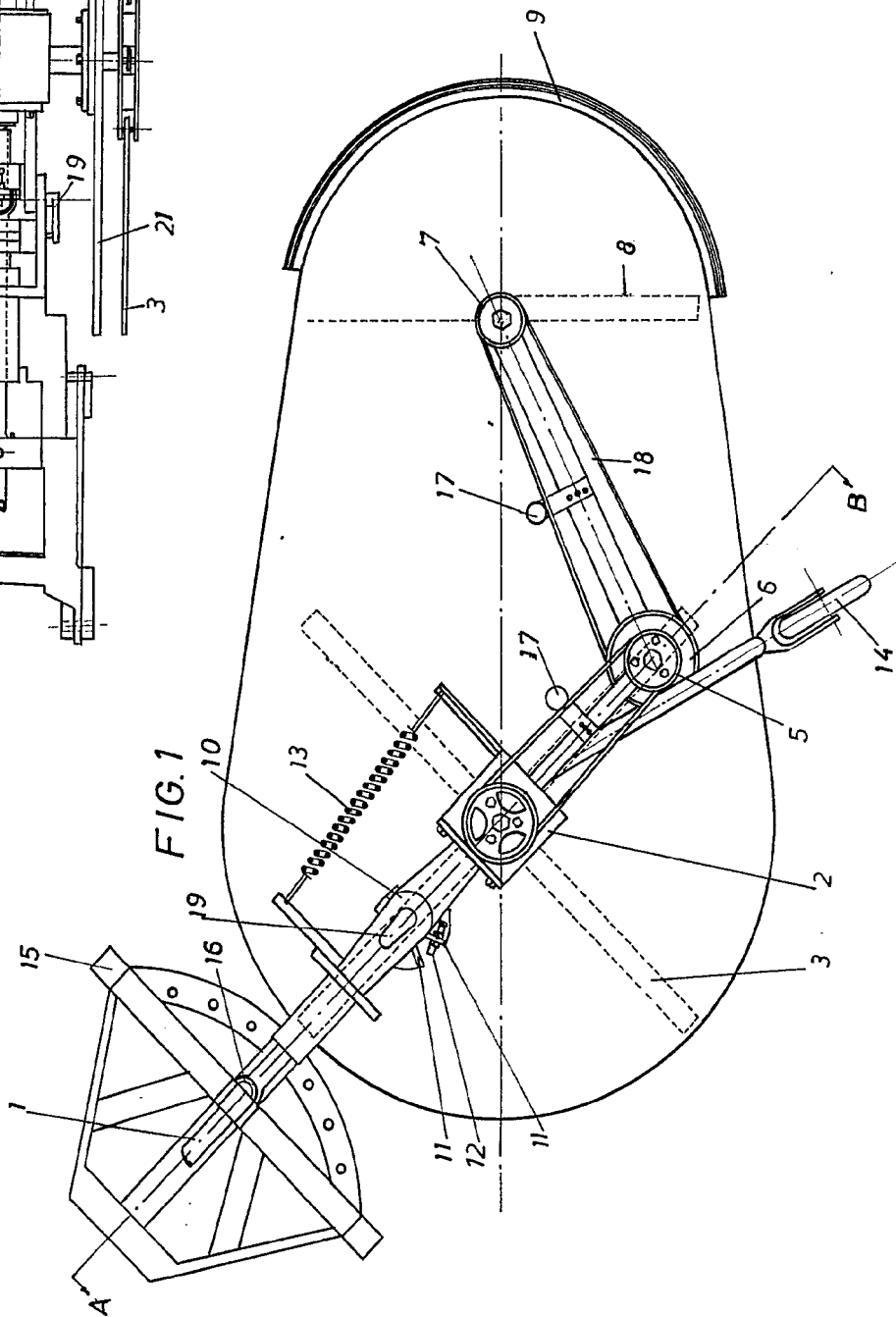


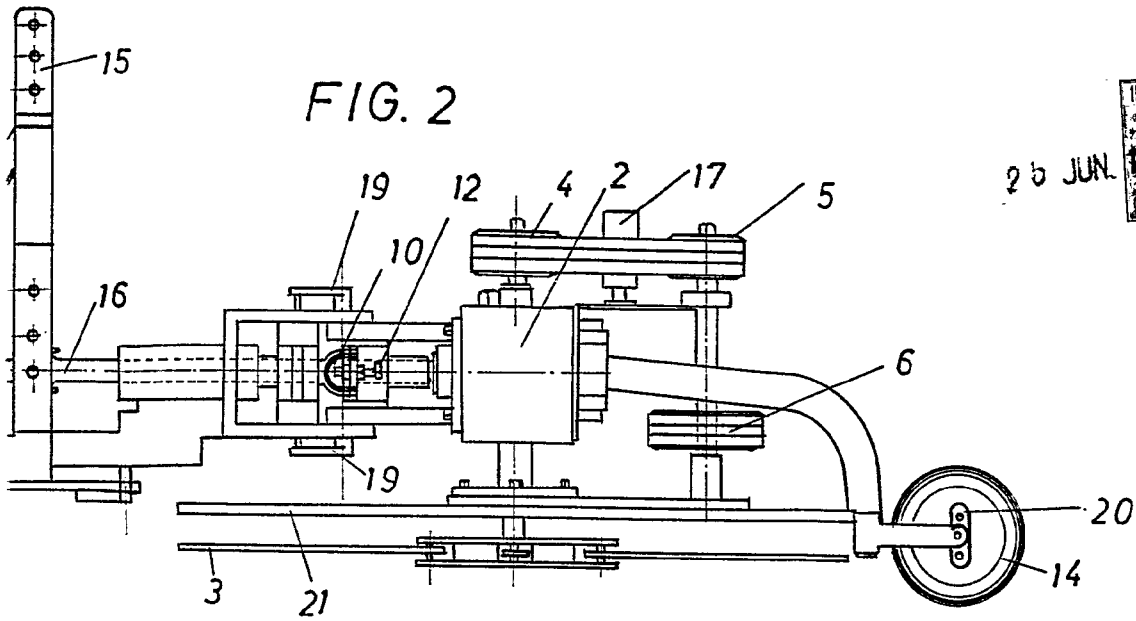
FIG. 1

MANEJO DE LA JUNTA F. d.

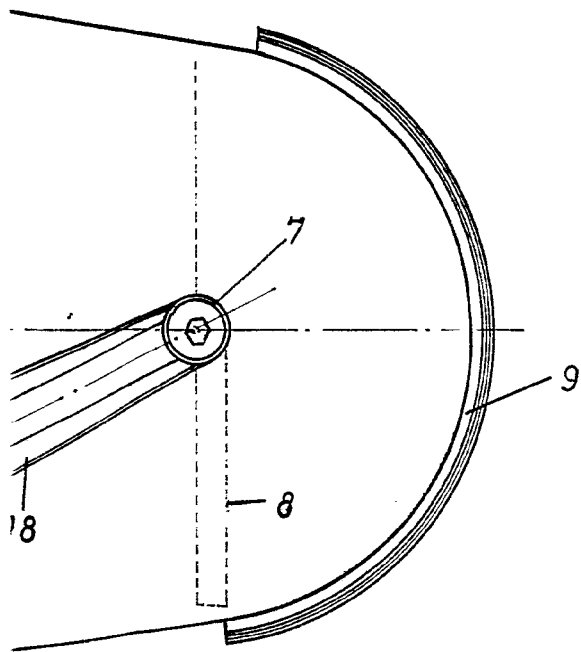
M. LLOBI P. p. g. g. g.

ESCALA VARIABLE.

FIG. 2



25 JUN. 



BARCELONA 25 de Junio de 1965
P. A.

M. LLOBET
P. p. Galland