



329568

9 JUL

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

a favor de GIROUD-OLMA, S.A., entidad suiza, domiciliada en Olton (Suiza), por "MÁQUINA PESADORA AUTOMÁTICA".

- . -

MEMORIA DESCRIPTIVA

La presente invención se refiere a una nueva máquina pesadora automática, mediante la cual se racionaliza extraordinariamente la dosificación de artículos tales como tubérculos o frutos, con miras a su envasado en bolsas u otros envoltorios de un peso determinado.

5.

La máquina en cuestión consta de una tolva receptora de los artículos a pesar y cuyo fondo, inclinado, está constituido por el ramal superior de una cinta transportadora, conectada con un mecanismo de accionamiento que desplaza dicho ramal hacia arriba, estando

10.



5. dispuesta debajo del extremo superior de cada ramal una caja receptora de los artículos, montada sobre uno de los platos de una balanza, provista de contactos que determinan el paro de la cinta al alcanzar la pesada y basculante para verter los artículos pesados a un dispositivo receptor, estando el dispositivo de basculación provisto de contactos que vuelven a poner en marcha la cinta al devolver la caja a la posición de trabajo.

10. De acuerdo con otra característica de la invención, la cinta está tensada entre un cilindro accionador y tensor, y un cilindro loco, cuyos muñones están alojados en soportes a modo de gancho que permiten el desmontaje de dicha cinta al aflojar el tensor. Este último está montado, preferiblemente, sobre los dispositivos de ajuste por intermedio de bloques elásticos que hacen innecesario el ajuste preciso de dichos dispositivos.

15. En una realización preferida de la invención, la balanza, del tipo de cruz, lleva fijada en el plato portapesas una guía vertical en la que es ajustable una leva con la que se encuentra enfrentado el brazo de un microinterruptor normalmente cerrado e intercalado en el circuito del motor de accionamiento de la cinta. La caja pesadora, por otra parte tiene una palanca oscilante provista de un tope que en la oscilación de la caja acciona secuencialmente dos interruptores para la puesta en marcha de la cinta al volver dicha caja a la posición de trabajo.

20. Los dibujos adjuntos muestran, a título de ejemplo no limitativo del alcance de la presente invención,

9 JUL 1952



una forma preferida de llevarla a la práctica, en representaciones esquemáticas:

5. En dichos dibujos: La figura 1 es una vista lateral alzada del conjunto de la máquina con partes seccionadas; la figura 2 una vista frontal, asimismo seccionada; la figura 3 es un detalle, en vista lateral alzada, de la parte inferior de la tolva; las figuras 4, 5 y 6 son sendas proyecciones octogonales del mecanismo de control de la pesada, y las figuras 7 y 8 son vistas similares del dispositivo de puesta en marcha de la cinta.

10.

En la realización representada la máquina consta de la tolva alimentadora 1 y de la unidad pesadora 2 que se halla montada sobre la mesa de trabajo 3.

15. La tolva 1 está formada por una caja alargada 4 que es sostenida en posición inclinada por el hecho de tener las columnas 5 en su extremo elevado, y las patas 6 y 7 en el opuesto, de las cuales, las primeras son fijas, en tanto que las segundas son ajustables, para nivelar el conjunto por el hecho de poder ser fijadas en cualquier posición longitudinal, mediante la brida 8 y tornillos 9, sobre el cabezal 10 que, a su vez, puede ser ajustado en rotación mediante el eje 11 y dispositivo de ajuste 12.

20.

25. La tolva comprende paredes laterales y posterior que determinan una caja 13 receptora del material a pesar y cuyo fondo está constituido por el ramal superior de una cinta transportadora 14 que puede estar provista de medios convencionales para el arrastre de dicho

9 JUL



material, por ejemplo las aletas de distintos tamaños 15 y 16, combinadas con la varilla separadora 17 que se encuentra en la boca de descarga de la cinta.

5. La cinta transportadora está montada entre dos cilindros 18 y 19 que la mantienen tensa y la accionan en el sentido de desplazar el material hacia arriba durante el funcionamiento.

10. El cilindro 18 está montado por intermedio de los rodamientos 20 sobre un eje 21 cuyos extremos ajustan en sendas cavidades a modo de gancho 22, formadas en el extremo superior de la tolva 1, de forma que basta aflojar el dispositivo tensor que se describirá, para poder desmontar toda la cinta a los fines de su limpieza o substitución.

15. El cilindro 19 está montado mediante otros rodamientos 23 sobre un eje 24 cuyos extremos están, a su vez enganchados en el bastidor 25 que se une a las correderas 26 por medio de los mangitos de caucho 27 ensartados sobre los ejes 28 fijos a aquéllas. Las correderas pueden ser fijadas en posición mediante una combinación usual de colisas 29 y tornillos de presión 30 (fig. 3): Uno de los extremos del cilindro 19 tiene un par de gargantas de polea 31 por las que, mediante correas no representadas, recibe el accionamiento desde un grupo motor reductor 32, oscilante alrededor del eje 33 y fijable, para el ajuste de la tensión de las correas, mediante el tornillo 34.

20.

25.

La unidad pesadora 2 está formada por una ba-



9 JUL

lanza 35 de dos platillos 36 y 37, el primero de los cuales es receptor de las pesas que han de determinar la pesada, y los dispositivos que determinan la parada de la cinta transportadora cuando el peso es alcanzado, indicados con la referencia general 38; el segundo platillo lleva la caja 39 receptora del material a pesar y los dispositivos de puesta en marcha de la cinta, indicados en general por la cifra 40.

Los dispositivos 38 están representados en las figuras 4 a 6. Constan de una caja 41, fijada mediante los brazos 42 al cuerpo de la balanza y en la que penetra, por la rendija 43, un brazo 44 solidario del platillo 36 y que lleva fijado, mediante la colisa 45 y tornillo 46, un perfil angular 47 en cuyo extremo inferior está asegurada, mediante los tornillos 48, una leva 49. Dentro de la caja 41 están fijadas, mediante los tornillos 50, unas guías 51 en las que es ajustable mediante el tornillo regulador 52 una placa corrediza 53 sobre la que está montado un microrruptor 54, cuyo brazo de accionamiento 55 se coloca, de esta manera, en la posición adecuada, con respecto de la leva 49, para ser accionado al alcanzar el peso o un momento antes de ello. Este interruptor está asociado en forma conocida con el motor 32 de forma que lo para al ser accionado.

La caja 39 tiene dos orejas inferiores 56 a las que está fijado un eje 57 que gira libremente en cojinetes formados en unas orejas 58, salientes hacia arriba del platillo 37. El centro de gravedad de esta caja

9 JUL



se halla desplazado hacia un lado de forma que la misma tiende a mantenerse en la posición representada; la posición de oscilación hacia el lado opuesto para la descarga del material pesado, viene limitada por el tope elástico 59.

5.

El eje 57 lleva fijado, mediante el tornillo 60 (fig. 7 y 8), un brazo radial 61 en cuyo extremo se halla fijada una leva de perfil axial 62. El cuerpo de la balanza lleva fijadas mediante los tornillos 63 unas escuadras 64 que sostienen la caja 40 mencionada antes, en el interior de la cual se encuentra dos microrruptores 65 y 66, cuyos pulsadores 67 sobresalen al exterior y se encuentran en la trayectoria oscilante de la leva 62. Estos dos interruptores se hallan conectados en forma conocida de manera que al ser accionados en el orden de sus referencias ponen en marcha nuevamente la cinta transportadora, o sea cuando la caja 39 ha sido vuelta a la posición ilustrada después de haber vaciado el contenido de una pesada anterior.

10.

15.

20.

La mesa 3 puede ser dotada de los medios más adecuados para recibir en cada caso el material pesado, por ejemplo un embudo 68, con gufa 69 para el material tubular de envasado y sostenido en posición ajustable al lado de la caja o mesa, mediante los soportes 70.

25.

Serán independientes del alcance de la invención los detalles accesorios y demás características que no alteren su esencialidad, utilizados en su puesta en práctica, por quedar todo ello comprendido dentro del



espíritu de las siguientes reivindicaciones.

- . -

N O T A

Se reivindica como objeto de la presente patente de introducción:

5. 1. Máquina pesadora automática caracterizada por el hecho de constar de una tolva receptora de los artículos a pesar y cuyo fondo, inclinado, está formado por el ramal superior de una cinta transportadora, conectada con un mecanismo de accionamiento que desplaza dicho ramal hacia arriba, estando dispuesta, debajo del extremo superior de la citada cinta una caja receptora de los artículos, montada sobre uno de los platos de una balanza, provista de dispositivos de conexión que determinan el paro de la cinta al alcanzar el valor de pesada ajustado y basculante para verter los artículos pesados a un dispositivo receptor, estando el mecanismo de basculación provisto de dispositivos de conexión que vuelven a poner en marcha la cinta al volver la caja a la posición de trabajo.
- 10.
- 15.
20. 2. Máquina pesadora automática, de acuerdo con la reivindicación 1, caracterizada por el hecho de estar la cinta transportadora tensada entre un cilindro accionador y tensor, y un cilindro loco, estando los muñones de dichos cilindros alojados en soportes a modo



de gancho que permiten su desmontaje con sólo aflojar el tensor.

5. 3. Máquina pesadora automática, de acuerdo con las reivindicaciones 1 y 2, caracterizada por el hecho de que el dispositivo tensor comprende bloques elásticos entre los soportes del cilindro y los dispositivos tensores.

10. 4. Máquina pesadora automática, de acuerdo con la reivindicación 1, caracterizada por el hecho de que la balanza del tipo cruz, lleva fijado en el plato portapesas un soporte portador de una leva a la que se halla enfrentado el brazo de accionamiento de un microrruptor que constituye el dispositivo de conexión eléctrica para el paro de la cinta, siendo dichos elementos mutuamente ajustables para regular la pesada.

20. 5. Máquina pesadora automática, de acuerdo con la reivindicación 1, caracterizada por el hecho de estar constituidos los dispositivos de conexión eléctrica para la puesta en marcha de la cinta, por dos microrruptores cuyos elementos de accionamiento se encuentran en la trayectoria de una leva solidaria de un brazo oscilante con la caja pesadora.

25. 6. Máquina pesadora automática.

Todo ello según queda descrito y reivindicado

19 JUL



en la presente memoria descriptiva que consta de nueve
hojas foliadas escritas a máquina por una sola cara.

Barcelona, 9 de julio de 1966.

GIROUD-OLMA, S. A.

p.ej.

L. PONTE

S. A.

A large, stylized signature or scribble that overlaps the text 'L. PONTE' and 'S. A.'. The signature is written in black ink and consists of several loops and flourishes.

GIROUD-OLMA, S.A.

325508

Tres hojas
hoja n.º 1

325508

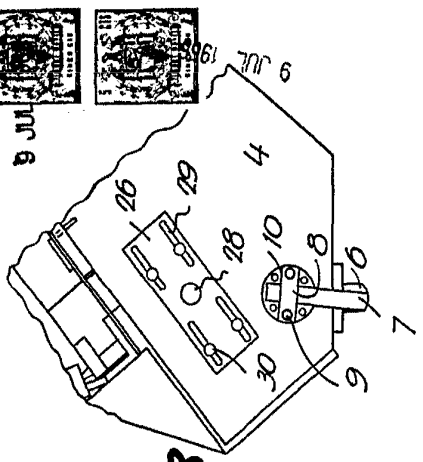


Fig. 3

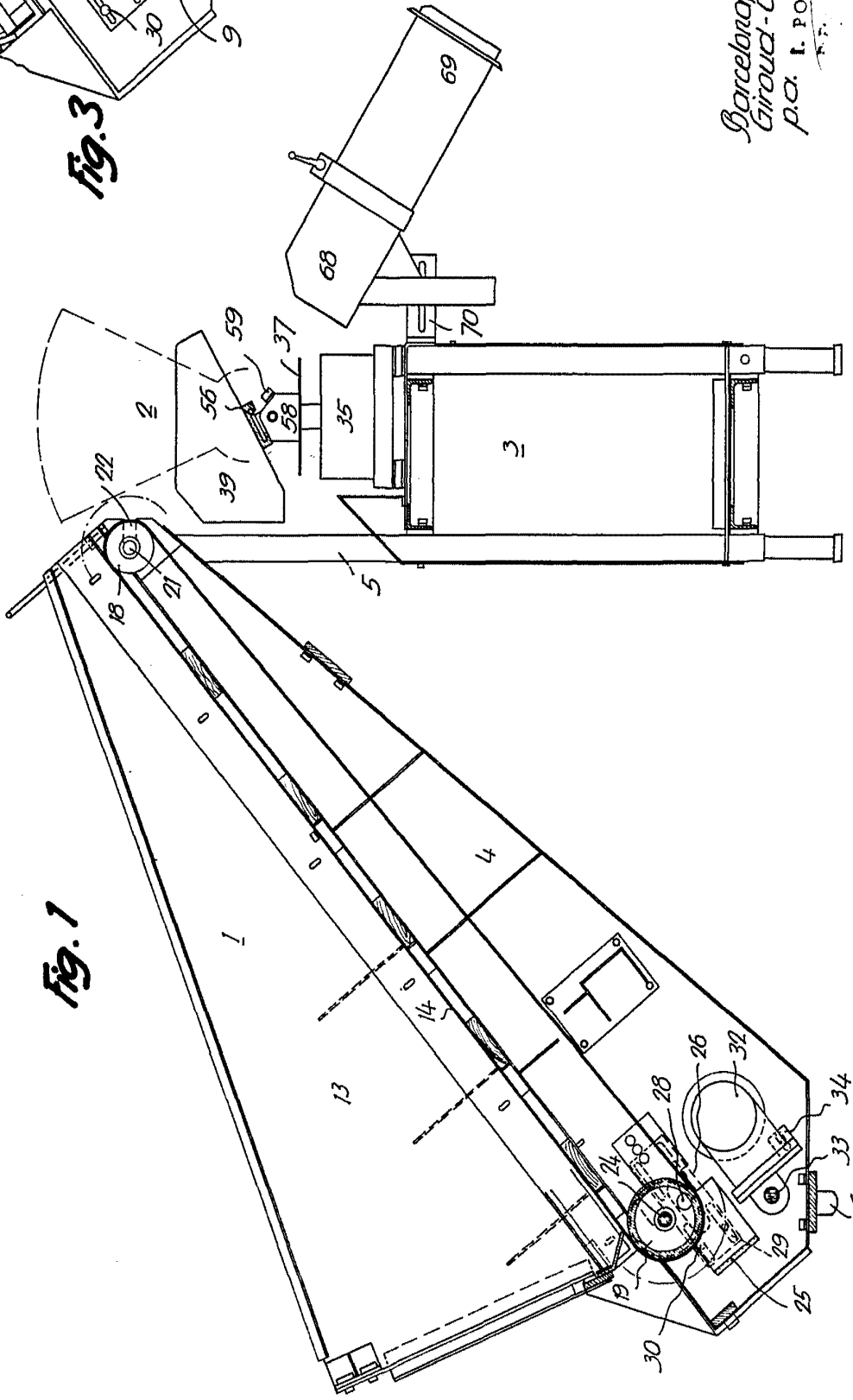


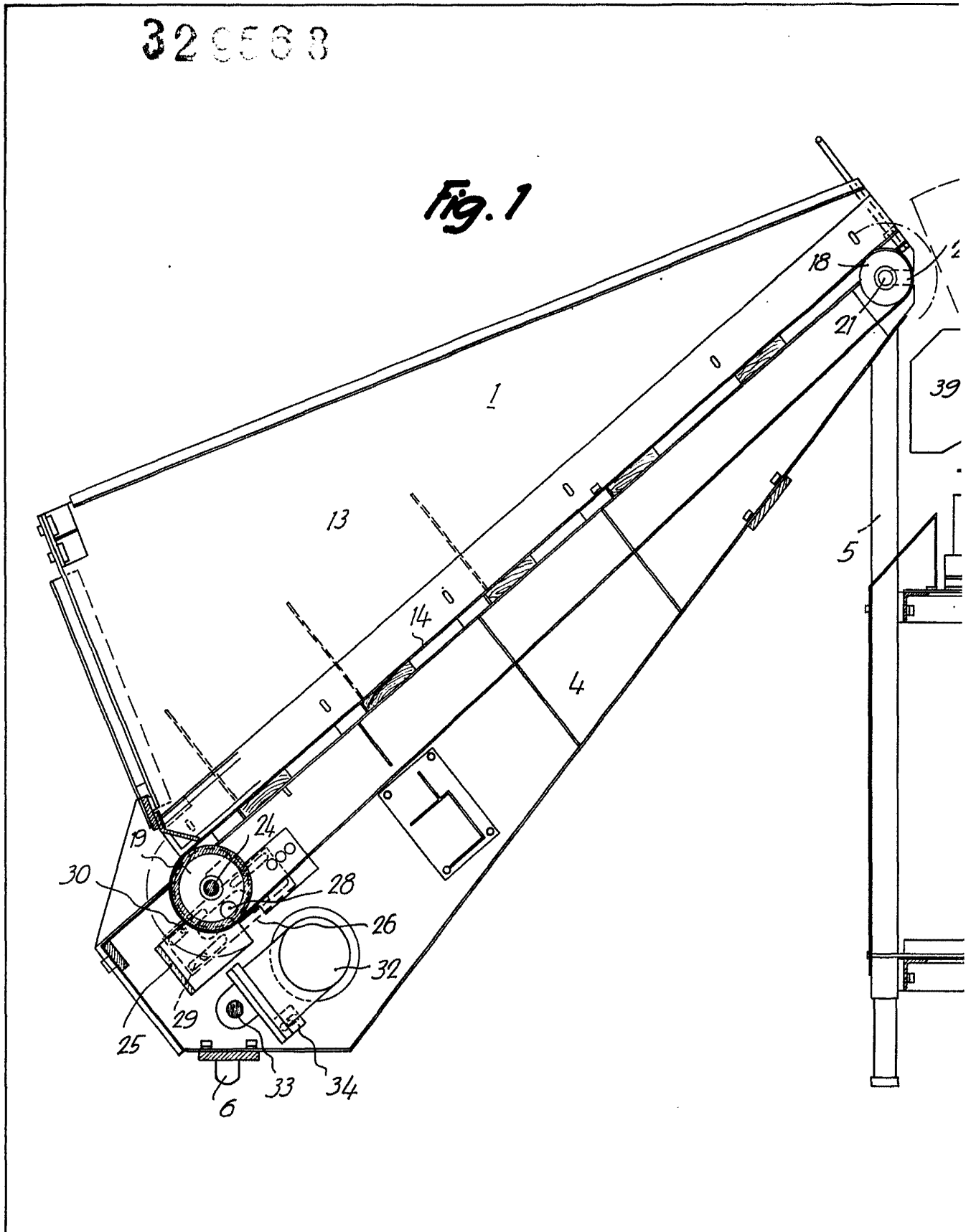
Fig. 1

Barcelona, 9 JUL 1968
Giroud-Olma, S.A.
P.O. I. PONENTE

GIROUD-OLMA, S.A.

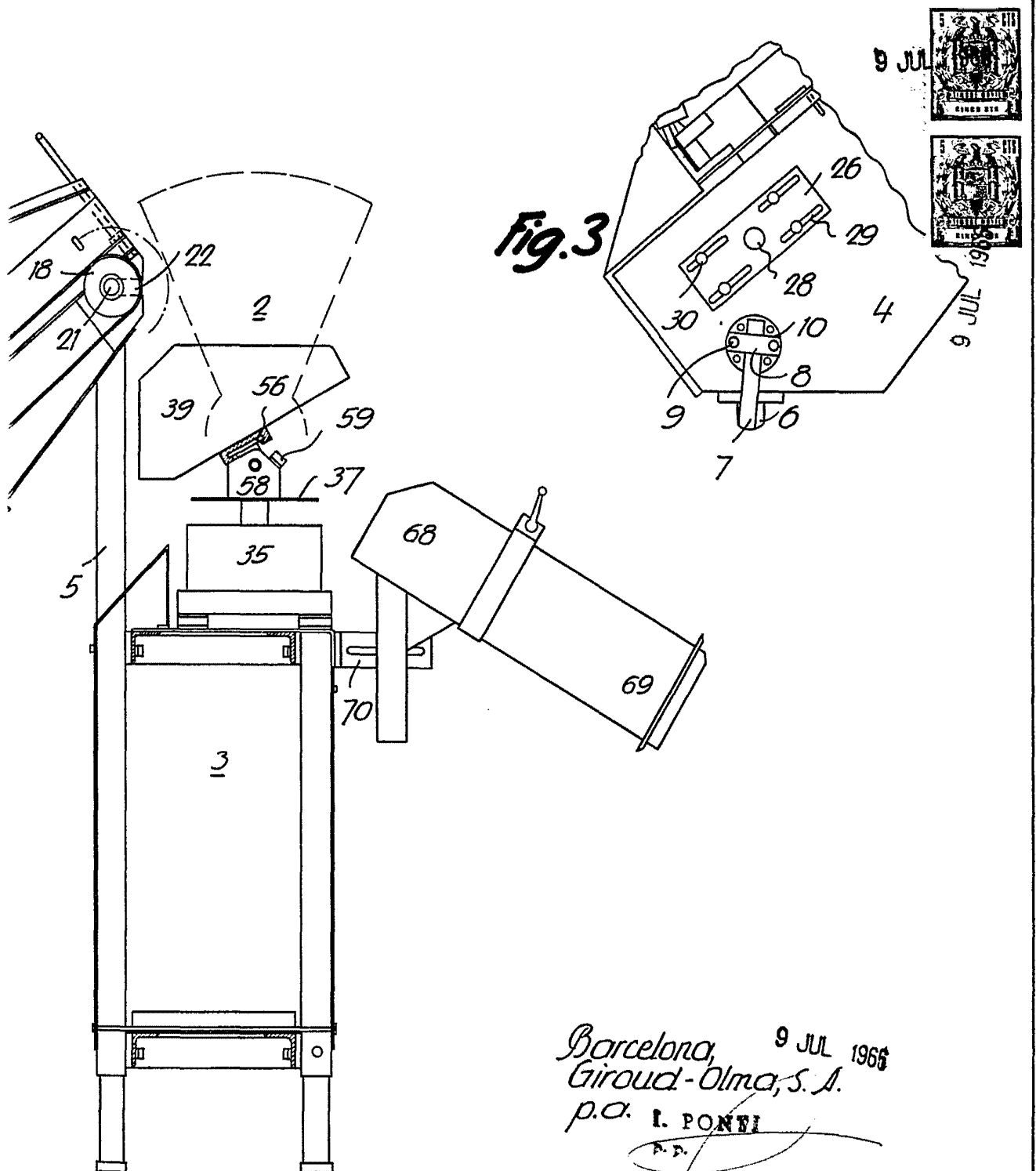
329568

Fig. 1



329568

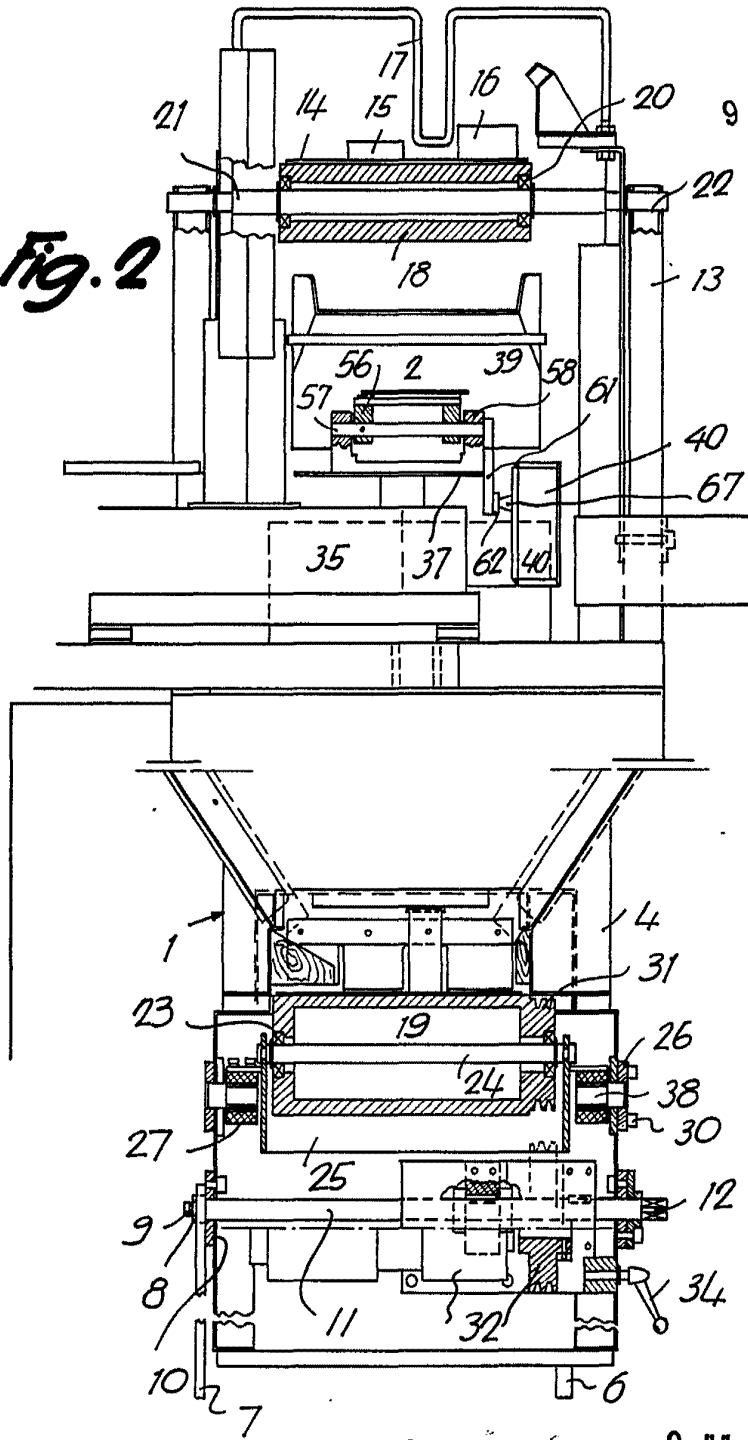
Tres hojas
hoja n° 1



Barcelona, 9 JUL 1966
Giroud-Olma, S. A.
p.a. I. PONTI
P.P.



Fig. 2



13754

Barcelona, 9 JUL 1968
Giroud-Olma, S.A.

p.a. I. PONTI
P.P.

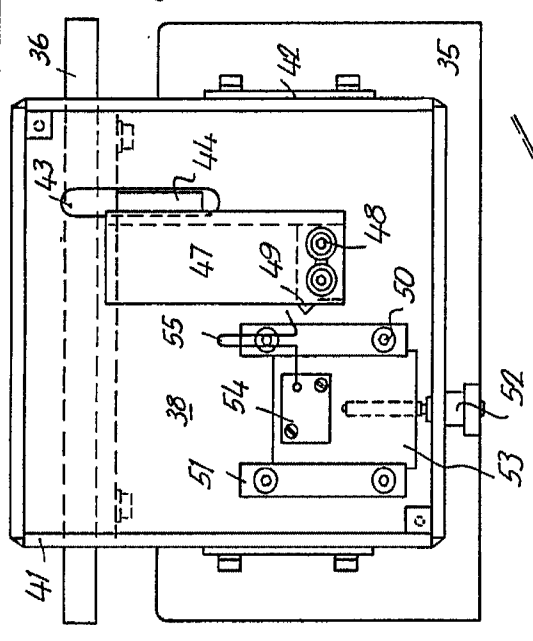


Fig. 4

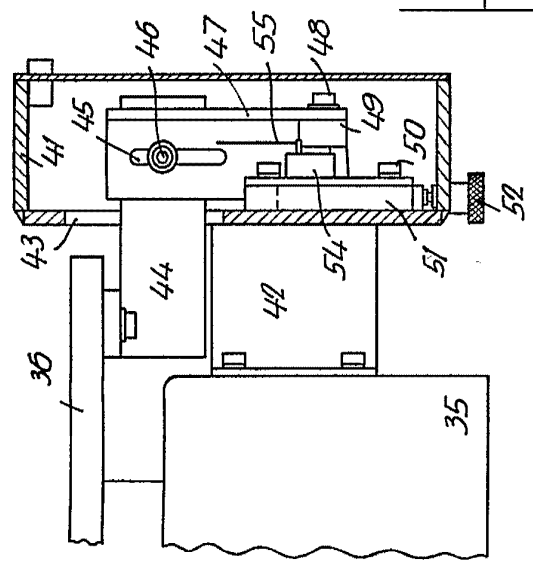


Fig. 5

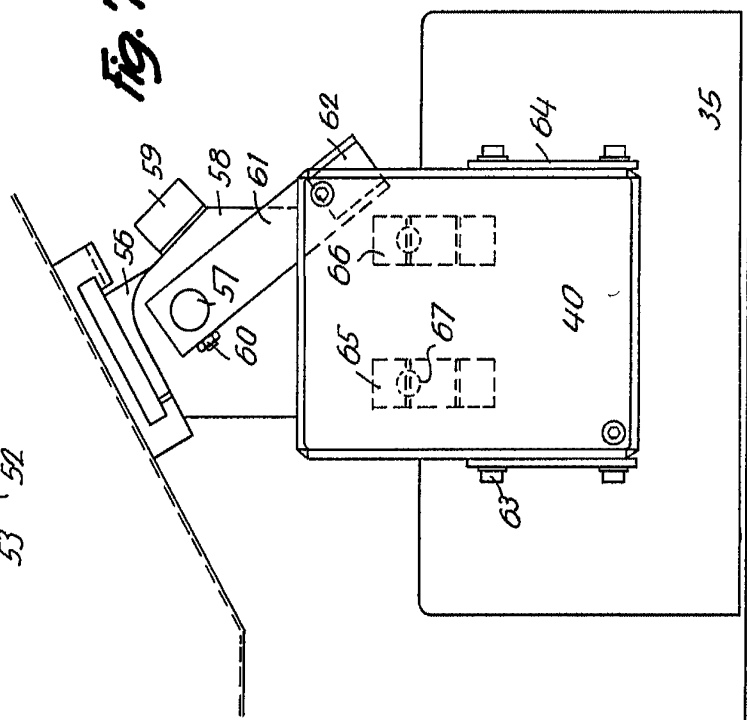


Fig. 7

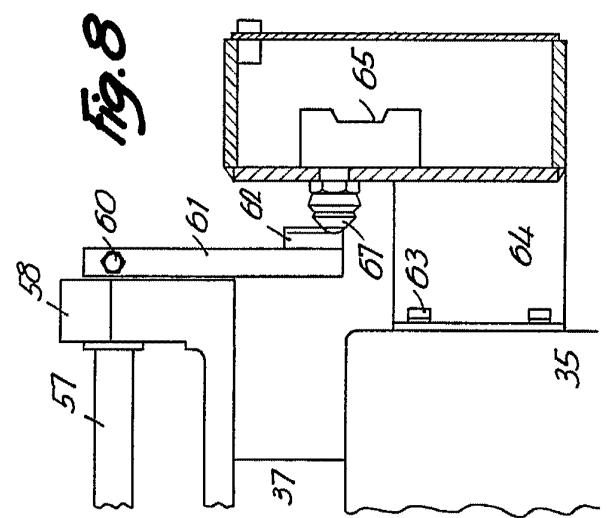


Fig. 8

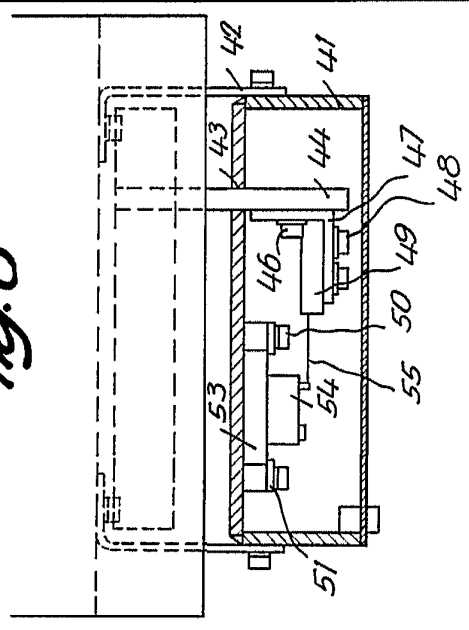
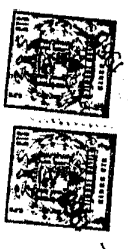
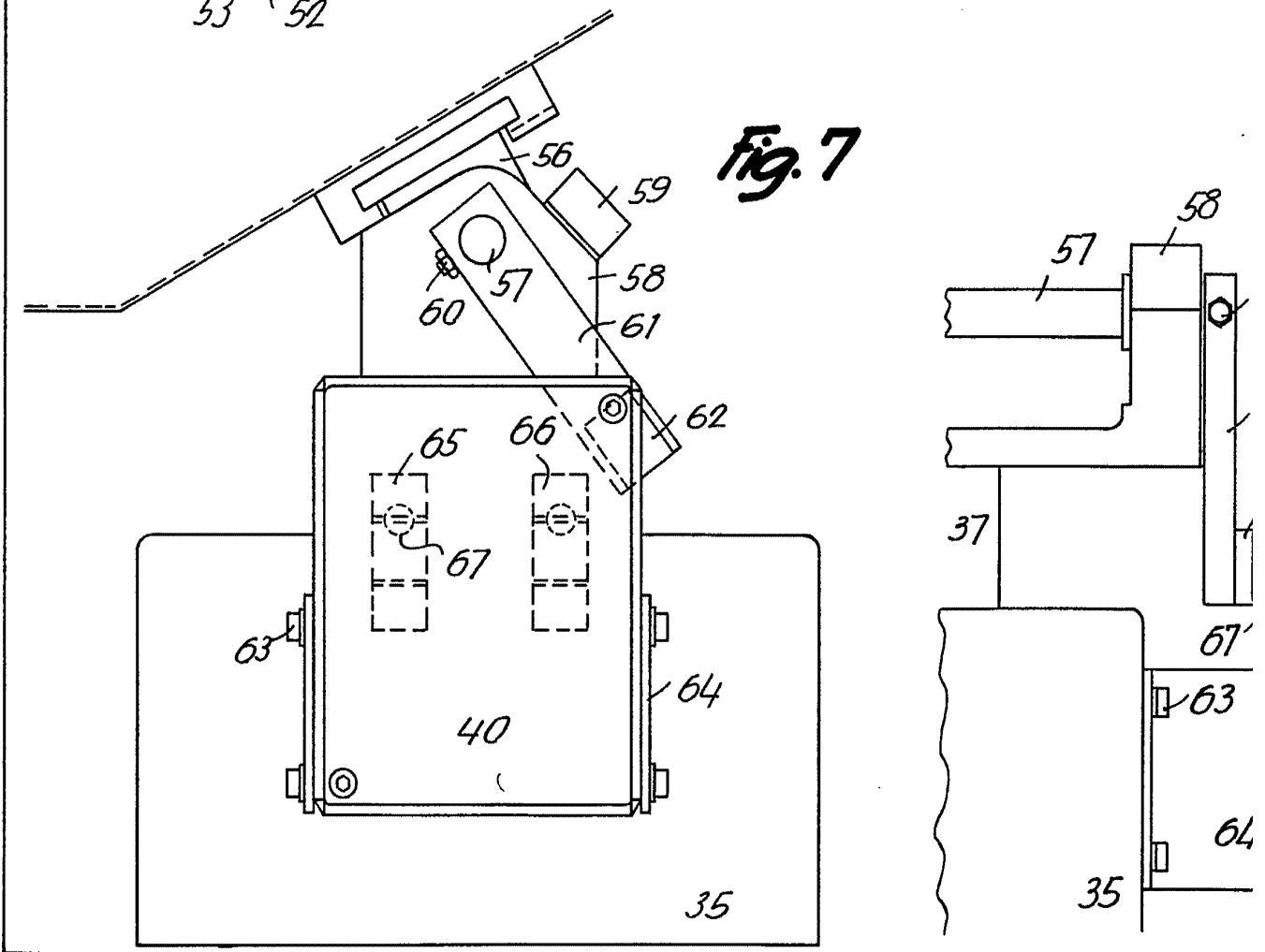
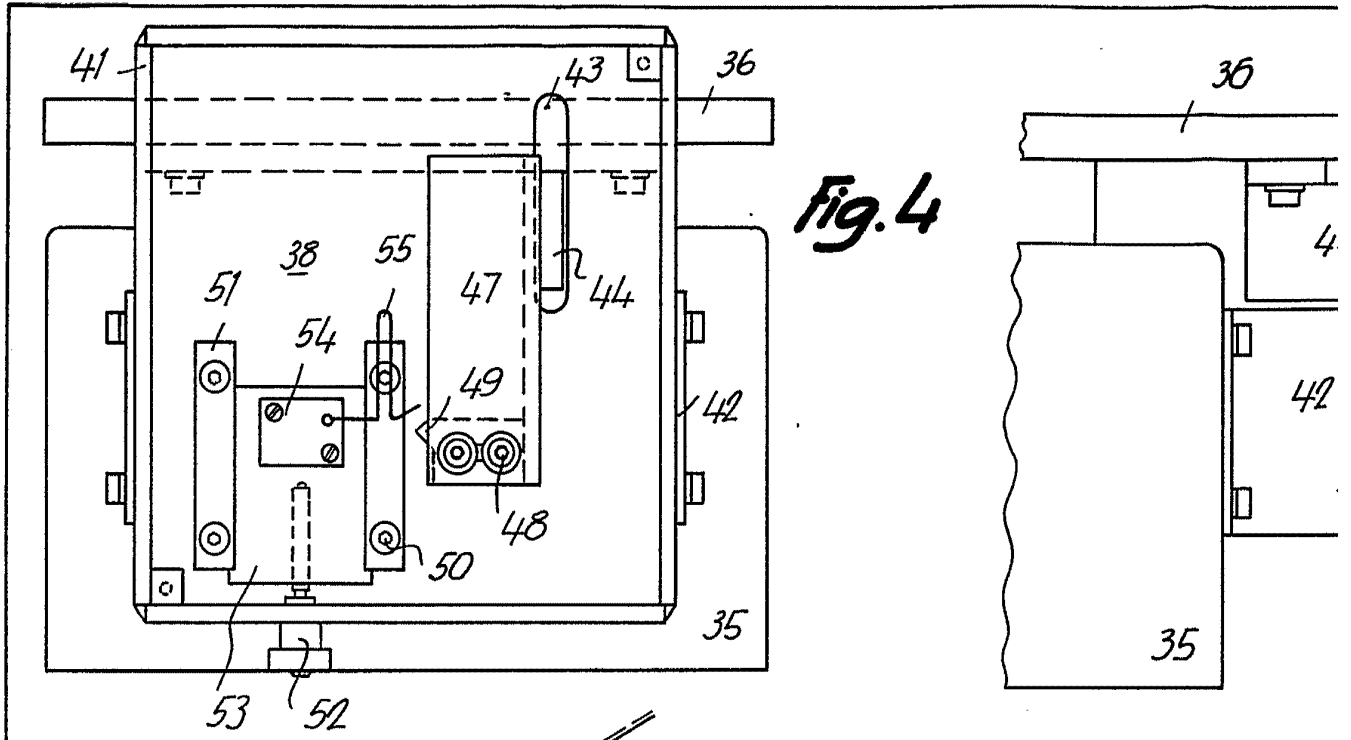


Fig. 6



Barcelona,
Giroud-Olma, S.A.
P. O. L. FONTE

9 JUL 1966



121214

329568

Tres hojas
hoja n° 3

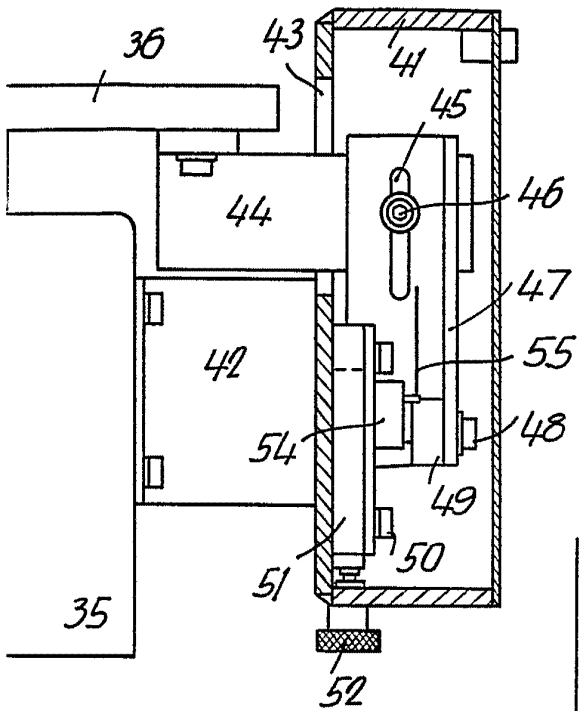


Fig. 5

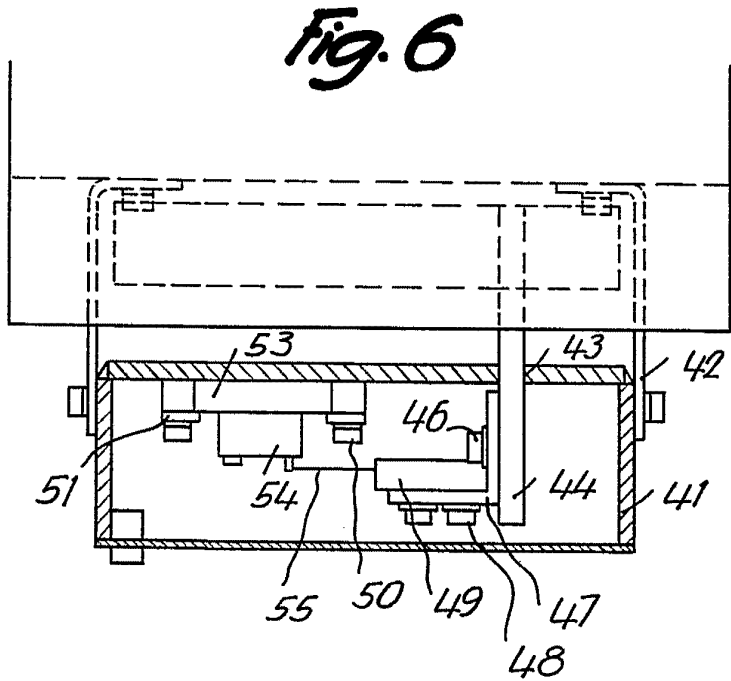


Fig. 6

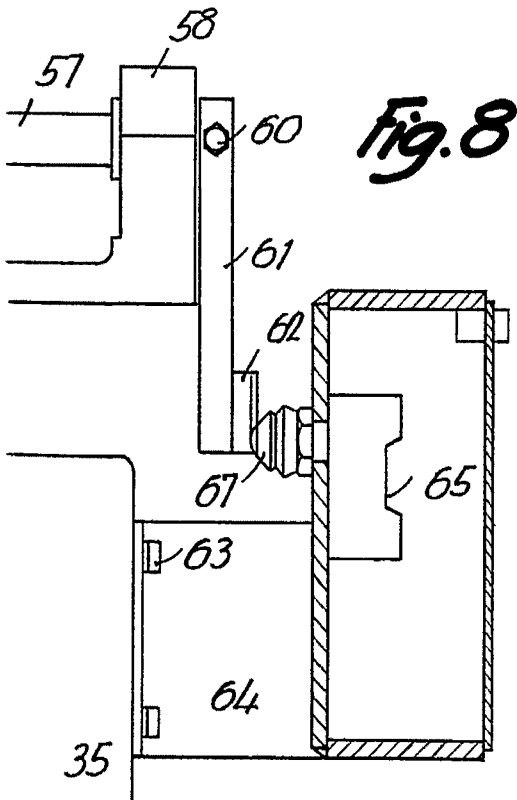


Fig. 8

Barcelona, 9 JUL 1965
Giroud-Olma, S.A.
p.a. I. PONTI