

333786

25



memoria descriptiva

CLASE DE
REGISTRO

PATENTE DE INTRODUCCION, por diez años en España

NOMBRE Y
NACIONA-
LIDAD DEL
SOLICITANTE

D. John Douglas DYSON, y
D. Charles Rodney DYSON;
ambos de nacionalidad inglesa

RESIDENCIA
Y DOMICILIO

Helpston, Peterborough, Northamptonshire
" The Parting Pot", 1 Glinton Road (Gran Bretaña)

OBJETO

" MAQUINA COSECHADORA DE REMOLACHAS Y SEMEJANTES "



1 La patente se refiere a máquinas cosechadoras de remolachas y semejantes, y tiene por objeto procurar una máquina mejorada, según aparecerá en lo que sigue.

5 Como es bien conocido, las máquinas cosechadoras de remolachas y semejantes están usualmente provistas de medios elevadores de remolachas y de medios descabezadores de remolachas espaciados aparte lateralmente respecto a la máquina, de modo que, cuando se eleva una fila de remolachas, se está descabezando otra fila.

10 Se manifiestan dificultades en el funcionamiento de tales máquinas debido a variaciones en la distancia apartada de las filas de remolachas o de otros cultivos debido, por ejemplo, a perforación irregular.

15 De acuerdo con la presente patente, una máquina cosechadora de remolachas o semejantes está provista de medios para ajustar la distancia de separación lateralmente respecto a la máquina de los medios elevadores de raíces y de los medios descabezadores, comprendiendo los medios de ajuste un miembro de control capaz de mover los medios descabezadores, tanto para apartarse, como para acercarse a los medios elevadores de raíces.

20 Preferentemente el ajuste es tal que puede efectuarse con rapidez y mientras la máquina esté en funcionamiento siguiendo las filas de remolachas o de otras cosechas. Con tal disposición la máquina puede dirigirse manualmente o guiarse por el tractor para permitir que la fila de cultivos se levante y que pueda hacerse un ajuste manual continuo, de modo que se haga que la unidad descabezadora siga la desvia-

25 NOV



- 2 -

1 ción relativa del flujo que deba descabezarse. Alternativamen-
te, como es natural, la máquina puede ser guiada para seguir
la fila, que deba descabezarse y se hace ajuste al fin de se-
guir las desviaciones relativas de las filas de raíces, que de-
ban ser levantadas.

5 La patente tiene además la importan-
te ventaja de que permite que se haga corrección continua del
deslizamiento lateral o bataneo de la máquina bajo condiciones
dificiles, tales como las que se producen por el trabajo en el
costado de un montículo o sobre terreno húmedo o grasiento.

10 El objeto de la patente es aplicable
a todos los tipos de mecanismos elevadores o excavadores y a
todos los tipos de unidades descabezadoras, y se describirán
en lo que sigue ejecuciones a título de ejemplos con referen-
cia a los dibujos adjuntos. En los dibujos:

15 la fig. 1 es una vista en planta es-
quemática de una unidad descabezadora ajustable, de acuerdo con
el invento;

20 la fig. 2 es un alzado lateral del
mecanismo mostrado en la fig. 1;

las figs. 3, 4, 5, 6, 7 y 8 son vis-
tas fragmentarias de modificaciones, que aparecerán en lo que
sigue;

25 la fig. 9 es una vista en planta es-
quemática de otra forma modificada de unidad descabezadora la-
teralmente ajustable.

la fig. 10 es un alzado lateral del
mecanismo mostrado en la fig. 9.

Haciendo referencia primero a la fig.



1 1, la flecha A representa la dirección del movimiento de la máquina y es la línea aproximada de elevación o excavación de los cultivos. La unidad descabezadora comprende un tambor tanteador comprendiendo una pluralidad de ruedas 2 periféricamente endentadas, soportadas sobre un árbol 3 impulsado a través de
5 un acoplamiento universal de cualquier manera conveniente, por ejemplo, por acoplamiento mecánico adecuado desde el eje posterior de la máquina o desde el árbol de toma de fuerza del tractor. Por debajo del tambor tanteador se encuentra una cuchilla descabezadora, que está sujeta de modo ajustable y desmontable
10 a un brazo 4, que soporta el tambor tanteador 2. El brazo 4, que lleva la unidad descabezadora constituida por el tambor tanteador 2 y cuchilla descabezadora, es rígido con un manguito 5 soportado sobre un eje de gorrón 6, fijado a la máquina, y este manguito 5 es ajustable transversalmente respecto a la máquina
15 por medio de un miembro 7 en forma de U, montado a horcajadas sobre el manguito. Este ajuste transversal o lateral se efectúa por una barra 8 roscada, rotativa por un mango 9 y que coopera con un collar 10, perforado dispuesto para actuar sobre un varillaje de transmisión 11 y 12. El miembro 7 en forma de
20 U también lleva un brazo 13, sobre cuyo extremo está la rueda 14 cóncava. Esto sirve para desplazar las cabezas de los cultivos en una fila vecina desde la trayectoria de la unidad descabezadora. Un segundo miembro en un 7 soportando un segundo brazo 13 y una rueda cóncava 14 también puede estar soportado sobre
25 el eje de gorrón 6 como se indica en la fig. 3.

Otros métodos modificados de ajuste lateral en el miembro 7 en forma de U se ilustran también. Así,



1 en la fig. 4, el miembro en forma de U, 7 está ajustado por el
varillaje 18, 19, móvil alrededor de un eje 20 que puede dispo-
nerse vertical u horizontalmente sobre la máquina. En la fig.
5 el ajuste del miembro 7 en forma de U se efectúa por una ca-
dena o cable de alambre 21 impulsado por una rueda de control
5 22. En la fig. 6 el ajuste se efectúa por medio de un martine-
te hidráulico 25, actuante en un cilindro 26, siendo la conexión
entre el martinete 25 y el miembro 7 en forma de U directa como
se indica en 27 o indirecta por medio de cualquier acoplamien-
to mecánico adecuado. En la fig. 7, el miembro 7 en forma de U
10 está ajustado por medio de un mecanismo de cremallera y piñón
30, 31, y el acoplamiento entre este mecanismo y el miembro 7
en forma de U puede ser directo, como se indica en 32, o puede
ser indirecto a través de cualquier forma conveniente de aco-
plamiento mecánico. La fig. 8 muestra otra modificación, en la
15 que el piñón 35 y el engranaje 36 pueden ser ruedas rectas o có-
nicas o pueden ser un tornillo y un piñón sin fin, está conec-
tada a un varillaje 37 para efectuar el ajuste del miembro 7.

La fig. 9 muestra otra modificación,
20 en la que se omite el miembro 7 en forma de U, soportándose el
tambor tanteador 2 entre un par de brazos 40 soportados sobre
el eje de gorrón 6. Los ajustes pueden ser transmitidos a los
brazos 40 por medio de una espiga y una palanca en horquilla
41, 42, como se indica en la fig. 10, por medio de un varilla-
je conector suelto o por cualesquiera de los métodos arriba
25 descritos. La rueda cóncava 14, soportada sobre su brazo 13, pue-
de ser oscilada hacia un árbol 43 soportada sobre el brazo 40,
efectuándose la conexión por encima o por debajo de los brazos



1 40. Alternativamente, una rueda puede estar conectada arriba y la otra abajo.

5 En otra modificación, el brazo 13, que lleva la rueda cóncava 14, puede estar soldado o asegurado de otro modo a un manguito sobre el eje de gorrón 6, que es ajustable por un mecanismo de enlace o por cualesquiera de los medios anteriormente descritos para dar ajuste lateral de los brazos 40 que soportan el tambor tanteador 2. Todavía en otra modificación, el tambor tanteador 2 y la rueda cóncava 14 están soportados sobre brazos separados y ajustados por cualesquiera de los medios arriba descritos.

10 También puede entenderse que toda la unidad descabezadora puede ser girada por 180°, de modo que sea empujada en lugar de ser arrastrada por la máquina.

15 Se comprenderá que pueden hacerse modificaciones sin apartarse del alcance de la patente definida por las reivindicaciones adjuntas. Por ejemplo, en lugar del eje de gorrón 6 fijo y de la unidad descabezadora deslizable, la unidad descabezadora puede ser fijada al árbol transversal y este último puede ser movido lateralmente respecto a la máquina por cualesquiera de los medios arriba descritos. Las ruedas cóncavas pueden estar cargadas por muelle, como se indica en las

20 figs. 3 y 10, por ejemplo, o pueden estar a una profundidad fija y pueden apretarse sobre el árbol móvil.

25

N O T A
=====

La presente patente de invención comprende las siguientes reivindicaciones:

25



56

1

1.- Máquina cosechadora de remolachas y semejantes, caracterizada por tener medios para ajustar la distancia apartada lateralmente de la máquina de un medio elevador de raíces y de un medio descabezador, comprendiendo el medio ajustador un miembro de control capaz de mover el medio descabezador, tanto alejándose, como acercándose al medio elevador de raíces.

5

2.- Máquina según la reivindicación 1, caracterizada porque el miembro de control es una manilla móvil manualmente.

10

3.- Máquina según las reivindicaciones 1 ó 2, caracterizada porque el medio descabezador comprende un tambor tanteador y una cuchilla descabezadora, soportados sobre un brazo o bastidor montado sobre un árbol de gorrón, que se extiende transversalmente respecto a la máquina, estando previstos medios para el ajuste resbalante de los brazos o del bastidor a lo largo del árbol de gorrón.

15

4.- Máquina según la reivindicación 3, caracterizada porque una rueda cóncava también es ajustable lateralmente respecto a la máquina a lo largo de la unidad descabezadora.

20

5.- Máquina según la reivindicación 4, caracterizada porque los brazos o la unidad descabezadora son rígidos con un manguito deslizante sobre el árbol de gorrón y la rueda cóncava es soportada sobre un brazo, que también es rígido con otro manguito deslizante sobre el mismo árbol de gorrón, siendo móviles la unidad descabezadora y la rueda cóncava a lo largo del árbol de gorrón por medio de un miembro en

25



1 forma de U.

5 6.- Máquina según la reivindicación
5, caracterizada porque el miembro en forma de U es ajustable
a lo largo del árbol de gorrón por medio de una barra roscada
y de un collar roscado cooperante, conectado activamente con el
miembro en forma de U por un acoplamiento mecánico.

7.- Máquina cosechadora de remolachas
y semejantes.

10 Según se describe y reivindica en la
presente memoria descriptiva y se ilustra con los dibujos que
a la misma se acompaña.

Consta esta patente de siete hojas fo-
liadas y escritas a máquina por una sola de sus caras.

Madrid 25 NOV. 1906

CARLOS ROEB

[Handwritten signature]

15

20

25

D. John Douglas Lyson, y
 D. Charles Rodney Dyson

Fig. 1.

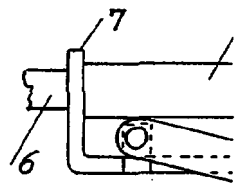
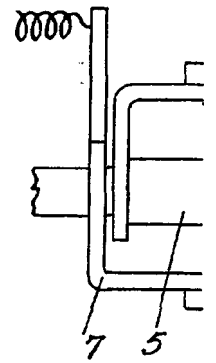
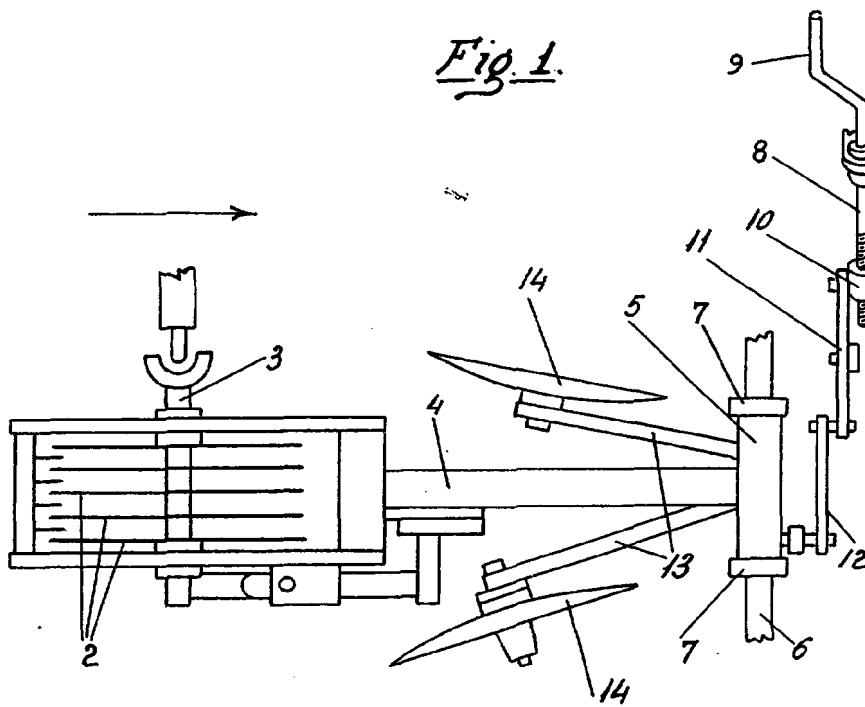


Fig. 2.

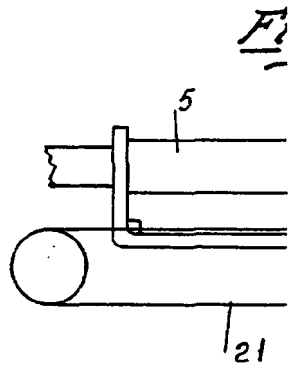
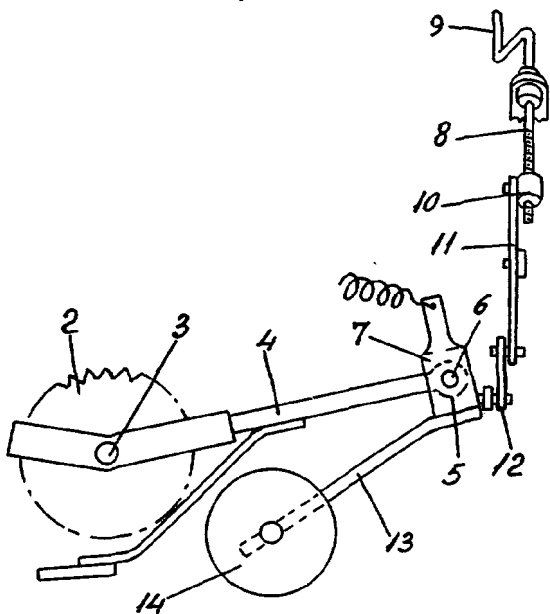
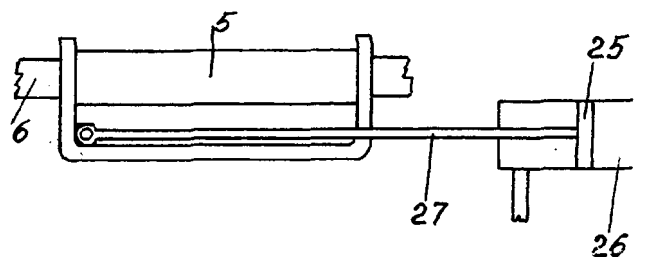


Fig. 6.



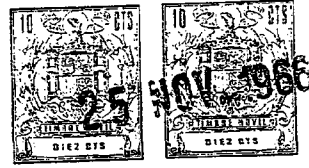


Fig. 3.

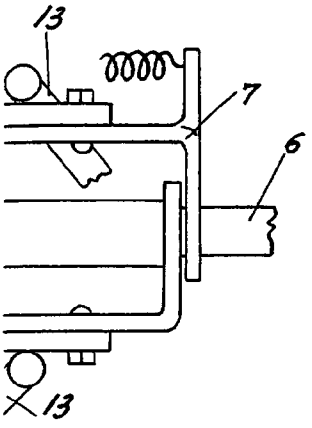


Fig. 8.

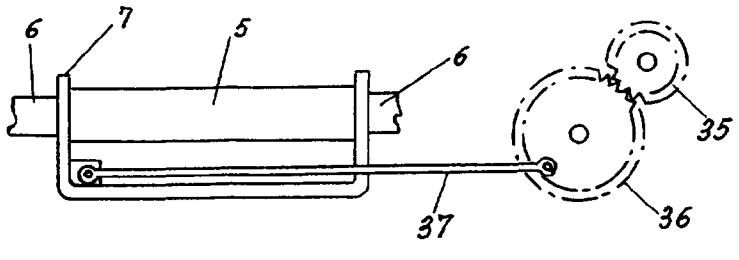


Fig. 4.

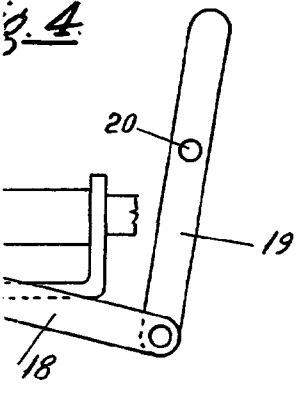
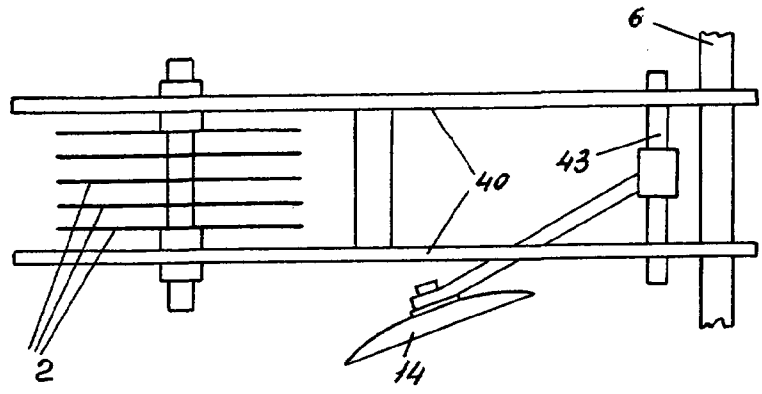


Fig. 9.



5.

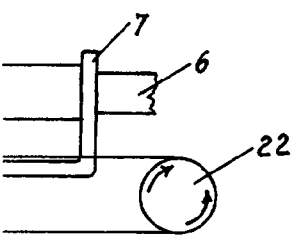


Fig. 10.

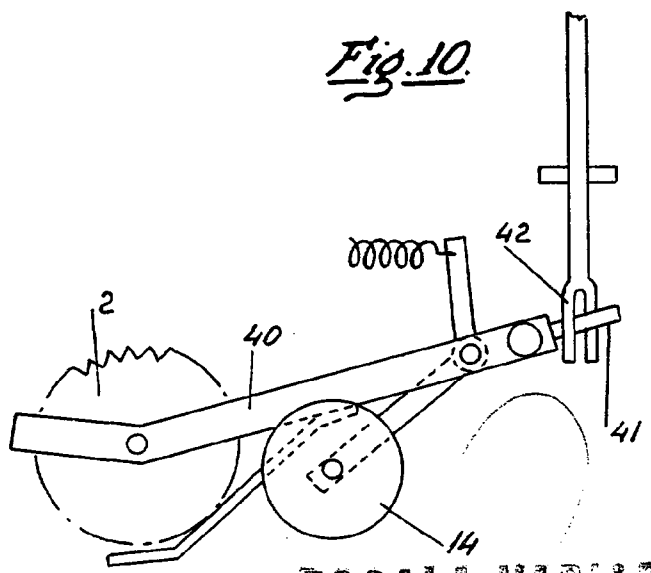
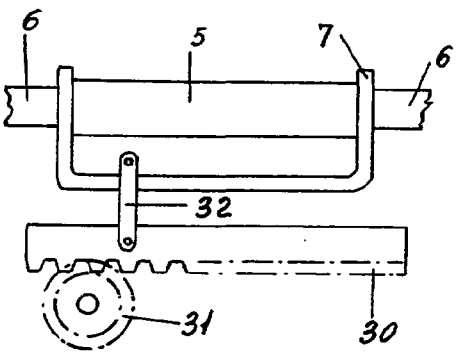


Fig. 7.



ESCALA VERTICAL
CARLOS ROEB