

AB.

12



341977

P A T E N T E D E I N V E N C I O N
=====

a favor de:

EDOUARD DUBIED ET CIE (Société Anonyme) - de nacionalidad
suiza - domiciliada en COUVET (Neuchâtel, Suiza) -

por:

"Mecanismo de mando de un carro de recorrido selectivamente
variable para tricotosas rectilíneas".

=====

M e m o r i a d e s c r i p t i v a

El invento se refiere a un mecanismo de mando de un
carro de recorrido selectivamente variable, para tricotosas
rectilíneas, el cual se situa al final de su carrera, y es-
tá provisto de levas planas montadas sobre soportes fijados
a la máquina y desplazables según el recorrido seleccionado
del carro.

341977



Ciertos tipos de tricotosas rectilíneas están provistos de un aparato que permite variar la longitud del recorrido del carro según la anchura del artículo de punto que se ha de tejer. Es evidente que tal aparato permite aumentar la producción en artículos menos anchos, porque disminuye la longitud del recorrido del carro, y, con igual velocidad lineal, aumenta el número de pasadas tejidas.

Estas máquinas tienen generalmente en su centro unos órganos que transmiten órdenes al carro, por ejemplo, la posición de las diferentes levas, la prensa, y los guías que han de moverse en la siguiente carrera del carro. Este memoriza o retiene dichas órdenes, y al final de su recorrido, por medio de un mecanismo de mando en forma de levas fijadas a la máquina y que accionan unos cerrojos, las órdenes retenidas se transmiten a los diferentes órganos del carro y son ejecutadas.

Estas levas fijas se hallan habitualmente atornilladas en las barras de guía de la tricotosa. Hay que desplazarlas para cada carrera variable, y con este objeto se disponen en lugares adecuados orificios de rosca y orificios posicionadores. Cuando se cambia la longitud del recorrido del carro, hay que destornillar esas levas, sacarlas con sus espigas, y fijarlas en los lugares correspondientes al nuevo recorrido.

El objeto del invento es la provisión de un mecanismo de mando del carro capaz de ser adaptado rápidamente y sin necesidad de herramientas a la longitud elegida del recorrido del mismo.

El mecanismo de mando según el invento se caracteriza

341977 ' 2



5 porque las levas están fijadas en un carril deslizable en los soportes, uno de los cuales tiene un pistón posicionador que encaja en muescas del carril, espaciadas de manera que concuerden con las diferentes carreras posibles del carro.

A modo de ejemplo, en los dibujos se ilustra una forma de ejecución del objeto del invento.

La fig. 1, representa el dispositivo visto de frente; y

10 La fig. 2, es una vista lateral según la flecha II de la figura 1.

La barra de guía 1 del carro es generalmente solidaria del bastidor de la máquina de género de punto . Esta barra presenta una ranura 1a, en la que se deslizan los patines del carro. Los bastidores, los carros y sus patines son conocidos, y por eso no se representan. En la barra de guía 1 van fijos los soportes 2 y 3, con ayuda de tornillos 4 y espigas 5. La cara 6, que forma ángulo recto con la base de fijación, está provista de una ranura 7 que sirve de guía al carril 8. El perfil de éste tiene forma de T (fig. 2); su travesaño encaja en la ranura 7, y es retenido por plaquitas 9 atornilladas en la cara 6 de los soportes. De este modo , el carril se encuentra guiado y no puede deslizarse más que en el sentido de su longitud. La parte 8b del carril lleva una leva 10, fijada con tornillos y espigas. La cara 10a de esta leva es curva, y mueve un cerrojo del carro por mediación de un pulsador 11. Tales mecanismos son conocidos, y no se representan. El carril lleva además una pieza de unión en forma de puente 12. En el

15

20

25

30



341977

5

extremo opuesto de éste va fijada una leva 13 que hace funcionar otro pulsador 14 del carro. Conviene apoyar esta leva contra la barra de guía 1, y disponer una ranura 15 en la barra para guiar la leva en sentido transversal.

10

En el ejemplo se admite la posibilidad de seleccionar tres longitudes de recorrido del carro, que pueden ser 130 cm, 150 cm, y 180 cm, según la anchura del artículo que ha de tejerse. Para poder situar el dispositivo en las tres posiciones que corresponden a esos recorridos, se han recortado en el carril tres muescas 16a, 16b, y 16c. El soporte tiene un pistón posicionador 17, que encaja en una u otra de las muescas, y está provisto de un cierre que lo mantiene encajado, por ejemplo de un cierre de bayoneta.

15

20

En el ejemplo, se admite que el aparato que permite variar la longitud del recorrido del carro está constituido de modo que la reducción del recorrido sea simétrica respecto al centro de la máquina. En ésta, hay un mecanismo según el invento a la izquierda, y otro simétrico a la derecha del centro; si la máquina es de dos fonturas, existen mecanismos semejantes a la derecha y a la izquierda, delante y detrás, es decir, cuatro en total; el espaciado entre las muescas es igual en este caso a la mitad de la reducción prevista. Para una máquina con recorridos de 130, 150 y 180 cm, la distancia entre 16a y 16b (fig.1) será de 15 cm, y entre 16b y 16c, de 10 cm; 16a es la muesca de encaje para el recorrido de 180 cm; 16b, la del recorrido de 150 cm, y 16c, la del de 130 cm.

25

341977

2



N O T A

Se reivindica como objeto de esta Patente:

5 1.- Mecanismo de mando de un carro de recorrido se-
lectivamente variable, para tricotosas rectilíneas, situa-
do al final de la carrera del mismo, y que comprende levas
planas montadas sobre soportes fijados en la máquina y des-
plazables según la carrera seleccionada del carro; caracte-
rizado porque las levas van fijas en un carril deslizable
10 en los soportes, uno de los cuales está provisto de un
pistón posicionador que encaja en las muescas del carril,
las cuales están espaciadas de modo que correspondan a los
diferentes recorridos posibles del carro.

15 2.- Mecanismo según la reivindicación 1ª, caracte-
rizado porque los soportes van fijados en una barra (1) de
guía del carro.

3.- Mecanismo según las reivindicaciones 1ª y 2ª, ca-
racterizado porque al menos una leva (13) se apoya contra
la barra de guía.

20 4.- Mecanismo según las reivindicaciones 1ª y 3ª, ca-
racterizado porque la leva que se apoya contra la barra de
guía está unida al carril por un puente.

5.- Mecanismo de mando de un carro de recorrido selec-
tivamente variable para tricotosas rectilíneas.

25 Esta memoria consta de cinco páginas, escritas por
una sólo cara.

BARCELONA,

2 JUN. 1957

P. A.

341977

341977

341977

341977

12 JUN 1977

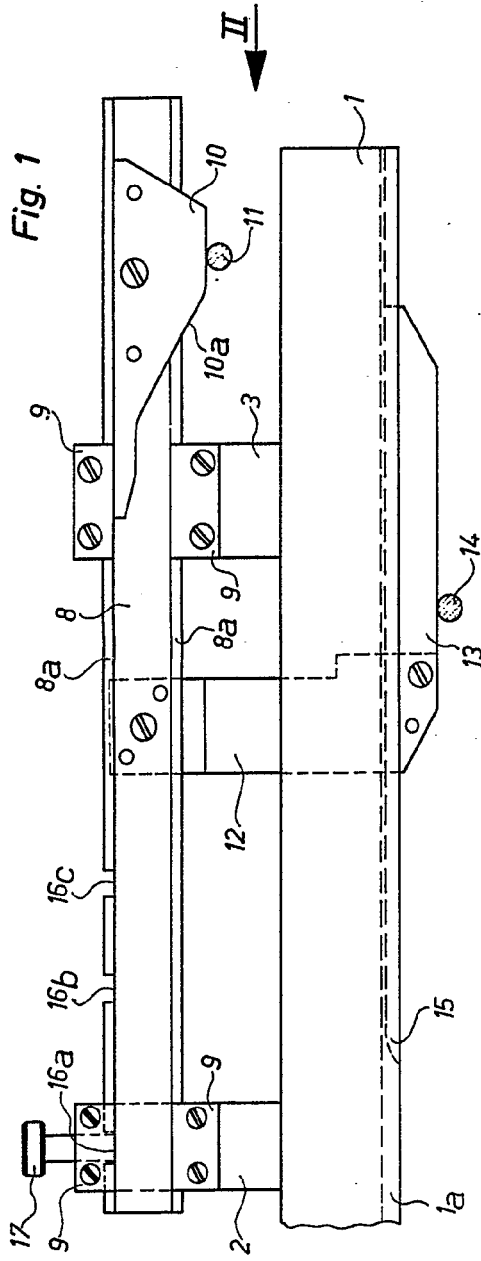


Fig. 1

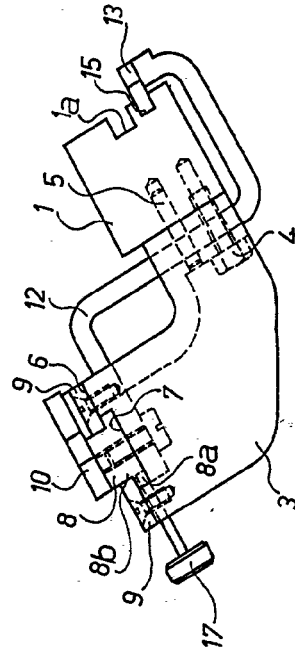
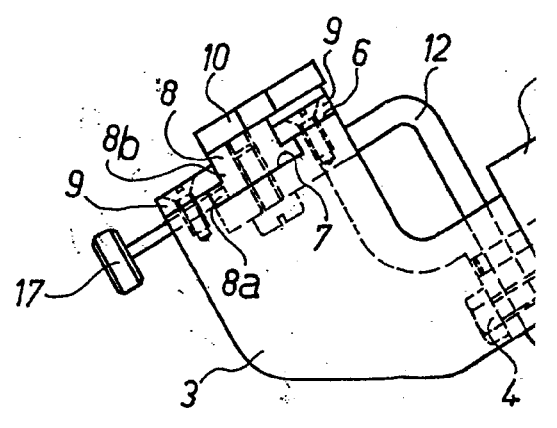
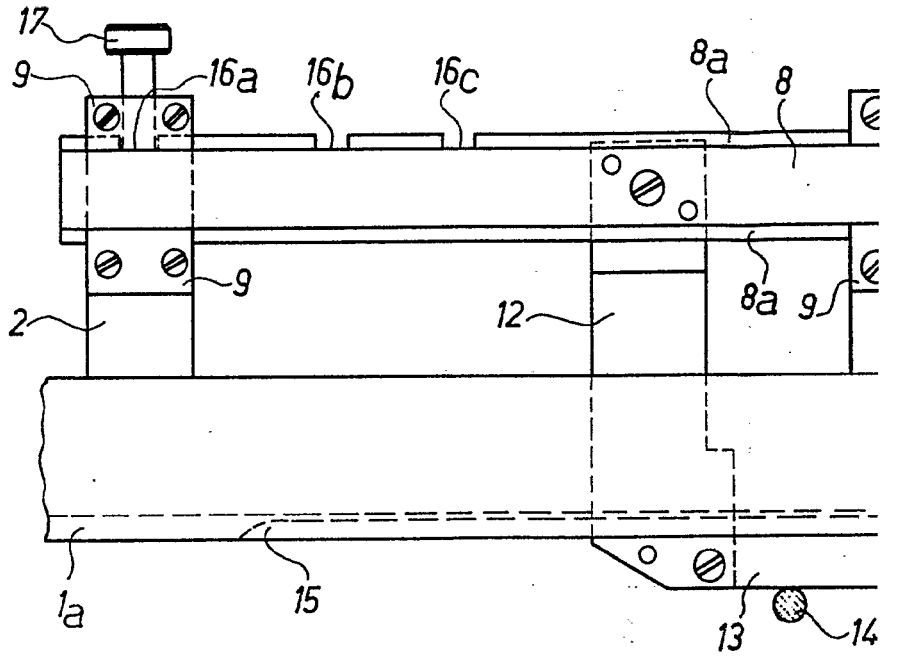


Fig. 2

P.A. [Signature]

341977

341977



341977

341977

2 JUN 1967



Fig. 1

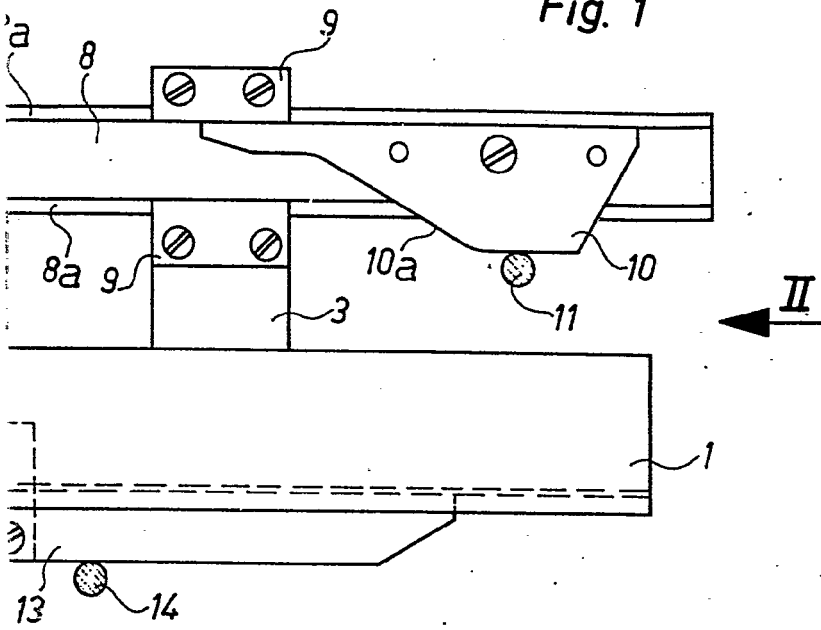
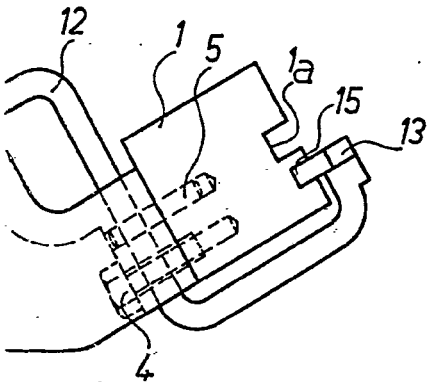


Fig. 2



P.A.
[Handwritten scribbles]