

J J J J J



MEMORIA DESCRIPTIVA

correspondiente a la solicitud de concesión de una...

PATENTE DE INTRODUCCION

SOLICITANTE: HOLZER PATENT A.G., de nacionalidad suiza

RESIDENCIA: ZUG (Suiza)

ENUNCIADO: "ACCIONAMIENTO PARA MECANISMO DE CONEXION ESPECIAL-
MENTE PARA PROGRAMADORES"

Fuente de origen: HOLZER PATENT A.G. de Zug (Suiza)

Prioridad: Patente n.º del



1 La presente memoria descriptiva tiene como fin la declara-
ción del objeto sobre el que ha de recaer el privilegio de explotación
industrial exclusivo en el territorio nacional de una Patente de Intro-
ducción de acuerdo con la vigente Legislación que como el enunciado in-
5 dica se trata de "ACCIONAMIENTO PARA MECANISMO DE CONEXION ESPECIALMENTE
PARA PROGRAMADORES".

El invento se ocupa de un mecanismo de conexión, especialmen-
te para programadores y construcciones semejantes y que puede ser acopla-
do a un mecanismo de tiempo, con posibilidad de un reglaje a mano.

10 Mecanismos de conexión son conocidos y se caracterizan por
los mismos principios, de forma que el eje de conexión es regulable por
medio de un botón girable.

La mayoría de estos accionamientos para mecanismos de cone-
xión presentan la desventaja de que en un continuado giro a mano resulta
15 un insuficiente descanso, cuando no ninguno, para encontrarse en una po-
sición de conexión exacta; con las consiguientes faltas en las conexio-
nes y un eventual deterioro en los contactos.

El invento se ocupa de un mejoramiento en el mecanismo de
conexiones que permita el reglaje de esta mano y un accionamiento con
20 el que se consigue una exacta posición de cierre.

La solución según el invento se consigue por un accionamien-
to para mecanismos de conexión especialmente para programadores y cons-
trucciones semejantes con accionamiento directo o indirecto y un eje de
conexión regulable a mano, así como de unos contactos de accionamiento.
25 El eje de conexión dispone de un piñón de accionamiento, el cual se en-
cuentra sobre una parte dentada opuesta del eje de conexión por la ac-
ción de una fuerza elástica y formado como elemento dentado.

Las ventajas y características del presente invento se obser-
varán con más detalle en el plano adjunto en el que se muestra una forma
30 preferente de realización industrial a la que nos remitimos en nuestra



1 descripción con carácter fundamentalmente explicativo.

La figura 1 muestra esquemáticamente el principio de funcionamiento conforme el invento.

5 La figura 2 muestra el acoplamiento de un piñón de dos dientes en una parte dentada opuesta de dientes aximétricos.

La figura 3 muestra el accionamiento conforme el invento con transmisión intermedia entre el piñón y el eje de conexión.

La figura 4 muestra otra ejecución de mecanismo de conexión.

En ellas se anotan las siguientes particularidades:

10

Nº 1.- Piñón

Nº 2.- Dentado opuesto o corona

Nº 3.- Sentido de la fuerza de opresión elástica del piñón
(1)

Nº 4.- Eje de conexión

15

Nº 5.- Sentido de giro del eje (4)

Nº 6.- Sentido de giro del piñón (1)

Nº 7.- Rueda intermedia

Nº 8.- Levas de conexión

Nº 9.- Contactos

20

Nº 10.- Botón de regulación de contactos

Nº 11.- Motor

Nº 12.- Rueda intermedia

Nº 13.- Leva

Nº 14.- Muecas de la leva (13)

25

Nº 15.- Contacto

Nº 16.- Contacto

Nº 17.- Polos de la red de alimentación del motor (11)

Nº 18.- Pulsador

30

Nº 19.- Posible dirección de la fuerza de opresión elástica del piñón (1).



1 En la figura 1 tenemos el piñón (1), que en el ejemplo ocupa
tres dientes acoplados en la parte dentada opuesta (2) del eje de con-
exión (4). El piñón (1) es desplazable en dirección contraria y radialmente
a la parte dentada, presionando sobre esta parte con fuerza elástica (por
5 medio no dibujado en la figura) en el sentido de la flecha (3). Puede
apreciarse sobre la figura 1 que mediante el consiguiente invento es posi-
ble girar el eje de conexión (4) a mano en la dirección de la flecha (5),
sobre cuyo disco y en su parte dentada ejerce la presión el piñón (1) con
fuerza elástica proporcionada por (3). En esta construcción y debido a la
10 forma que tienen los dientes del piñón puede así mismo girarse en el sen-
tido contrario al de la flecha (5).

La figura 2 muestra otra nueva construcción de un piñón, don-
de los dientes poseen una sección en forma de rodillo cilíndrico, y que
vienen a acoplarse en su función sobre la parte opuesta (2), cuyos dientes
15 son de sección asimétrica.

A causa de esta sección asimétrica de los dientes (2), puede
el eje de conexión (4) girar a mano solamente en dirección de la flecha
(5) siendo interceptado o cortado el movimiento al querer hacer girar el
eje (4) en dirección contraria a la flecha (5). También de esta forma de
20 ejecución tenemos que el piñón (1) es presionado elásticamente contra la
parte dentada por un medio (no dibujado) que le proporciona esta fuerza
elástica. De manera que al ser movido a mano el eje de conexión (4), natu-
ralmente en el sentido de la flecha, los dos rodillos que componen el pi-
ñón (1) se deslizan sobre el canto o cantos de los dientes opuestos, ejer-
25 ciendo en este desplazamiento sobre la parte dentada opuesta (2) una opo-
sición a la presión del medio elástico, o sea contrariamente a la direc-
ción de la flecha (3). Así que la formación asimétrica de los dientes opues-
tos (2) impiden un reglaje o movimiento a mano contrariamente a la direc-
ción de la flecha (5). En un caso semejante no será el piñón (1) apoyado en
30 posición radial a la parte dentada opuesta (2) sino formando con ésta un



1 un ángulo. Así vemos en el ejemplo que el piñón es apoyado de forma que
su desplazamiento sea posible en la dirección de la doble flecha (19),
presionando por medio de la fuerza elástica contra los dientes opuestos
5 (2). Aquí puede apreciarse que igualmente le ocurriría si los dientes
fuesen asimétricos, refiriéndose al impedimento de giro contrario al sentido
de la flecha (5).

En la figura 3 tenemos una construcción que nos muestra en
cierto modo el mecanismo de conexión a que alude el invento, donde entre
el piñón (1) y el eje de conexión (4) se halla una rueda intermedia (7)
10 que acopa y transmite el movimiento desde el eje de conexión (4) al piñón
(1). La figura 3 muestra además sobre el eje de conexión (4) unas levas de
conexión (8) que accionan unos contactos (9) que son regulables por
el botón (10) que se halla en la placa de conexión (4).

La figura 4 muestra otra ejecución del mecanismo de conexión
15 y donde tenemos en (1) el piñón accionado diente a diente. El accionamiento
proviene de un motor (11), el cual impulsa sobre una rueda intermedia
(12) la leva (13) que funciona juntamente con el piñón (1). La leva (13)
posiciona unas muescas (14), cuyo número de muescas es escogido por el
número de dientes del piñón (1). Por medio de la leva (13) son accionados
20 los contactos (15, 16) que se hallan en el circuito de tensión del
motor (11) con los polos (17) de la fuente de tensión formando puente por
el pulsador (18). Con un corto accionamiento del pulsador (18) se cierra
el circuito de corriente del motor (11) y este impulsa sobre la rueda intermedia
(12) la leva (13), de donde son cerrados los contactos (15, 16),
25 dejando libre el pulsador (18). En dicha forma de construcción de la
leva (13) con las dos muescas (14), resulta que cada media vuelta de la
leva (13) abren los contactos (15, 16) y el circuito de tensión del motor
es interrumpido, siendo así que cada media vuelta es retenido el
piñón.

30 Como puede apreciarse, el piñón (1) de la figura 4 es el mis-



1 mo que mostramos en la figura 2, con el número (1), y que poseen la
particularidad de ser prácticos tanto por el buen trabajo que desarrollan
al engrane, como económicamente. En la figura 4 vemos que el piñón (1)
posee un momento especial de descanso. Debiéndose, por este motivo, colo-
5 car las muescas de manera que se interrumpa el circuito de tensión del mo-
tor una vez que el piñón haya conseguido esta posición de descanso.

Descrita suficientemente la naturaleza del presente invento
así como su realización industrial, sólo cabe añadir que en su conjunto y
partes constitutivas es posible introducir cambios de forma, materia y
10 disposición en cuanto tales alteraciones no desvirtúen su fundamento.

La Patente de Introducción que se solicita por diez años para
España, de acuerdo con la vigente Legislación, no se ha dado a conocer
en España; la fuente de origen es: HOLZER PATENT A.G. de Zug (Suiza).

N O T A

15 La Patente de Introducción que se solicita por diez años para
España, deberá recaer sobre "ACCIONAMIENTO PARA MECANISMO DE CONEXION
ESPECIALMENTE PARA PROGRAMADORES"; en todo de acuerdo con las siguientes

R E I V I N D I C A C I O N E S :

20 1ª.- Accionamiento para mecanismo de conexión especialmente
para programadores, caracterizado porque estando destinado a poseer accio-
namiento directo o indirecto y un eje de conexión con reglaje a mano, di-
cho eje de conexión dispone de un piñón de accionamiento el cual se en-
cuentra sobre una parte dentada opuesta del eje de conexión por una fuer-
za elástica y conformado como elemento dentado con reglaje a mano.

25 2ª.- Accionamiento para mecanismo de conexión especialmente
para programadores, en todo de acuerdo con la reivindicación anterior,
caracterizado porque la parte dentada que se halla entre el piñón y los
dientes opuestos es asimétrica, permitiendo el reglaje solamente en una
dirección.

30 3ª.- Accionamiento para mecanismo de conexión especialmente



1 ▶ para programadores, en todo de acuerdo con la reivindicación primera,
1 caracterizado porque el piñón forma un ángulo con el radio de la parte
dentada opuesta, en su desplazamiento.

5 4ª.- Accionamiento para mecanismo de conexión especialmente
para programadores, en todo de acuerdo con la reivindicación primera,
5 caracterizado porque entre el piñón y el eje de conexión hay una rueda
intermedia en contacto con la parte dentada opuesta.

10 5ª.- Accionamiento para mecanismo de conexión especialmente
para programadores, en todo de acuerdo con la reivindicación primera,
caracterizado porque el número de dientes es igual al número de conexio-+
10 nes que se deseen.

15 6ª.- Accionamiento para mecanismo de conexión especialmente
para programadores, en todo de acuerdo con la reivindicación primera,
caracterizado porque existen una o más placas de leva, de las que una
por lo menos se halla en contacto con la placa dentada opuesta.

20 7ª.- Accionamiento para mecanismo de conexión especialmente
para programadores, en todo de acuerdo con la reivindicación primera,
caracterizado porque el piñón está formado por un accionamiento paso a
paso y cuyos intervalos de paso están seleccionados con la posición del
piñón.

20 8ª.- Accionamiento para mecanismo de conexión especialmente
para programadores, en todo de acuerdo con las reivindicaciones primera
y séptima, caracterizado porque el piñón es retenido en la posición de
máxima relación de transmisión.

25 9ª.- "ACCIONAMIENTO PARA MECANISMO DE CONEXION ESPECIALMENTE
25 PARA PROGRAMADORES".

Según queda sustancialmente descrito en la presente memoria
que consta de siete hojas mecanografiadas por una sola cara acompañada
de sus correspondientes dibujos.

30 Madrid, 16 de setiembre de 1.968

El Agente Oficial



Fig 1

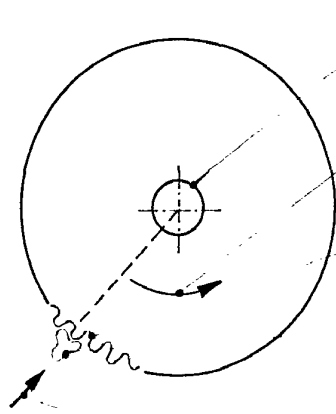


Fig 2

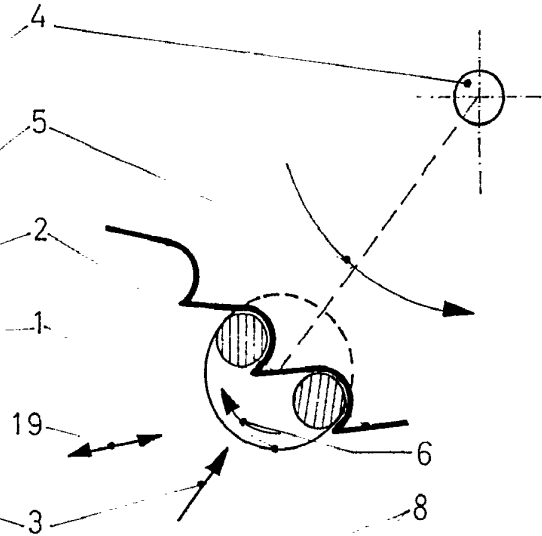


Fig 3

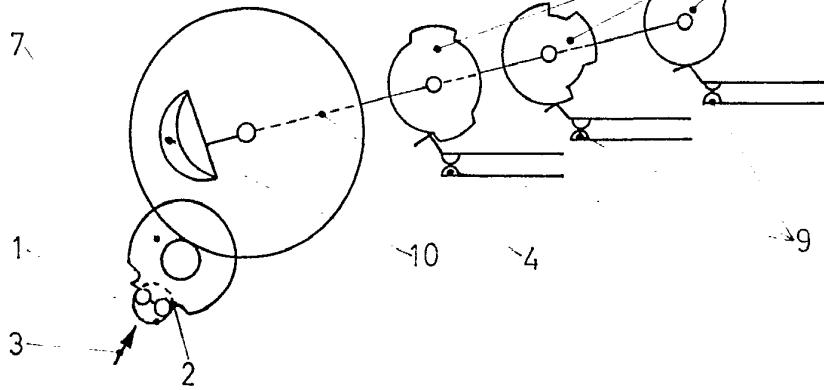
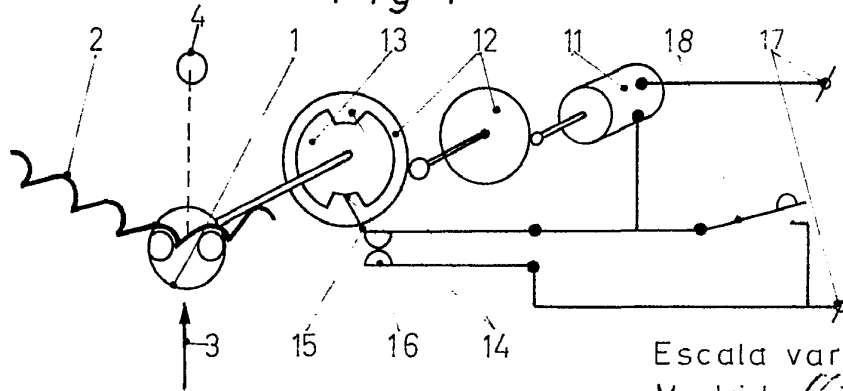


Fig 4



Escala variable
Madrid - 16-7-08
El Agente Oficial

Fdo. M. Fernandez-Loaysa.