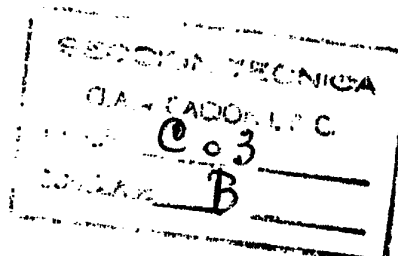




369,185 27



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

a favor de Don José María SEMPERE COLOMINA, de nacionalidad española, residente en Barcelona, Calle Robreño, 64-66, por "MECANISMO DE ACCIONAMIENTO DE PLATOS PORTAMOLDES EN MÁQUINAS SOPLADORAS DE CUERPOS HUECOS".

- . -

MEMORIA DESCRIPTIVA

La presente invención se refiere a un mecanismo de accionamiento de platos portamoldes en máquinas sopladoras de cuerpos huecos.

5. La mayor parte de las máquinas utilizadas para el soplado de cuerpos huecos, tales como botellas y recipientes en general, etc., se caracterizan por comprender dos bancadas en forma de escote o cuello de cisne, las cuales soportan las placas portamoldes, que son movidas independientemente por pistones separados.

10. El principal inconveniente de estas máquinas



radica en este último hecho la multiplicidad de pistones, pues todo sistema a base de fluido accionando simultaneamente varios pistones no consigue los esfuerzos ni movimientos perfectamente iguales, ya que es practicamente imposible lograr flujos idénticos por distintas tuberías, donde curvaturas, rácores, etc., están sujetos a variaciones, imperceptibles a veces, pero que aún así dejan sentir sus efectos.

5. En general, se ha querido resolver este inconveniente recurriendo a aditamentos mecánicos, tales como sistemas de cremalleras y engranajes.

Más interés tiene sin embargo la disposición de la invención, la cual ha convenido en anular uno de los pistones, haciendo trabajar el segundo con un movimiento alternativo de distinto sentido y con un efecto doble.

10. Se caracteriza esencialmente este mecanismo por el hecho de presentar uno de los platos enfrentados fijo a uno de los extremos de unas barras paralelas, deslizantes en guías fijas y unidas mediante una traviesa por el otro extremo, en tanto que el otro plato está guiado deslizante sobre dichas barras, estando el mismo y la traviesa unidos cada uno de ellos, a uno de los elementos movibles de un martinete o gato accionado mediante fluido a presión, así como a sendas cremalleras que engranan simultáneamente y en puntos diametralmente opuestos sobre un piñón loco en un eje fijo.

15. El martinete consiste en un cilindro hidráulico



co de doble efecto cuyo cilindro está unido a la traviesa asociada con el primer plato siendo dicho cilindro alimentado alternativamente por sus dos extremos a fin de comunicar movimientos recíprocos y alternativos a dichos platos.

5. Los dibujos adjuntos representan, a título ilustrativo pero no limitativo, un caso práctico de realización del mecanismo según la invención.

10. En dichos dibujos: La figura única es una vista en planta del citado mecanismo.

15. De acuerdo con la invención, y como ya se indicó, se ha convenido en disponer en el presente mecanismo de accionamiento de platos portamoldes un martinete o gato hidráulico -1- de doble efecto en lugar de los dos que acostumbraban a figurar en mecanismo precedentes, cuyas desventajas ya han sido especificadas. Con esta nueva disposición, los dos platos portamoldes -2- y -3- enfrentados están montados de forma que el primero -2- está fijo a los extremos -4- de las barras paralelas -5-, las cuales son susceptibles de deslizar en las guías fijas -6-, en tanto que el segundo plato -3- está montado en posición opuesta al primero y con posibilidad de deslizar sobre las mismas barras -5-, intermediando en el montaje de ambos platos -2- y -3- sendas traviesas -7- y -8- previstas a los extremos de las barras.

25. Un único gato hidráulico -1- está previsto para mover los platos -2- y -3- en el sentido de acerca-



- miento y alejamiento mutuo de los mismos. Al efecto, este gato hidráulico de doble efecto, con dos extremos de alimentación señalados por las flechas a y b, está conectado a la traviesa -7- solidaria al plato -2-, y se completa con sendas cremalleras -9- y -10-, que engranan en puntos diametralmente opuestos del piñón -11- montado loco en el eje fijo -12-, estando conectados los extremos de dichas cremalleras, respectivamente, a la traviesa -7- y a la traviesa -8-.
- 5.
10. Como es fácil comprender la alimentación del gato en el sentido que indica la flecha a supone el acercamiento de los dos platos portamoldes -2- y -3-, en tanto que la alimentación en el sentido de la flecha b supone su separación.
15. La solución propuesta por la presente invención permite una estructuración de los platos portamoldes muy diferente de las usuales y más ventajosa dado que se encuentran liberados de todo lo que impedía el fácil acceso a los mismos, tanto lateral y frontal, como superior e inferior, hecho interesante tanto desde el punto de vista del montaje de los semimoldes como desde el punto de inspección y manutención. Otra ventaja digna de ser tenida en cuenta es la consiguiente reducción de la masa global del mecanismo, lo que permite prever la construcción de sistemas basculantes o pendulares de muy poca inercia.
- 20.
- 25.

Si bien aquí se ha aplicado este mecanismo al accionamiento específico de los platos portamoldes, puede utilizarse igualmente para el mecanismo de corte



y transporte de los cuerpos huecos en el interior de los moldes.

- Serán independientes del alcance de la presente invención los detalles y características accesorias de los elementos que la integran y, en general, cuanto no altere el espíritu de las siguientes reivindicaciones.
- 5.

- . -

N O T A -

Se reivindica como objeto de la presente patente de invención:

10. L. Mecanismo de accionamiento de platos: portamoldes en máquinas sopladoras de cuerpos huecos, caracterizado esencialmente por el hecho de estar uno de los platos enfrentados fijo a uno de los extremos de unas barras paralelas, deslizantes en guías fijas y unidas mediante una traviesa por el otro extremo, en tanto que el otro plato está guiado deslizante sobre dichas barras, estando el mismo y la traviesa unidos, cada uno de ellos, a uno de los elementos movibles de un martinete o gato accionado mediante fluido a presión, así como a sendas cremalleras que engranan simultáneamente y en puntos diametralmente opuestos sobre un piñón loco en un eje fijo.
- 15.
- 20.
2. Mecanismo de accionamiento de platos portamoldes en máquinas sopladoras de cuerpos huecos, según



la reivindicación 1, caracterizado por consistir el martinete en un cilindro neumático de doble efecto cuyo cilindro está unido a la traviesa asociada con el primer plato, siendo dicho cilindro alimentado alternativamente por sus dos extremos a fin de comunicar movimientos recíprocos y alternativos a dichos platos.

3. Mecanismo de accionamiento de platos portamoldes en máquinas sopladoras de cuerpos huecos.

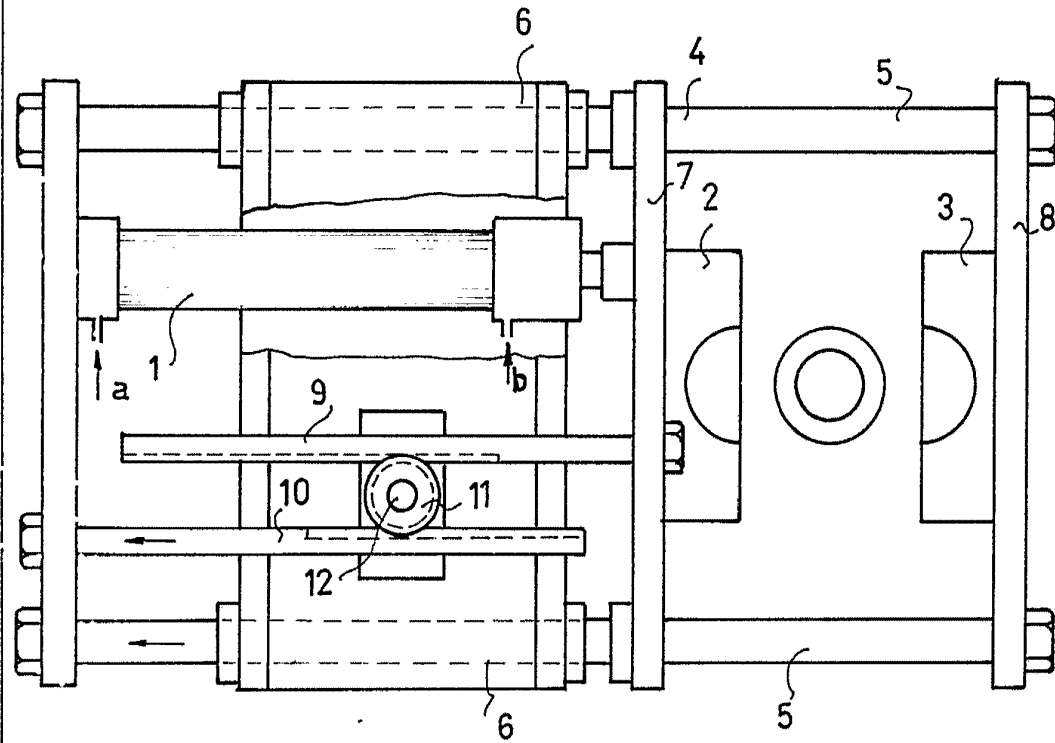
Barcelona, 27 de junio de 1969

José María SEMPERE COLOMINA

I. a.

A large, stylized handwritten signature in black ink, written over the typed name and the 'I. a.' text. The signature is highly cursive and extends across the width of the text area.

D. JOSÉ M^o SEMPERE COLOMINA. 369185 Hoja única



17.866 / 1

Barcelona 27 junio 1969
José M^o Sempere Colomina
p.a.