



369289

SECCION TECNICA
CLASIFICACION I. P. C.
CLASE G-05
SUBCLASE B

MEMORIA DESCRIPTIVA

=====

5. Correspondiente al registro de Patente de Introducción que, por diez años, se solicita, a favor de Don Diego CARRERAS CASELLAS, de nacionalidad española, residente en Barcelona, calle de Calabria nº. 37, - - - - -

p o r

"PERFECCIONAMIENTOS INTRODUCIDOS EN LOS MECANISMOS ELECTRO-MECANICOS DE MANDO MULTIPLE".

=====

10. El objeto de la presente Patente se refiere a unos perfeccionamientos introducidos en los mecanismos electromecánicos de mando múltiple, merced a los cuales se logra en primer lugar, que los sustentadores de las lengüetas de los contactos, presenten, en una sola operación de moldeo,



la cabeza con aberturas, cuerpo y pie así como una uña de anclaje del sustentador en el armazón metálico.

5. Igualmente cada cabezal del sustentador no puede descender más de lo debido en el interior del armazón, en virtud de que la abertura de la superficie de apoyo es menor que la anchura del cabezal.

También el cuerpo de cada sustentador tiene un pie de apoyo en el cigüeñal de accionamiento simultáneo de los sustentadores situados en el armazón.

10. Asimismo existen medios de acuíado para la afianzación del cuerpo del sustentador en las fases de paro.

15. Por otra parte, para evitar movimientos incorrectos en el funcionamiento de los aparatos, en vez de un solo electroimán de accionamiento se disponen dos, uno en cada extremo del cigüeñal, trabajando sincronizadamente.

20. Otra de las ventajas es la de que el aparato obtenido, tiene unos medios de fijación especiales, que se verán más adelante, que permiten que el conjunto del armazón bascule hacia adelante, dejando al descubierto su parte trasera en donde están colocadas las conexiones oportunas y de esta forma el operario reparador tenga fácil acceso a las mismas en caso de avería, sin necesidad de retirar el aparato de la máquina en que esté emplazado.

25. Para una correcta interpretación se describe, a continuación, un caso de realización práctica, a título de ejemplo no limitativo, de un mecanismo electromecánico de mando múltiple, construido según estos perfeccionamientos, acompañándose de una hoja de dibujos en la que:

30. En la figura 1, se represente el mecanismo en vista frontal y acortado.

En la figura 2, una vista a 90° de la anterior.



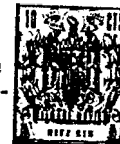
Y en la figura 3, una vista por la cara opuesta de la figura 1.

Consiste, la invención en que cada uno de los sustentadores de grupos de láminas contactoras de apertura y cierre de uno o múltiples circuitos, se constituye por un perfil de sección en doble "T" de material dieléctrico, moldeado, que en la misma operación de moldeo se le determinan la cabeza (1), con aberturas, paralelas (2), superpuestas, cuerpo (3) y pie (4 y 5) así como una uña perpendicular en la cara interna del cuerpo (no representada) y un apéndice (6), sensiblemente axial, parcialmente circundado por una abertura (7).

Los sustentadores se colocan ensartados, perpendicularmente, en el armazón metálico (8) de soporte común de manera que el cabezal (1) queda sobre de la superficie transversal de apoyo del armazón no pudiendo descender más de lo debido en virtud de que la abertura de la superficie de apoyo es menor que la anchura del cabezal y por tanto aquella lo retiene en sus movimientos de descenso cuando el borde inferior sobresaliente (9) choca con el borde de la abertura menor del soporte (8).

En el extremo inferior del cuerpo del sustentador figura un pie (4 y 5) que permite el apoyo del mismo contra el cigüeñal (10) de elevación simultáneo de todos los sustentadores emplazados en el armazón (8).

La uña dispuesta en la cara interna del cuerpo de cada sustentador tiene la doble finalidad de servir de ancla para cuando el sustentador después que ha alcanzado la máxima altura en virtud del cigüeñal elevador (10) y en su iniciación de descenso el sustentador apoya entonces contra



el borde superior de la placa (11) de enclavado del mismo cuando la placa de enclavamiento, solicitada por el electroimán oportuno, cambia de angularidad dejando escapar dicha uña, con lo que al descender el sustentador a su posición de desenclavado entonces presiona contra el dorso de la placa (11) sin posibilidad de que ésta pueda variar de angularidad, actuando entonces de cuña.

En el apéndice sensiblemente axial (7) situado en el cuerpo del sustentador y que sobresale, ligeramente del dorso del mismo y en un lugar determinado sobre de la zona de la uña de anclaje, se engarza el extremo del muelle helicoidal (12), que emplazado inclinadamente, tiene su otro extremo unido a la superficie transversal del soporte.

La placa metálica (11) de apoyo de la uña del sustentador, está situada atravesando una abertura del soporte y su extremo inferior sobresaliente tiene unido el extremo de un muelle situado, (no representado) inclinadamente, debajo de la superficie de soporte y que tiende siempre a mantener inclinada la placa (11), es decir, su extremo superior, separado del electroimán (13).

Para evitar movimientos incorrectos por la acción de la fuerza accionadora de un solo electroimán (14) en uno de los extremos del cigüeñal (10) elevador de todos los soportes, se dispone en cada extremo del cigüeñal (10) un electroimán (14) trabajando sincronizadamente por lo que el repartimiento de esfuerzo equilibra el movimiento útil del cigüeñal (10).

El armazón (8) del conjunto, a través de los orificios oportunos, se apoya en dos pies, laterales (15), de perfil en ángulo diedro que están provistos de tornillos de presión ensartados en aquellos orificios del pie y palomilla



(16) de apriete que al aflojarla permiten que el conjunto del armazón (8) bascule hacia adelante y por tanto dejen al descubierto su parte trasera en donde están colocadas las conexiones oportunas y tener fácil acceso a las mismas en caso de avería.

Habiéndose descrito ampliamente la naturaleza del invento, así como su realización en la práctica, se hace constar que el mismo es susceptible de variaciones de detalle, sin que por ello se altere su principio fundamental que constituye la esencia de la invención.

N O T A

Hecha la descripción del presente invento, se declaran como nuevas y de propia invención, las siguientes reivindicaciones:

1ª.- Perfeccionamientos introducidos en los mecanismos electromecánicos de mando múltiple, caracterizados por el hecho de que cada uno de los sustentadores de grupos de láminas contactoras de apertura y cierre de uno o múltiples circuitos, se constituye por un perfil de sección en doble "T" de material dieléctrico, moldeado, que en la misma operación de moldeo se le determinan la cabeza, con aberturas, paralelas, superpuestas, cuerpo y pie así como una uña perpendicular en la cara interna del cuerpo (no representada) y un apéndice, sensiblemente axial, parcialmente circundado por una abertura.

2ª.- Perfeccionamientos introducidos en los mecanismos electromecánicos de mando múltiple, según la anterior reivindicación, en los que los sustentadores se colocan ensartados, perpendicularmente, en el armazón metálico de



soporte común de manera que el cabezal queda sobre de la superficie transversal de apoyo del armazón no pudiendo descender más de lo debido en virtud de que la abertura de la superficie de apoyo es menor que la anchura del cabezal y por tanto aquella lo retiene en su movimiento de descenso cuando el borde inferior sobresaliente choca con el borde de la abertura menor del soporte.

5. 3ª.- Perfeccionamientos introducidos en los mecanismos electromecánicos de mando múltiple, según las anteriores reivindicaciones, en los que en el extremo inferior del cuerpo del sustentador figura un pie que permite el apoyo del mismo contra el cigüeñal de elevación simultáneo de todos los sustentadores emplazados en el armazón.

10. 4ª.- Perfeccionamientos introducidos en los mecanismos electromecánicos de mando múltiple, según las anteriores reivindicaciones, en los que la uña dispuesta en la cara interna del cuerpo de cada sustentador tiene la doble finalidad de servir de ancla para cuando el sustentador después que ha alcanzado la máxima altura en virtud del cigüeñal elevador y en su iniciación de descenso el sustentador apoya entonces contra el borde superior de la placa de enclavado del mismo cuando la plaza de enclavamientos, solicitada por el electroimán oportuno, cambia de angularidad dejando escapar dicha uña, con lo que al descender el sustentador a su posición de desenclavado entonces presiona contra el dorso de la placa sin posibilidad de que ésta pueda variar de angularidad, actuando entonces de cufía.

15. 5ª.- Perfeccionamientos introducidos en los mecanismos electromecánicos de mando múltiple, según las anteriores reivindicaciones, en los que en el apéndice sensiblemente axil situado en el cuerpo del sustentador y que sobre

20.

25.

30.

30 JUN



sale, ligeramente del dorso del mismo y en un lugar determinado sobre de la zona de la uña de anclaje, se engarza el extremo del muelle helicoidal, que emplazado inclinadamente, tiene su otro extremo unido a la superficie transversal del soporte.

5.

6ª.- Perfeccionamientos introducidos en los mecanismos electromecánicos de mando múltiple, según las anteriores reivindicaciones, en los que la placa metálica de apoyo de la uña del sustentador, está situada atravesando una abertura del soporte y su extremo inferior sobresaliente tiene unido el extremo de un muelle situado, (no representado) inclinadamente, debajo de la superficie de soporte y que tiende siempre a mantener inclinada la placa, es decir, su extremo superior, separado del electromán.

10.

15.

7ª.- Perfeccionamientos introducidos en los mecanismos electromecánicos, de mando múltiple, según las anteriores reivindicaciones, en los que para evitar movimientos incorrectos por la acción de la fuerza accionadora de un solo electroimán en uno de los extremos del cigüeñal elevador de todos los soportes, se dispone en cada extremo del cigüeñal un electroimán trabajando sincronizadamente por lo que el repartimiento de esfuerzo equilibra el movimientos útil del cigüeñal.

20.

25.

8ª.- Perfeccionamientos introducidos en los mecanismos electromecánicos, de mando múltiple, según las anteriores reivindicaciones, en los que el armazón del conjunto, a través de los orificios oportunos, se apoya en dos pies, laterales, de perfil en ángulo diedro que están provistos de tornillos de presión ensartados en aquellos orificios del pie y palomilla de apriete que al aflojarla permiten que el conjunto del armazón bascule hacia adelante y por

30.



tanto dejan al descubierto su parte trasera en donde están colocadas las conexiones oportunas y tener fácil acceso a las mismas en caso de avería.

5. 9ª.- PERFECCIONAMIENTOS INTRODUCIDOS EN LOS MECANISMOS ELECTROMECAÑICOS DE MANDO MULTIPLE.

Según se describe y reivindica en la presente Memoria descriptiva que consta de ocho hojas foliadas y escritas por una sola cara y acompañada de una hoja de dibujos.

10. Barcelona para Madrid, a treinta de Junio de mil novecientos sesenta y nueve.

P.A.,

Aicha
P.

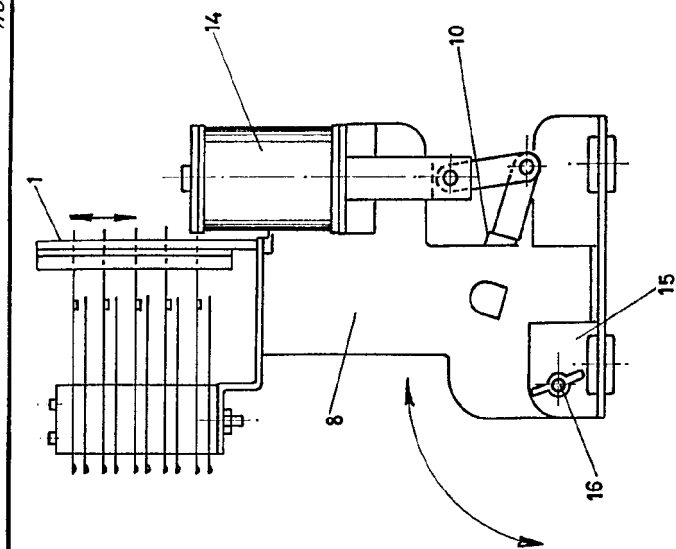


FIG. 2

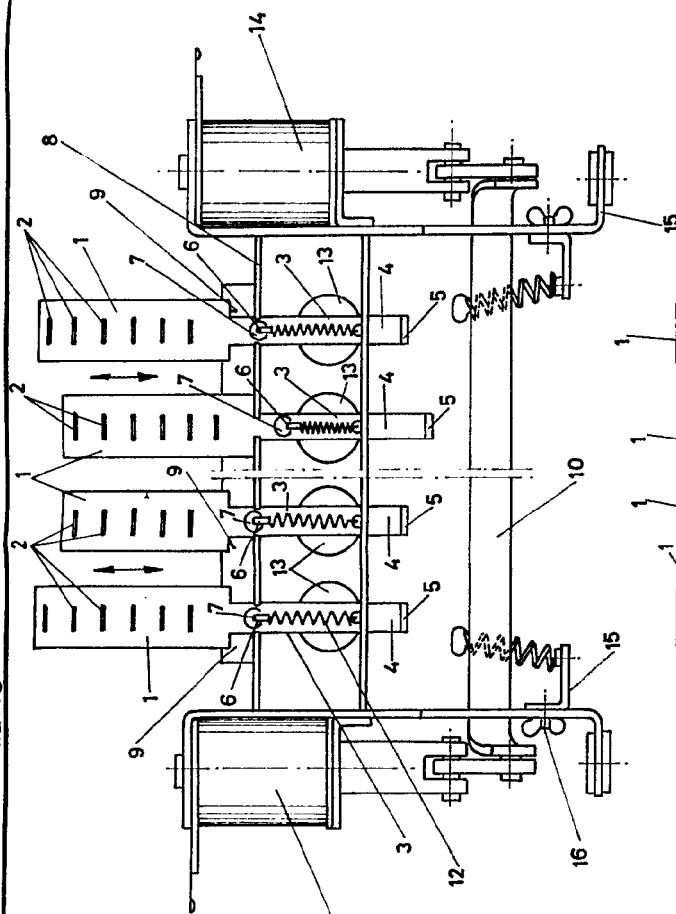


FIG. 1

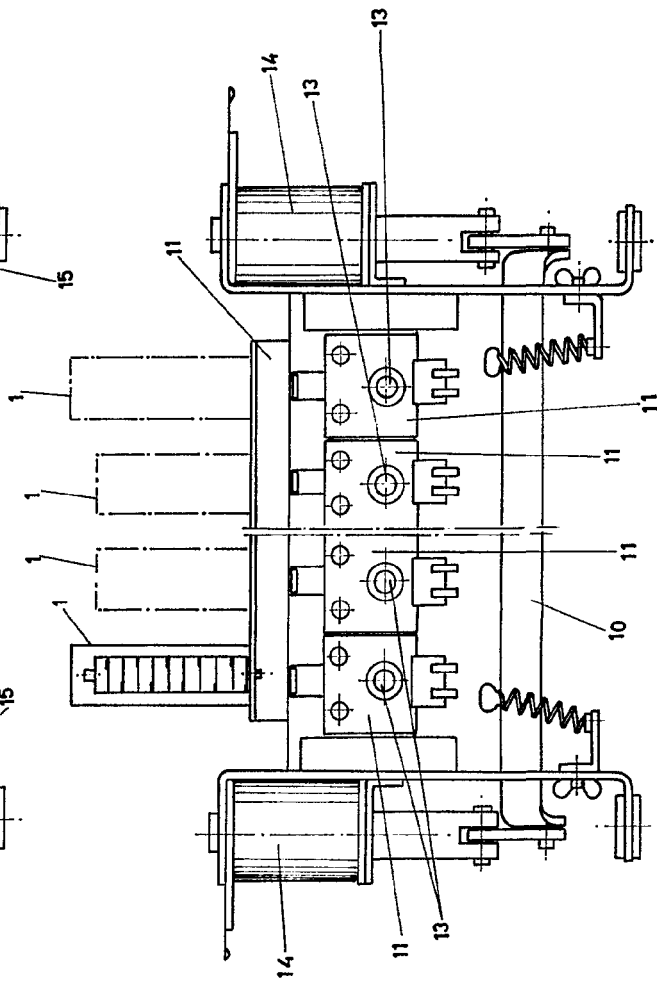


FIG. 3

Barcelona p.^o Madrid, 30 de Junip de 1969.

P.a.

Handwritten signature or initials.

D. DIEGO CARRERAS CASELLAS

FIG. 1

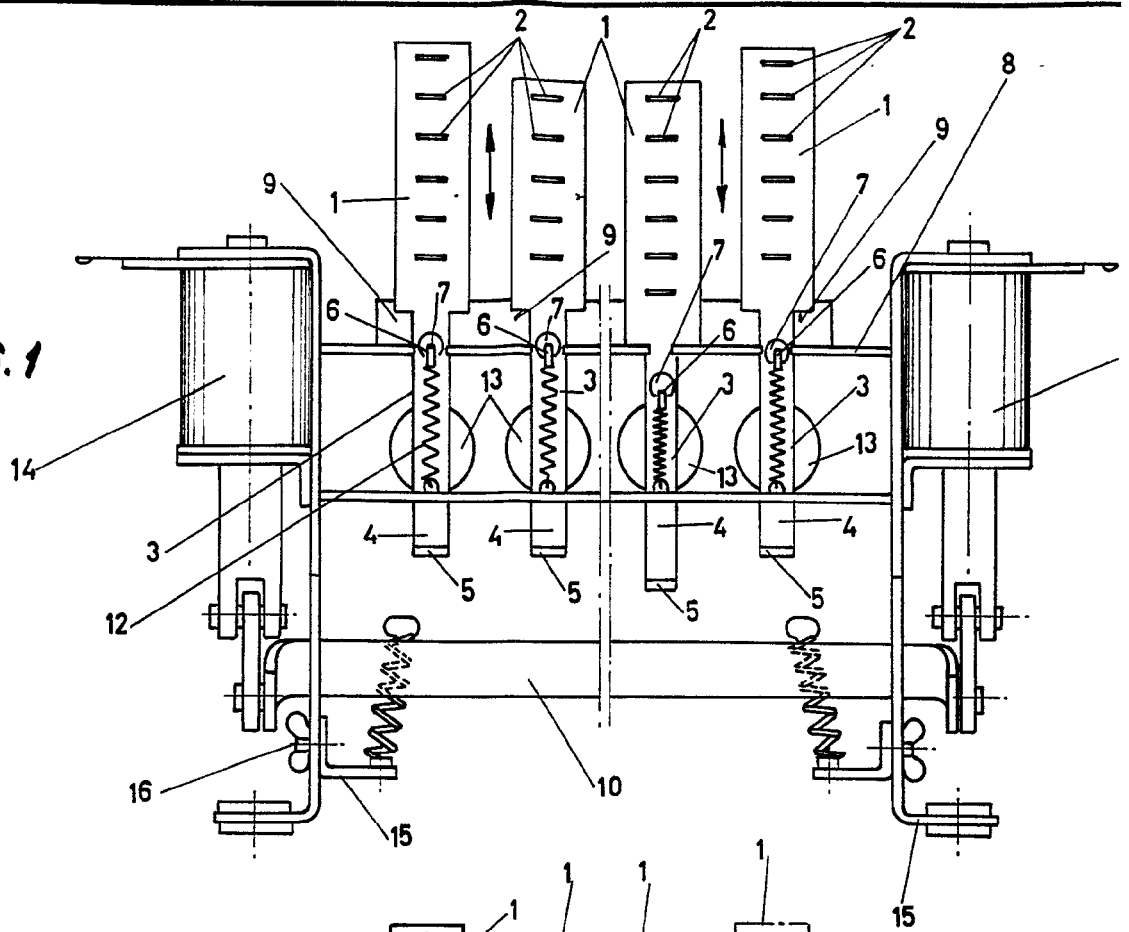
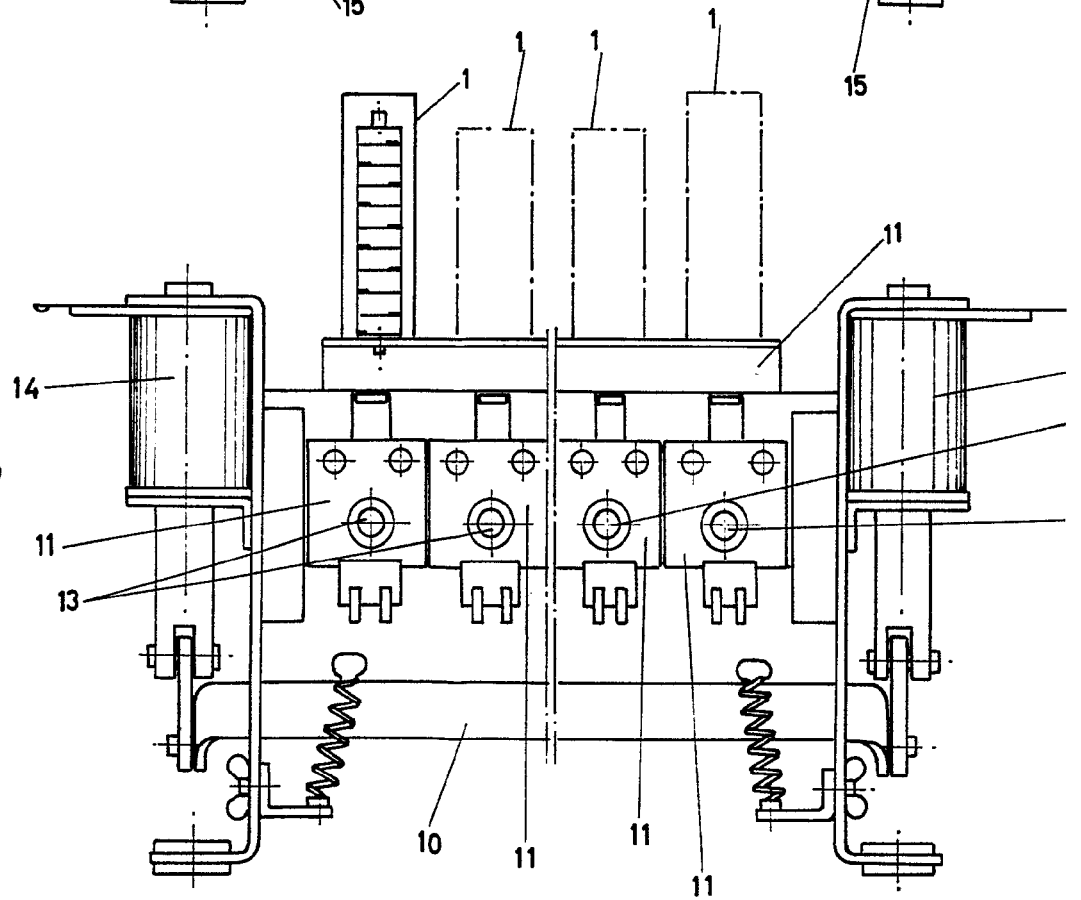


FIG. 3



Escala variable

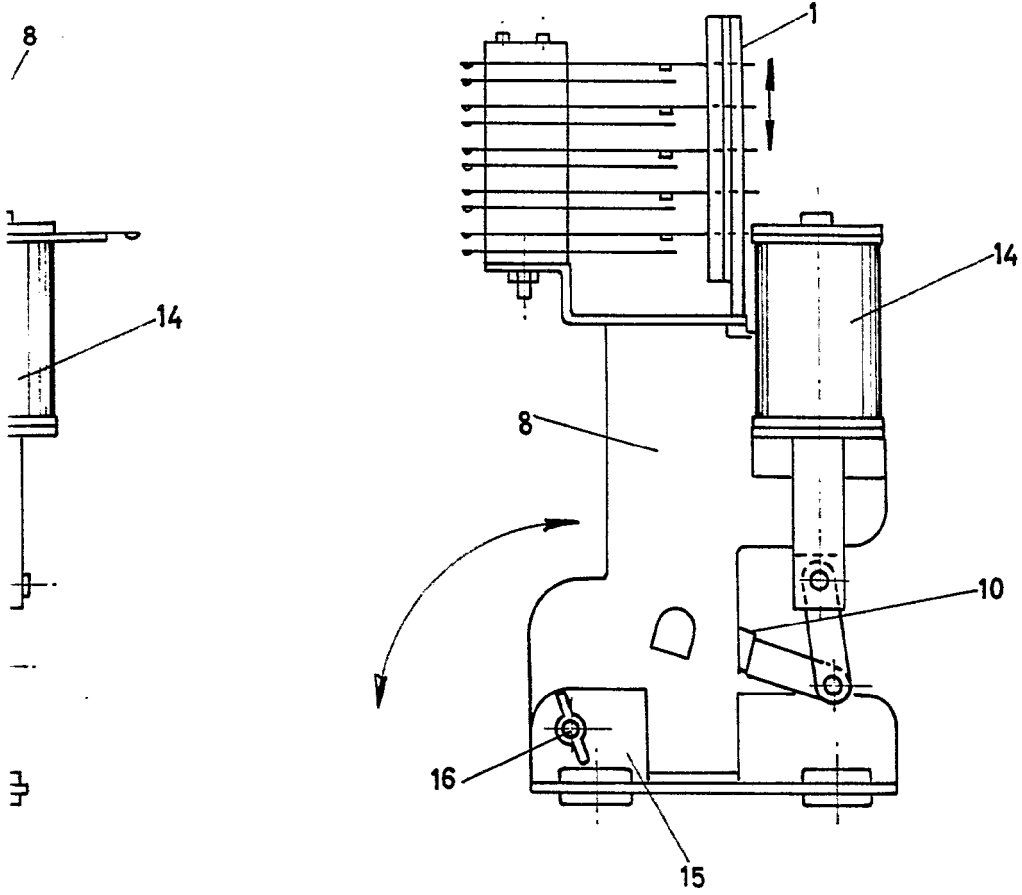
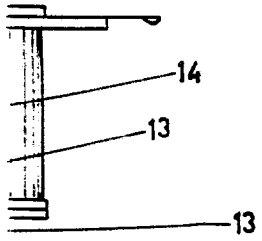


FIG. 2



Barcelona p.^a Madrid, 30 de Junio de 1969.
p.a.