

405688

9 AGO. 1938



Int. Cl.: 6056, A22C

405688

MEMORIA DESCRIPTIVA

correspondiente a la solicitud de concesión de una

PATENTE DE INVENCION

SOLICITANTE: TOWNSEND ENGINEERING COMPANY

RESIDENCIA: DES MOINES, IOWA, ESTADOS UNIDOS.

ENUNCIADO: MECANISMO DE CONTROL DE UNA CUCHILLA
PARA UNA MAQUINA DESOLLADORA.

Prioridad: Patente n.º del

TP.

4 0 5 6 8 8

- 2 -



Extracto de la descripción

Mecanismo automático de control de una cuchilla para máquinas desolladoras de carne, que comprende un rodillo de agarre de la piel lateralmente extendido y provisto de una cuchilla desplazablemente situada junto a él. Un medio productor de fuerza está conectado al rodillo de agarre para causar su rotación, de manera que pueda desplazarse una capa de carne hacia atrás en dirección de la cuchilla para separar una capa de piel de la misma. Un medio de control de la cuchilla está conectado a los extremos opuestos de ésta para producir su movimiento automático a una posición de corte tras su contacto con la carne. Cada medio de control de la cuchilla comprende una placa terminal asegurada al extremo de aquélla y provista de un medio de soporte impulsado y conectado a aquélla, que ofrece una resistencia elástica al movimiento ascendente de la cuchilla desde el rodillo de agarre. Un brazo de soporte está asegurado al referido medio de soporte y funcionalmente conectado a un brazo acodado que tiene su eje de rotación por debajo y delante del eje de rotación del rodillo de agarre. El extremo posterior del brazo acodado está articuladamente conectado al extremo superior de una barra impulsada a resorte que está articulada y deslizablemente conectada junto a su extremo inferior a una palanca de control. Esta palanca puede desplazarse selectiva y articuladamente a una primera posición, de manera que la cuchilla se mueva hacia el exterior y hacia atrás desde el rodillo de agarre, a efectos de limpieza. La palanca de control se coloca elástica y normalmente en una segunda posición, en la que la cuchilla puede desplazarse a su posición de corte. El con-

405688



1 tacto de la carne con la cuchilla determina el despla-
 miento articulado del brazo de soporte y del brazo acodado,
 causando así el movimiento descendente elástico y desliza-
 ble de la barra impulsada a resorte contra la resistencia
5 elástica impuesta a la misma, respecto a la palanca de con-
 trol, para permitir el movimiento de la cuchilla a su posi-
 ción de corte a fin de separar la capa de piel de la carne.
 La incisión inicial e instantánea de la cuchilla en la car-
 ne es acentuada y acelerada mediante giro de la primera
10 desde su posición adyacente al rodillo de agarre, hacia
 atrás y hacia abajo a su posición de corte.

 Un problema de los dispositivos desolladores del
 arte anterior es el número límite de piezas de carne que
 pueden desollarse en un período de tiempo determinado. En
15 algunas máquinas, el ciclo de desuello se controla manual-
 mente y en otras la máquina se ajusta para efectuar su ci-
 clo un número determinado de veces solamente, durante un
 período de tiempo fijo.

 Es por consiguiente un objeto de esta invención
20 proporcionar un medio para desollar carne, que incrementa
 grandemente el número de piezas de aquélla que pueden deso-
 llarse en un período determinado. A este mismo respecto,
 es otro objeto de la invención proporcionar un medio para
 desollar carne, que permita el rápido y automático despla-
25 zamiento de la cuchilla desolladora a una posición de cor-
 te, de manera que no quede un exceso de grasa en el borde
 de la piel inicialmente cortada de la carne.

 Otro objeto de la invención es la provisión de
 un mecanismo de control automático de la cuchilla, que se
30 desplaza automáticamente a una posición de corte tras el

405688

- 4 -

- 9 AGO. 1948



1 contacto con la carne, acentuando y acelerando así la incisión inicial e instantánea de la cuchilla en la carne.

5 Otro objeto de la invención es la provisión de un mecanismo de control automático de la cuchilla para máquinas desolladoras de carne provistas de medios para permitir que la cuchilla compense varios espesores de piel.

10 Otro objeto es el de proporcionar un mecanismo de control automático de la cuchilla para máquinas desolladoras de carne, que permite el movimiento articulado de aquélla hacia el exterior desde el rodillo de agarre, a efectos de limpieza.

15 Otro objeto de la invención es proporcionar un mecanismo de control automático de la cuchilla para máquinas desolladoras de carne que coloca automáticamente aquélla en su posición de corte, de manera que la capa de piel sea eficazmente separada de la carne.

20 Otro objeto es la provisión de un mecanismo de control automático de la cuchilla para máquinas desolladoras de carne que mueve automáticamente la citada cuchilla desde su posición de corte a una posición adyacente al rodillo de agarre después de que la capa de piel ha sido separada de la carne, de manera que la cuchilla se encuentre en posición de desplazamiento hacia su contacto con la siguiente pieza de carne.

25 Otro objeto es la provisión de un mecanismo de control automático de la cuchilla para máquinas desolladoras de carne que coloca automáticamente aquélla en una adecuada posición respecto al rodillo de agarre y a la carne.

30 Otro objeto es el de proporcionar un mecanismo de control automático de la cuchilla para máquinas desolla-

405688

- 5 -

- 9



1 doras de carne, que es de fabricación económica, de uso duradero y de aspecto refinado.

Estos y otros objetos resultarán evidentes para los expertos en la materia.

5 La invención consiste en la construcción, disposiciones y combinación de las diversas partes del dispositivo, mediante las cuales se consiguen los objetos considerados, tal como más adelante se expone con mayor detalle, se indica específicamente en las reivindicaciones y se ilustra en los adjuntos dibujos, en los cuales:

10 La figura 1 es una vista en perspectiva frontal de una máquina desolladora de carne provista del mecanismo de control automático de la cuchilla de esta invención.

15 La figura 2 es una vista en sección fragmentaria y ampliada, observada a lo largo de la línea 2-2 de la figura 1, que ilustra la posición de la cuchilla antes de que la carne entre en contacto con ella.

La figura 3 es una vista en alzado lateral fragmentaria de la máquina de la figura 1.

20 La figura 4 es una vista similar a la figura 2, pero que ilustra la cuchilla en su posición de corte.

La figura 5 es una vista en sección fragmentaria, observada a lo largo de la línea 5-5 de la figura 4.

25 La figura 6 es una vista similar a las figuras 2 y 4, con la excepción de que la cuchilla se ilustra en su posición abierta o de limpieza.

La figura 7 es una vista en perspectiva frontal del mecanismo de la cuchilla de esta invención; y

30 La figura 8 es una vista en perspectiva de la placa terminal asegurada a un extremo de la cuchilla.

405688

5 -

- 9 AGO 1972



1 El número 10 se refiere en general a la máquina desolladora, que incluye un pedestal 12 y un armazón 14. Un alojamiento 16 de fibra de vidrio o material similar está asegurado al armazón 14 de cualquier manera conveniente.

5 Un motor eléctrico 18 está asegurado al armazón 14 y tiene una polea 20 de salida de fuerza dispuesta sobre él. La cinta 22 conecta la polea 20 a la polea accionadora 24, que está montada en el árbol 26. Las poleas 28 y 30 están montadas en el árbol 26 para su rotación con él y reciben a

10 las cintas 32 y 34 respectivamente. Pueden emplearse cadenas convencionales en lugar de las cintas 22, 32 y 34, si se desea.

15 El número 36 designa un rodillo de accionamiento de un transportador, que está giratoriamente apoyado en adecuados cojinetes dispuestos en la máquina. El rodillo de accionamiento 36 tiene una polea 38 en un extremo del mismo, que recibe a la cinta 34. El rodillo de accionamiento 36 forma parte de un transportador 40, que incluye un rodillo libre 42 y la cinta 44. Un rodillo 46 de agarre de la piel está giratoriamente montado en la máquina y tiene

20 sus extremos opuestos giratoriamente apoyados en adecuados cojinetes dentro del alojamiento 16. El rodillo 46 incluye una superficie de agarre 48 que está formada por una serie de dientes o indentaciones longitudinales y continuas 50.

25 En extremos opuestos de la superficie de agarre 48 se disponen unas anillas de protección 52 y 54 cuya finalidad se describirá más adelante. El rodillo 46 lleva montada una polea 56 en un extremo, que recibe la cinta 32 para producir su rotación.

30 Un árbol 58 está giratoriamente montado en el ar-

405688

- 7 -



1 mazon 14 en una posición por delante y debajo del rodillo
de agarre 46. Un brazo de soporte 60 está montado sobre un
extremo del árbol 58 para su rotación con él y se extiende
5 hacia arriba y atrás desde el mismo. Un soporte 62 está
asegurado al brazo de soporte 60 mediante soldadura o pro-
cedimiento similar. El soporte 62 incluye un brazo 64 im-
pulsado a resorte, deslizablemente montado en el mismo y
extendido desde sus dos extremos. Una tuerca sujetadora 66
10 y una tuerca de capuchón 68 están montadas a rosca sobre
el extremo superior del brazo 64 por encima de la arandela
70 para limitar el movimiento descendente del brazo 64 res-
pecto al soporte 62. Este soporte tiene un resorte 72 que
ofrece resistencia al movimiento ascendente del brazo 64.

15 El número 74 designa una cuchilla provista de un
borde afilado 76. Unas placas terminales 78 y 78' están
aseguradas a extremos opuestos de la cuchilla 74 e inclu-
yen unos pasadores 80 y 80', respectivamente, extendidos
hacia el exterior. El pasador 80 es articuladamente recibi-
do por el extremo inferior del brazo 64 y se mantiene en
20 el mismo mediante una anilla de resorte u otro medio ade-
cuado. La placa terminal 78 incluye una superficie arqueada
82 en su extremo inferior anterior, que está adaptada para aco-
plarse a la anilla de protección 52 a fin de evitar que el
borde afilado 76 entre en contacto con las indentaciones
25 del rodillo de agarre 46.

30 El extremo anterior del brazo acodado 84 abarca
y está rígidamente asegurado a la porción lateralmente ex-
tendida 86 del soporte 60, como se ilustra en la figura 7.
El brazo acodado 84 se extiende hacia atrás como se ilus-
tra en la figura 7 y tiene un pasador 88 extendido horizon-

405688

- 8 -

- 9 130.



1 talmente desde el mismo. El pasador 88 recibe articulada-
mente el extremo superior de una barra 90 impulsada a re-
sorte, que se extiende hacia abajo desde aquél. La barra
5 90 se extiende deslizadamente a través de una conexión de
guía 92, montándose unas tuercas de sujeción 94 a rosca en
su extremo inferior para limitar el movimiento ascendente
de la barra respecto a la conexión de guía 92. El resorte
96 ofrece una resistencia elástica al movimiento descenden-
te de la barra 90 respecto a la conexión de guía 92. Esta
10 conexión incluye un pasador 98 que se extiende lateralmen-
te desde ella paralelamente al eje de rotación del árbol
58. El extremo superior de la palanca 100 está articulada-
mente montado en el pasador 98 y se mantiene sobre él por
cualquier medio adecuado, tal como una anilla de resorte
15 o similar que se acople al extremo del pasador 98. La pa-
lanca 100 está montada sobre el árbol 102 para su rotación
con él por medio de una chaveta o pasador 104 extendido a tra-
vés del mismo. La porción terminal inferior 106 de la pa-
lanca 100 está provista de una indentación 108 adaptada
20 para recibir una bola de detén 110 impulsada a resorte,
cuando la palanca 100 se encuentra en la posición ilustra-
da en la figura 4. Como quiera que el mecanismo de control
dispuesto en el otro extremo de la cuchilla 74 es sustan-
cialmente idéntico al que se acaba de describir, la estruc-
25 tura idéntica se identificará simplemente con el signo
" ' ". Puede apreciarse que la porción 86' y el pasador 88'
son "izquierdos", contrariamente a la configuración "dere-
cha" de la porción 86 y el pasador 88. A efectos descrip-
tivos, el mecanismo de control situado en un extremo de la
30 cuchilla se describirá comprendiendo el mecanismo de con-

405688

- 9 -

- 9 AGO. 1942



1 trol 112, describiéndose el situado en el otro extremo de
la cuchilla como mecanismo de control 112'. Una empuñadura
de control 114 está asegurada a un extremo del árbol 102
hacia el exterior del alojamiento 16 para permitir la rota-
5 ción selectiva del árbol 102.

La figura 2 ilustra la posición relativa del me-
canismo de control antes de que la cuchilla 74 entre en con-
tacto con la carne, designada en su conjunto por el número
de referencia 116 e incluyendo sobre ella una capa de piel
10 118. En la posición de la figura 2, la indentación 108 es-
tá acoplada a la bola de detén 110, que mantiene elástica-
mente los componentes del mecanismo de control en la posi-
ción relativa ilustrada en la figura 2. En esta posición,
el eje de rotación del rodillo de agarre 46 se dispone por
15 detrás de un plano extendido desde el eje de rotación o
articulación del pasador 80 y el eje de rotación o articu-
lación del árbol 58. De igual modo, en la figura 2, el eje
longitudinal de la barra 90, si se extendiese, pasaría por
detrás del eje de rotación del árbol 102. En otras pala-
20 bras, el eje longitudinal de la palanca 100 está excéntri-
camente desviado o dispuesto respecto al eje longitudinal
de la barra 90.

El transportador 40 acarrea la carne 116 hacia
atrás a lo largo de la cinta 44 hasta que su extremo entra
25 en contacto con el rodillo de agarre giratorio 46, que pro-
duce el desplazamiento de la carne hacia arriba y atrás de
la manera ilustrada en la figura 2. En la posición de esta
figura, el plano del borde afilado 76 se dispone con un án-
gulo tal que la cuchilla efectúe rápida y eficazmente su
30 incisión inicial en la carne. El contacto de la carne con

405688

- 10 -

- 9 AGO. 1974



1 la cuchilla 74 hace que ésta se desplace hacia atrás y aba-
jo respecto al rodillo cortante 46, moviéndose los diversos
componentes del mecanismo de control a la posición ilustra-
da en la figura 4. El contacto de la carne 116 con la cu-
5 chilla 74 mueve automáticamente ésta última a la posición
ilustrada en la figura 4, que dispone a la citada cuchilla
en una posición tal que no quede ningún exceso de grasa en
el borde de la piel que se está cortando de la carne. El
movimiento de la cuchilla 74 y de su estructura de zapatas
10 de soporte 120 determina la articulación del soporte 62 y
del miembro de soporte 60 hacia atrás y abajo respecto al
rodillo de agarre 46. El movimiento articulado del brazo
de soporte 60 produce el movimiento también articulado del
brazo acodado 84 en dirección contraria a las agujas del
15 reloj, de manera que su extremo posterior gira hacia abajo.
El movimiento articulado descendente del extremo posterior
del brazo acodado 84 produce el movimiento descendente y
deslizante de la barra 90 en la conexión de guía 92 contra
la resistencia del resorte 96. La relación excéntrica en-
20 tre el eje longitudinal de la barra 90 y la palanca 100
permite que la primera se desplace deslizantemente hacia
abajo en la conexión de guía 92 sin causar el desacopla-
miento de la indentación 108 respecto a la bola de detén
110. En la posición de la figura 4, el eje de rotación del
rodillo de agarre 46 se dispone en el mismo plano que el
25 que se extiende entre el eje de rotación o articulación
del árbol 58 y el eje longitudinal del miembro 64, alinea-
do con el eje de rotación del pasador 80.

30 Los miembros 64 y 64' impulsados a resorte permie-
ten su movimiento respecto a los soportes 62 y 62', respec-

405688

- 11 -

- 9 AGO.



1 tivamente, de manera que la cuchilla pueda compensar distintos espesores de piel.

5 El rodillo de agarre giratorio 46 hace que la piel pase entre él y la superficie cóncava 122 de la zapa-
ta de soporte 120, descargándose dicha piel por el extre-
mo posterior de la máquina. Al salir la carne 116 de la
máquina, los resortes 96 y 96' producen la vuelta de las
placas terminales 78 y 78', y por consiguiente de la cuchilla,
10 a la posición de la figura 2, de manera que la cuchilla queda en condiciones para recibir la siguiente pieza de carne.

15 La figura 6 ilustra las partes relativas del mecanismo de control en su posición abierta o de limpieza. Esta posición se consigue fácilmente mediante el simple desplazamiento de la empuñadura 114 en la dirección de las
20 agujas del reloj, como se ilustra por las flechas en la figura 6, lo que hace que el árbol 102 mueva articuladamente las palancas 100 y 100', determinando así el que las barras 90 y 90' muevan articuladamente los extremos posteriores de los brazos acodados 84 y 84' en dirección descendente. El movimiento articulado de estos brazos acodados produce el movimiento de las placas terminales por los brazos de soporte 60 y 60', y por consiguiente de la cuchilla,
25 a la posición de corte ilustrada en la figura 6, para establecer una adecuada separación o tolerancia entre la cuchilla y el rodillo de agarre 40.

30 Puede verse por consiguiente que se ha proporcionado un mecanismo de control para la cuchilla de la máquina desolladora de carne, que coloca automáticamente la citada cuchilla respecto a la carne. La cuchilla se coloca

405688

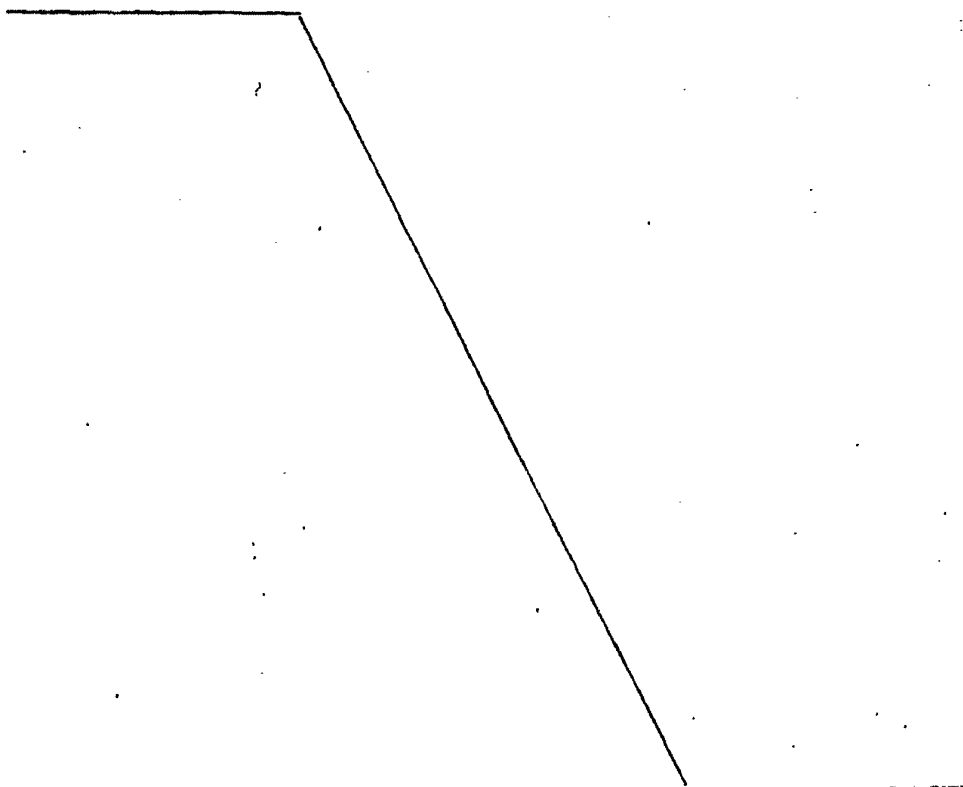
- 12 -



1 inicialmente de manera que su borde cortante efectúe rápida y eficientemente su incisión inicial en la carne. La cuchilla compensa automáticamente las variaciones de espesor de la piel y vuelve automáticamente a su posición inicial
5 después de que la piel ha sido separada de la carne. La colocación automática de la cuchilla incrementa grandemente el número de piezas de carne que pueden desollarse en un período determinado. Además, la colocación sustancialmente instantánea de la cuchilla en su posición de corte asegura
10 el que no quede ningún exceso de grasa en el borde de la piel inicialmente cortada de la carne.

Puede verse por consiguiente que el mecanismo de control consigue todos los objetivos enunciados.

15 En resumen, la Patente de Invención que se solicita, deberá recaer sobre las siguientes:



405688



1

REIVINDICACIONES

5

10

15

20

25

30

Rey

1. Mecanismo de control de una cuchilla para una máquina desolladora que tiene extremos anterior y posterior, que comprende un rodillo de agarre lateralmente extendido, una cuchilla situada junto al citado rodillo de agarre, medios para poner en rotación el citado rodillo de manera que pueda desplazarse una capa de carne hacia atrás en dirección de la cuchilla para separar una capa de piel de la citada carne, unos primeros y unos segundos medios de control de la cuchilla situados en extremos opuestos de ésta última, respectivamente, comprendiendo cada uno de los citados medios de control de la cuchilla una placa terminal asegurada al extremo de aquélla, teniendo dicha placa terminal extremos posterior y anterior, un medio de soporte articuladamente asegurado por su extremo inferior alrededor de un eje horizontal a la citada placa terminal junto a su extremo anterior y extendido hacia arriba y hacia atrás desde el mismo, un brazo de soporte asegurado a dicho medio de soporte y extendido hacia abajo y adelante desde el mismo por debajo de la mencionada cuchilla y del rodillo de agarre, estando rígidamente asegurado dicho brazo de soporte por su extremo inferior delantero a un árbol horizontalmente giratorio, un brazo acodado rígidamente asegurado a dicho árbol y extendido hacia atrás desde el mismo, un segundo árbol horizontal y giratoriamente montado debajo y por detrás del primer árbol citado, una palanca rígidamente asegurada al segundo árbol y extendida hacia arriba desde él, una conexión de guía articuladamente asegurada, alrededor de un eje horizontal, al extremo superior de dicha palanca, una barra articuladamente asegurada por

405688

- 14 -

- 9



1 su extremo superior, alrededor de un eje horizontal, al ex-
tremo posterior de dicho brazo acodado y extendida hacia
abajo desde él, extendiéndose dicha barra deslizadamente
a través de la citada conexión de guía sobre el extremo
5 inferior de la misma barra para limitar el movimiento as-
cendente de ella respecto a la mencionada conexión de guía,
un resorte en esta barra que se acopla funcionalmente a la
mencionada conexión de guía para ofrecer una resistencia
elástica al movimiento descendente de la barra respecto a
10 la conexión de guía, medios conectados al segundo árbol
mencionado para hacerlo girar selectivamente por lo menos
entre una primera y una segunda posición, medios que man-
tienen elásticamente al segundo árbol en su primera posi-
ción, estando situado el eje de rotación del citado rodillo
15 de agarre por detrás del plano extendido entre el eje de
rotación del primer árbol y el eje articulado de conexión
de la citada placa terminal y el referido medio de soporte
cuando el segundo árbol se encuentra en su primera posi-
ción, siendo desplazada dicha cuchilla hacia atrás y en di-
20 rección del rodillo de agarre a una posición de corte tras
su contacto con la mencionada carne, haciendo el referido
movimiento de la cuchilla que el extremo superior del men-
cionado brazo de soporte se mueva articuladamente hacia
atrás, determinando así el que el primer árbol mueva arti-
25 culadamente el extremo posterior del referido brazo acoda-
do hacia abajo, moviéndose de este modo deslizadamente la
referida barra hacia abajo respecto a la citada conexión
de guía contra la resistencia del referido resorte, estan-
do el eje de rotación de dicha barra de agarre en el plano
30 extendido entre el eje de rotación del primer árbol y el

Re

405688



1972

1 eje de articulación de la conexión de la citada placa terminal y el referido medio de soporte cuando la cuchilla se encuentra en su mencionada posición de corte.

5 2. Mecanismo según la reivindicación 1, en el que dicho medio de soporte comprende un miembro de soporte impulsado a resorte y deslizadamente montado en aquél, estando articuladamente conectado el extremo inferior de dicho miembro de soporte a la citada placa terminal, un resorte que se acopla a dicho miembro de soporte para ofrecer una resistencia elástica al movimiento ascendente de tal miembro respecto a dicho medio de soporte, impulsando normalmente el citado resorte a la placa terminal y a la cuchilla hacia el referido rodillo de agarre, al tiempo que permite elásticamente el movimiento de separación de la cuchilla respecto al rodillo de agarre para compensar varios espesores de piel.

10 3. Mecanismo según la reivindicación 1, en el que la citada palanca incluye una porción terminal inferior extendida por debajo del segundo árbol mencionado, comprendiendo dicho medio elástico un detén en el extremo inferior de la mencionada palanca, adaptado para mantener elásticamente tal palanca y el segundo árbol en la primera posición referida, estando desviado hacia adelante el eje de articulación horizontal de conexión entre la palanca y la conexión de guía respecto a un plano extendido entre el mencionado detén y el eje de rotación del segundo árbol, cuando éste último se encuentra en su primera posición mencionada.

25 *Re*
30 4. Mecanismo según la reivindicación 3, en el que una prolongación del eje longitudinal de dicha barra

405688

- 9



1 se extiende por detrás del mencionado detén cuando el segundo árbol está en su primera posición.

5 5. Mecanismo según la reivindicación 1, en el que dicho rodillo de agarre incluye una anilla de protección dispuesta por lo menos en uno de sus extremos en la trayectoria de articulación delantera de la placa terminal por detrás de la misma, presentando esta placa terminal una superficie arqueada en su extremo anterior adaptada para acoplarse a dicha anilla de protección a fin de limitar el movimiento articulado de la cuchilla respecto al rodillo de agarre, de manera que tal cuchilla no llegue a establecer contacto con el rodillo de agarre.

10 6. Mecanismo según la reivindicación 1, en el que la citada cuchilla es articuladamente desplazada hacia atrás lejos del rodillo de agarre tras el movimiento del segundo árbol a su segunda posición citada, disponiéndose el eje de articulación de la conexión entre el referido medio de soporte y la citada placa terminal por detrás de un plano extendido entre el eje de rotación del rodillo de agarre y el eje de rotación del primer árbol, cuando el segundo árbol se encuentra en su segunda posición.

15 7. Mecanismo según la reivindicación 6, en el que el movimiento de la cuchilla a su posición de corte hace que el segundo medio de soporte mencionado y las referidas barras articulen los extremos posteriores de dichos brazos acodados hacia abajo contra la fuerza elástica del primer medio de soporte.

Re

20 8. Mecanismo según la reivindicación 7, en el que un primer medio de soporte está funcionalmente conectado a cada una de dichas barras, comprendiendo frente

30

405688



1 a cada uno de tales primeros medios de soporte una conexión
de guía normalmente situada por detrás y debajo de dicho
rodillo de agarre, recibiendo tal conexión de guía desli-
zablemente a la barra asociada a la misma e impulsando un
5 resorte montado en dicha conexión de guía elásticamente a
la citada barra hacia arriba respecto a aquélla.

9. Mecanismo según la reivindicación 8, en
el que un segundo árbol horizontalmente giratorio se sitúa
por debajo y detrás del primer árbol mencionado, incluyén-
10 dose una primera y una segunda palancas rígidamente asegu-
radas a los extremos opuestos del segundo árbol y extendi-
das hacia arriba desde ellos, estando los extremos superio-
res de dichas palancas articuladamente conectados, alrede-
dor de un eje horizontal, a las citadas conexiones de guía,
15 girando el segundo árbol entre una primera y una segunda
posición, de manera que el primero y segundo medios de con-
trol de la cuchilla se encuentren en sus posiciones de fun-
cionamiento cuando el segundo árbol está en su primera po-
sición y de manera que el primer y segundo medios de con-
20 trol de la cuchilla se desplacen a una posición inoperante
para facilitar el mantenimiento de la referida cuchilla
cuando el segundo árbol se mueve a su segunda posición.

10. Mecanismo según la reivindicación 8, en
el que se asegura una placa terminal a cada extremo de la
25 citada cuchilla, presentando tal placa terminal extremos
posterior y anterior, asegurándose articuladamente un se-
gundo medio de soporte por su extremo inferior a cada una
de dichas placas terminales junto a su extremo anterior y
extendiéndose hacia arriba y por detrás de las mismas, in-
30 cluyéndose un brazo de soporte asegurado a cada uno de di-



405688

1 chos segundos medios de soporte y extendido hacia abajo y
hacia adelante de los mismos por debajo de la cuchilla y
del rodillo de agarre, estando rígidamente asegurado el ex-
tremo inferior de cada uno de dichos brazos de soporte al
5 primer árbol.

11. Mecanismo según la reivindicación 10, en
el que cada uno de dichos segundos medios de soporte com-
prende un miembro de soporte impulsado a resorte desliza-
blemente montado en aquél, estando articuladamente conec-
10 tado el extremo inferior de dicho miembro de soporte a la
placa terminal asociada al mismo, incluyéndose un resorte
que se acopla al citado miembro de soporte para ofrecer
una resistencia elástica al movimiento ascendente de tal
miembro de soporte respecto al segundo medio de soporte,
15 impulsando normalmente dicho resorte a la citada placa ter-
minal y a la cuchilla hacia el rodillo de agarre, al tiem-
po que permite elásticamente la separación de la cuchilla
respecto a la barra de agarre para compensar varios espe-
sores de piel.

20 12. Mecanismo de control de una cuchilla para
una máquina desolladora provista de extremos posterior y
anterior, que comprende un rodillo de agarre lateralmente
extendido, una cuchilla situada junto a dicho rodillo de
agarre, medios para poner en rotación el rodillo citado de
25 manera que pueda desplazarse hacia atrás una capa de carne
en dirección de la citada cuchilla para separar una capa
de piel de la citada carne, un primer y un segundo medios
de control de la cuchilla en extremos opuestos de ésta,
respectivamente, incluyendo los citados medios primero y
30 segundo de control de la cuchilla unos medios para situar

Re

4 05688



1 normalmente ésta última en una primera posición respecto
al rodillo de agarre, incluyendo tales medios primero y
segundo de control de la cuchilla unos medios para mover
ésta desde su primera posición hacia el rodillo de agarre,
5 a una posición de corte tras el contacto de la carne con
la cuchilla, incluyendo los citados medios de control pri-
mero y segundo de tal cuchilla unos medios para devolver
ésta a su primera posición citada tras la separación de la
capa de piel de dicha carne, comprendiendo tales medios
10 destinados a devolver la cuchilla a su primera posición un
primer árbol horizontalmente giratorio situado por delante
y debajo del rodillo de agarre, un primer y un segundo bra-
zos acodados montados en los extremos opuestos del primer
árbol para su rotación con él, extendiéndose hacia atrás
15 desde el mismo, una primera y una segunda barras articula-
damente aseguradas por sus extremos superiores, alrededor
de un eje horizontal, a los extremos posteriores del pri-
mer y segundo brazos acodados, respectivamente, un primer
medio de soporte que impulsa normal y elásticamente a la
20 primera y segunda barras mencionadas hacia arriba, un se-
gundo medio de soporte que conecta funcionalmente dichos
brazos acodados a la cuchilla, de manera que el primer me-
dio de soporte y las referidas barras hacen que los extre-
mos posteriores de los brazos acodados se articulen hacia
25 arriba, determinando así la vuelta de la cuchilla a su po-
sición tras separarse la capa de piel de la citada carne.

Be

13. Se reivindica por último como objeto sobre
el que ha de recaer la Patente de Invención que se solicita:
MECANISMO DE CONTROL DE UNA CUCHILLA PARA UNA MAQUINA DESO-
30 LLADORA".

405688

- 20 -



AGO. 1972

1

Todo tal y como queda descrito y reivindicado en la presente Memoria descriptiva que consta de veinte páginas mecanografiadas y dibujos que se acompañan.

Madrid, 9 de Agosto de 1972

5

BERNARDO UNGRIA
P.P.

10

15

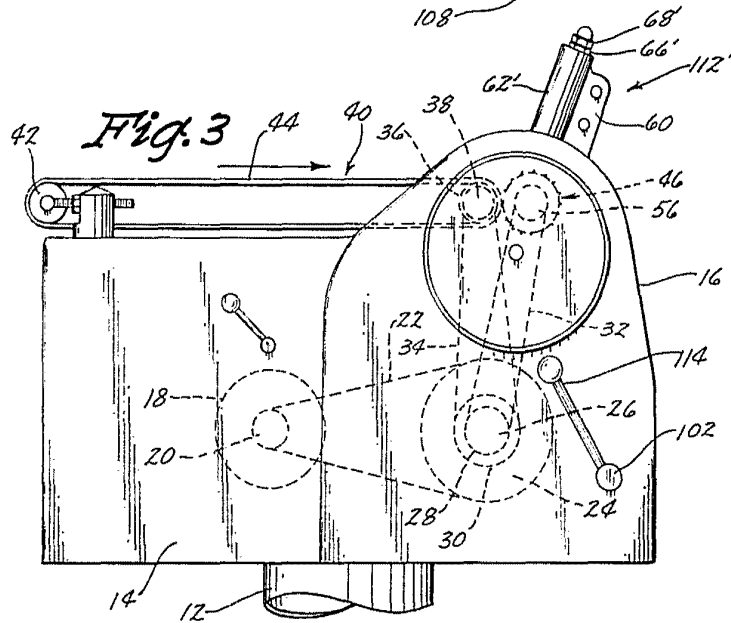
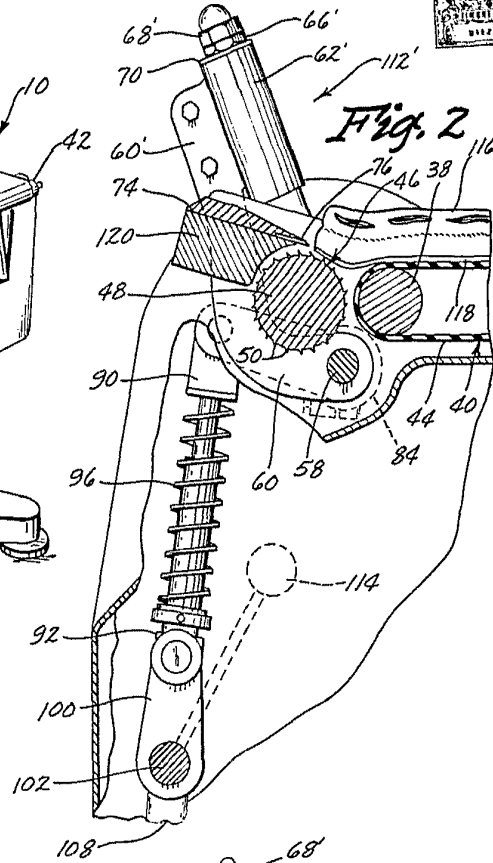
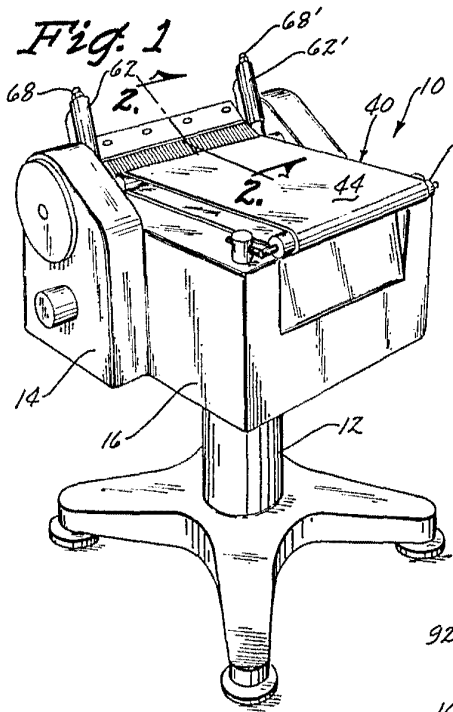
20

25

Reg

30

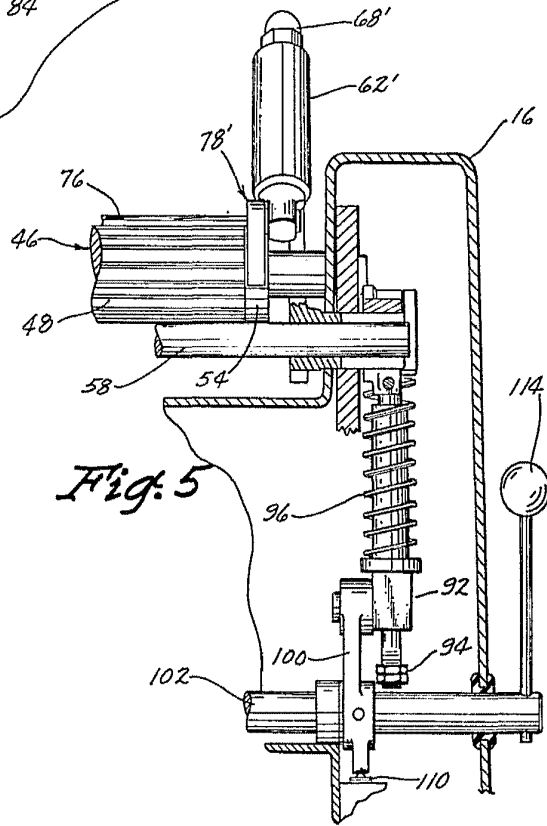
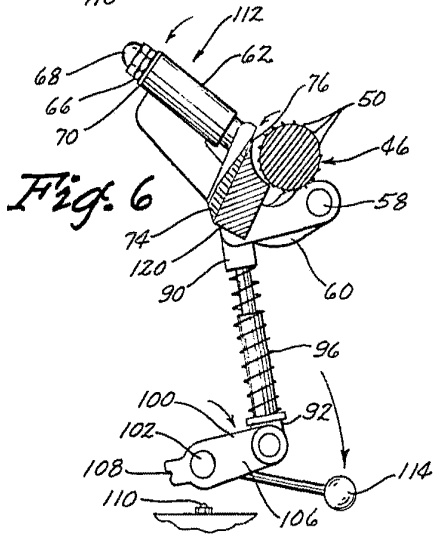
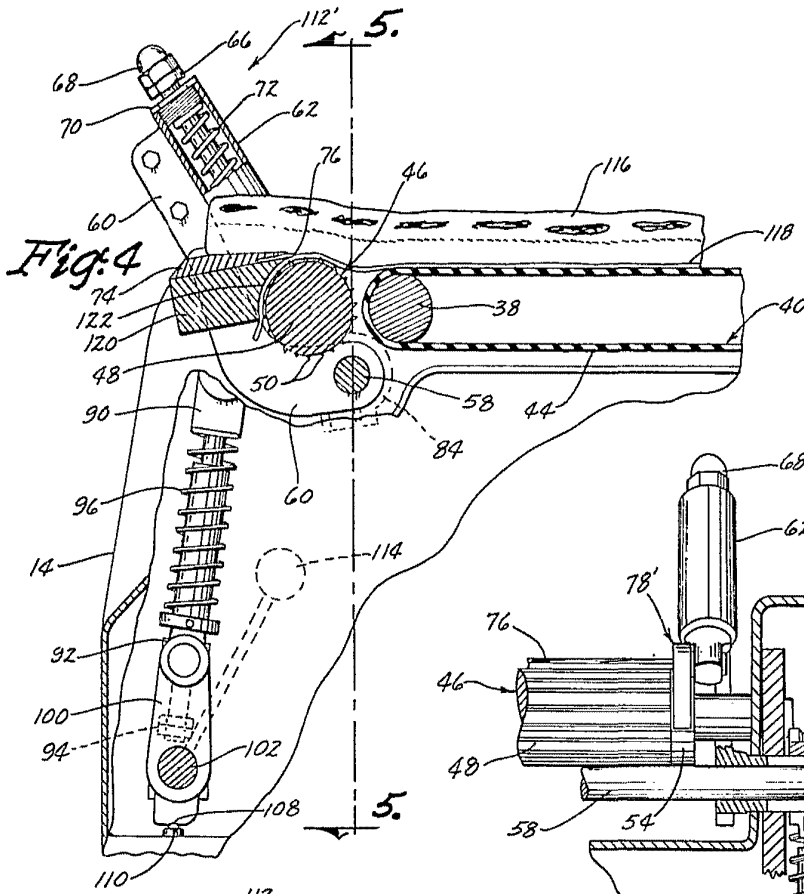
405689



ESCALA VARIABLE
MADRID, 9 DE agosto DE 1972
BERNARDO UNGRÍA
P. P.

405698

9 AGO

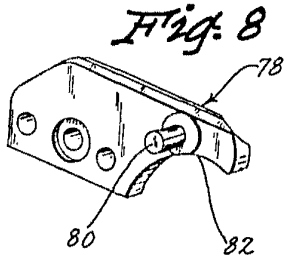
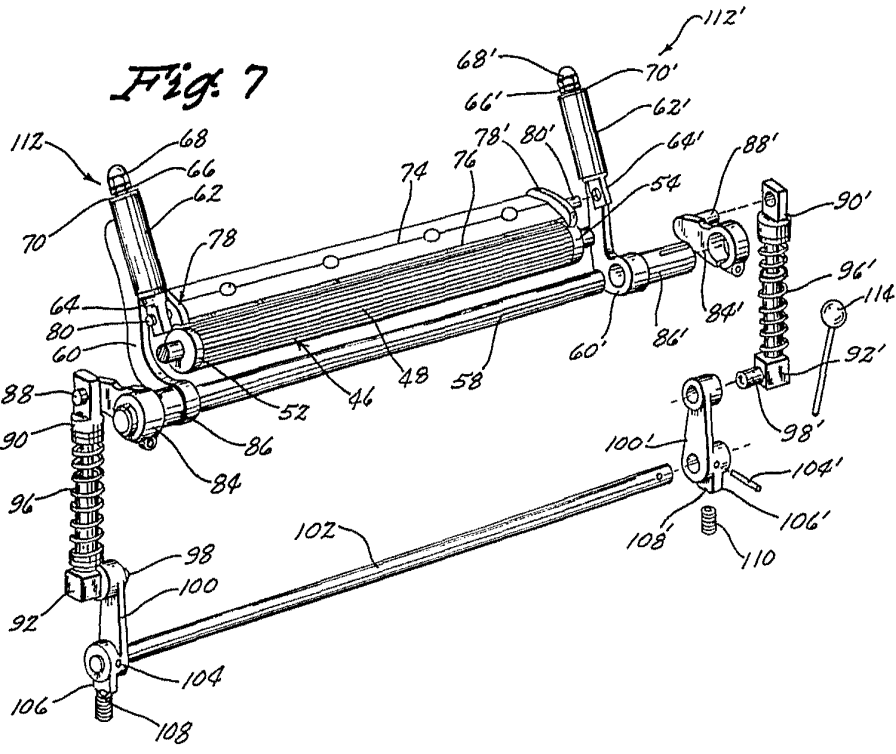


ESCALA VARIABLE
 MADRID, 9 DE agosto DE 19 72
 BERNARDO UNGRÍA
 P. P.

405688



9



ESCALA VARIABLE
 MADRID, 9 DE agosto DE 19 72
 BERNARDO UNGRIA
 P. P.