

409417

memoria descriptiva

Int. Cl.: B28B

CLASE DE
REGISTRO

Una Patente de Invención, por veinte años en España.

NOMBRE Y
NACIONA-
LIDAD DEL
SOLICITANTE

Serigrafía y Cerámica, S.A.
- sociedad española -

RESIDENCIA
Y DOMICILIO

CASTELLON DE LA PLANA.
Avda. Caralduch, s/n.

OBJETO

" Máquina ensambladora automática de azulejos".

1 La presente patente de invención se refiere a una má-
quina encasilladora automática de azulejos, que se alimenta -
por un lado por un sistema transportador de cacetas vacías, y
por otro por un segundo sistema transportador de azulejos -
5 esmaltados crudos, y en el cual las cacetas una vez llenas -
con estos azulejos, se extraen mediante un tercer sistema trans-
portador de cacetas llenas.

10 El llenado de las cacetas se hace elevando la caceta
progresivamente la altura correspondiente a un azulejo, con
el empleo de unos tacos fijados a una cadena. Cuando una caceta
ta ha sido llenada por completo y, consiguientemente, ha alcan-
zado la altura adecuada, es atenzada por un sistema de palan-
cas gobernadas por un microcontacto, todo el cual se eleva -
desplazándose en sentido horizontal hasta colocarse sobre el
15 sistema transportador de salida de cacetas llenas.

Todos los movimientos de los componentes del disposi-
tivo están coordinados y sincronizados.

20 Para concretar las características de un modo de eje-
cución de la máquina encasilladora automática de azulejos que
se reivindica, con referencia a las adjuntas figuras, que se
presentan a título de ejemplo de realización con el fin indi-
cado, ya que la forma, dimensiones y materiales/^{con}que se fabri-
quen los distintos componentes serán, en cada caso, los que
25 se estimen más convenientes para la aplicación concreta de -
que se trate, sin que tales variaciones, así como las que pue-
dan hacerse en detalles de presentación u organización, afec-
ten a la esencialidad reivindicada, por lo que las máquinas que
30 se fabriquen de acuerdo con la idea general reseñada, y cual-

1 quiera de esas modificaciones, no serán sino variantes, igualmente comprendidos y protegidos por el presente registro.

5 La fig. 1 presenta en perspectiva toda la estructura del dispositivo, dejando ver los diversos mecanismos que la componen.

La fig. 2 detalla la constitución de una caceta.

10 Con referencia a dichas figuras y a los números que sobre ellas designan los componentes y detalles de la máquina representada, que interesan a los fines de esta memoria, la descripción de la misma es como sigue:

15 En la fig. 1 se muestra en 1 el bastidor de la estructura. El primer sistema transportador, que lleva cacetas vacías 4 en la dirección 5, consta substancialmente de dos sistemas de cintas transportadoras 6 y 7 movidas por poleas 2 y 3, y 39 y 40, respectivamente. Este sistema traslada las cacetas vacías hasta situarlas sobre la plataforma de elevación 44 que es impulsada hacia arriba por el pistón de elevación de cacetas 43, hasta que uno de los tacos 15 fijados a la cadena 41 que es accionada por las ruedas 23 y 42 o a la que lo es por las 16 y 13. El desplazamiento sincrónico de las cadenas 41 elevan paso a paso los tacos fijos 15, y con ellos la caceta, que va subiendo y presentando sus alveolos vacíos sucesivamente frente al sistema transportador de azulejos crudos, los cuales avanzan en la dirección indicada por la flecha 25. Este sistema está constituido por las cintas 28 y 29, accionadas por las poleas 26, 27, 30 y 33 y las cintas 34 y 35 accionadas por las poleas 31, 32, 37 y 38, cuyo sincronismo está garantizado por un sistema electrónico que sincroniza la entrada de azulejos con el avan-

20

25

30

1 ce de ascensión de cacetas. Está representado en 24 y 36.

5 Cuando la caceta ha quedado completamente llena, un sistema de palancas la atenaza con unos tacos aprisionadores 18 que elevan el carro 21, separando de este modo la caceta de los tacos 15 fijos a las cadenas 41 que la elevaban. En esta posición actúa, gracias al sistema de sincronismo en el momento justo el pistón 22 horizontal, desplazando el carro 19 que lleva el pistón vertical 20 y que, con todo el conjunto de aprisionadores se desplaza sobre las guías 17 haciendo un recorrido, al final del cual la caceta ha quedado sobre el sistema transportador de extracción de cacetas llenas, que describiremos mas adelante. En este momento vuelve a actuar el pistón 20 vertical haciendo descender el carro 21, a la vez que los tacos aprisionadores 18 se aflojan, dejando la caceta depositada sobre las cintas transportadores 11 y 12 que van sobre las poleas 8, 9, 14 y sin representar, que se desplazan en la dirección señalada por la flecha 10.

20 N O T A

= = = = =

La presente patente de invención, comprende las siguientes reivindicaciones:

25 1.ª- Máquina encasilladora automática de azulejos, caracterizada por estar constituida por tres sistemas transportadores, una plataforma desplazable por un pistón entre dos posiciones fijas situadas a diferente altura, cadenas que mediante tacos fijados a la misma producen la elevación progresiva de las cacetas, en sistema de palancas para atena

30

1 zar la caceta que haya llegado a ocupar la altura máxima go-
bernada por un micro-contacto, y que se eleva para ser despla-
zada en sentido horizontal hasta colocarse sobre el sistema -
transportador de salida, estando coordinados y sincronizados
5 los movimientos de todos los componentes.

2.- Máquina, según la reivindicación anterior, caracte-
rizada porque dos sistemas transportadores alimentan la má-
quina con cacetas vacías y con azulejos esmaltados crudos res-
pectivamente, y un tercer sistema transportador saca de la má-
10 quina cacetas llenas con azulejos esmaltados crudos.

3.- Máquina, según las reivindicaciones anteriores,
caracterizada porque un pistón sitúa a cada caceta vacía a la
altura conveniente para ser arrastrada por el movimiento de
unas cadenas en las que van fijados ^{taños} que la elevan sincrónica-
15 mente, de modo que se presenta el primer alveolo vacío ante
el primer azulejo que llega.

4.- Máquina, según las reivindicaciones anteriores, ca-
racterizada porque las cacetas llenas siguen elevándose hasta
ser atenazadas por un sistema de palancas que las eleva y las
20 desplaza horizontalmente hasta colocarlas sobre el sistema -
transportador de salida.

5.- Máquina encasilladora automática de azulejos".

Según se describe en la presente memoria descriptiva
25 y se acompañan los planos reglamentarios y * consta de hojas

=====

1 cinco foliadas y escritas a máquina por una sola de sus ca-
ras.

Madrid, a 15 de Julio de 1975.

5 CARLOS ROEB
P. P.

Fde. Alfonso Sánchez

10

15

20

25

30

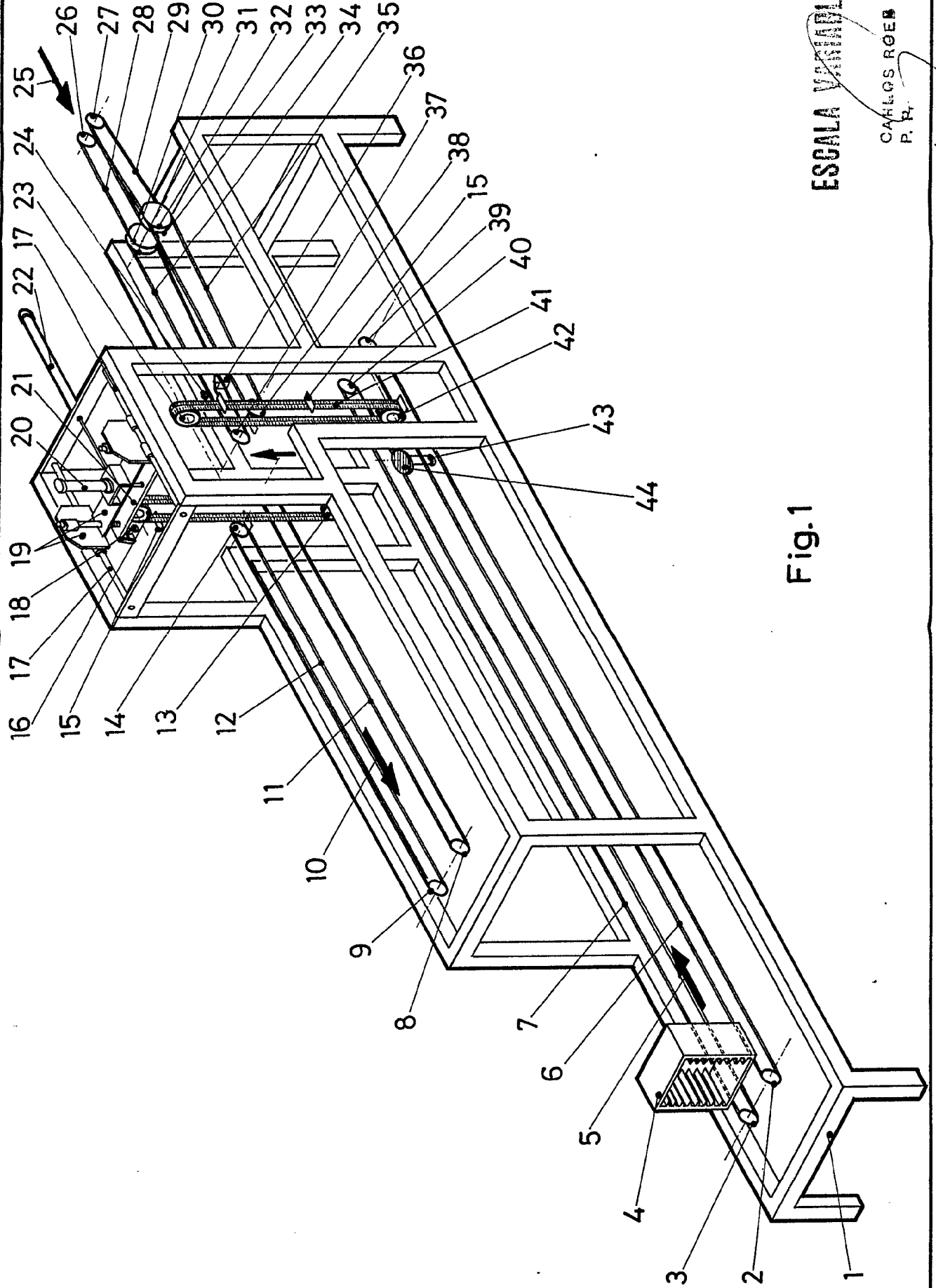
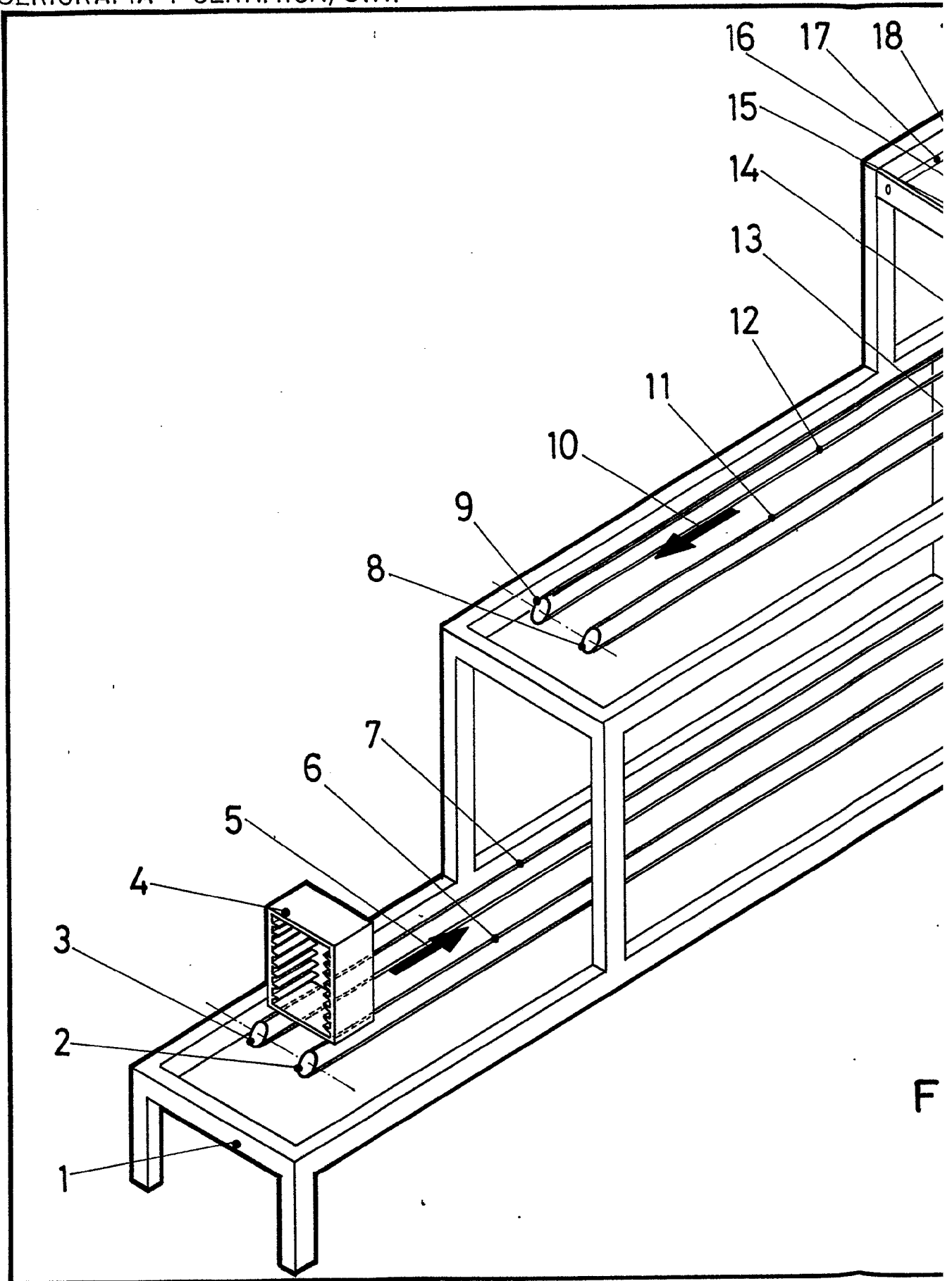


Fig.1

ESCALA VARIABLE

CARLOS ROER
P. R.

Ed. Alfaro



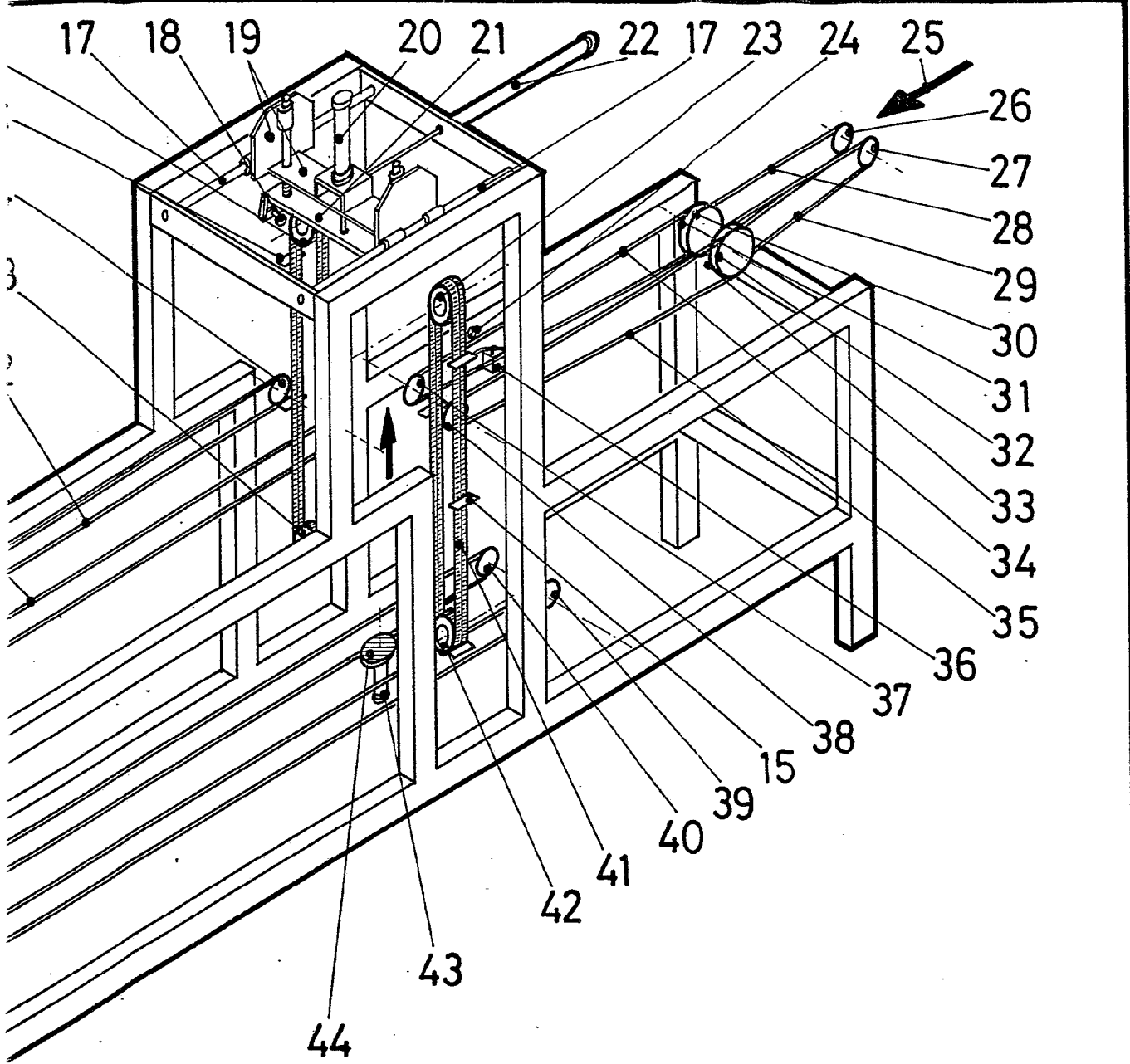


Fig. 1

ESCALA VARIABLE

CARLOS ROEB
P. R.

Edo.: Alfonso Sánchez

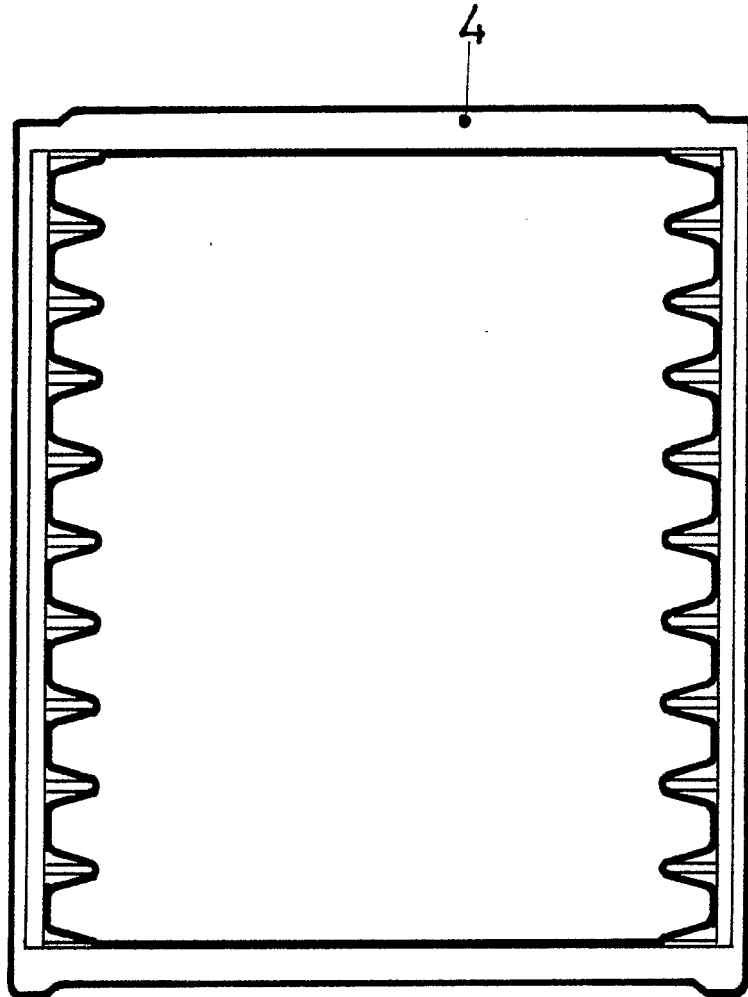


Fig. 2

ESCALA VARIABLE
CARLOS ROEB
P. P.

Fdo: Alfonso Sánchez

26.727/2