



442840

PATENTE DE INVENCION

Int. Cl.: G 01G

*Memoria Descriptiva*

*sobre:*

PERFECCIONAMIENTOS EN MAQUINAS PESADORAS AUTOMATICAS.

*Solicitante:* INDUSTRIAS ROBOT, S.L., entidad española,  
residente en: Crta. de Valencia-Alicante  
Km 24B, ALBACETE.

La presente invención tiene por objeto unos perfeccionamientos introducidos en máquinas pesadoras automáticas, electrónicas, especialmente destinadas a manipular productos difíciles, frágiles o irregulares, como pueden ser patatas fri

5.



tas, caramelos etc.

La máquina pesadora según la presente invención se constituye de una tolva vibrante de la que el material a pesar pasa a la báscula a través de un canal vibrador. El plato de la bascula esta formado por dos piezas abatibles hacia el interior y mandadas por un sistema de palancas. La bascula dispone de una aguja indicadora del peso que se encuentra en cada momento en la bascula y una aguja de programación que tiene por misión la programación del peso que se desea pesar. La parte móvil de la bascula va montada sobre un eje, el cual a su vez va montado por sus extremos en los que termina en sendos alojamientos hemisféricos en los que se alojan las puntas cónicas de ambos tornillos, montandose entre cada alojamiento y la respectiva punta cónica una serie de bolas que dan una gran sensibilidad al aparato lo cual se traduce en una mayor exactitud de las pesadas. La bascula incorpora un equipo electrónico mandado mediante dos celulas fotoelectricas, de las cuales la primera es de aproximación a la pesada y la segunda entra en acción cuando se llega al peso exacto. Estas dos celulas que reciben la luz de sus correspondientes lamparas excitadoras, se desplazan y sitúan acompañando a la aguja de programación y son obturadas por una bandera que acompaña a la aguja móvil de lectura de peso. Cuando la bandera corta el haz de luz correspondiente a la primera celula, se hace que el caudal de alimentación disminuya considerablemente, encontrandose ya el peso en las proximidades del peso programado completo, siendo la segunda celula la encargada de cortar el citado caudal cuando se completa el peso exacto, lo cual se logra perfectamente debido al reducido caudal.

El equipo electrónico tiene a su cargo los siguientes co-



metidos:

- a) regular el caudal de salida de la tolva principal
- b) controlar la entrada de producto en el canal de alimentación a través del regulador de paso
5. c) regular el caudal en el canal de alimentación
- d) cortar el suministro a la báscula, en el preciso instante en que se completa el peso
- e) poner en marcha el mecanismo de apertura
- f) accionar el sistema de absorción de inercias.

10. Para una mejor comprensión de la presente invención se hace a continuación una descripción detallada con referencia a los planos adjuntos, en los cuales:

La figura 1 representa esquemáticamente una vista frontal de la báscula según la presente invención.

15. La figura 2 representa un detalle de la báscula representada en la figura 1.

La figura 3 muestra como se efectúa el montaje del eje de la parte móvil de la báscula.

- NOTA -

20. Descrita suficientemente la naturaleza del invento, así como la manera de realizarlo en la práctica, debe hacerse constar que las disposiciones anteriormente indicadas son susceptibles de modificaciones de detalle en cuanto no alteren su principio fundamental, siendo lo que constituye la esencia del referido invento y por lo que se solicita Patente de Invención por 20 años en España, sobre: PERFECCIONAMIENTOS EN MAQUINAS PESADORAS AUTOMATICAS, caracterizándose por lo siguiente:

25. 1ª.- Perfeccionamientos en máquinas pesadoras automáticas, caracterizados porque se dota a cada máquina de una tolva vibrante que desemboca a través de un mecanismo regulador de

30.

*Handwritten signature or mark.*



paso en un canal vibrante que conduce el producto al platillo de la báscula, el cual esta dividido en dos mitades abatibles que son mantenidas en posición mediante un juego de palancas y dos resortes mientras recibe el producto y que se abren mediante un mecanismo de apertura y expulsión accionado por un motor a través de un embrague electromagnético, el cual entra en accionamiento cuando la aguja de lectura se encuentra con la aguja de programación poniendo en funcionamiento un equipo electrónico encargado también de regular la salida de la tolva, el caudal del canal de alimentación, corta el suministro a la báscula cuando se completa el peso y acciona el sistema de absorción de inercias para evitar que siga cayendo el producto antes de que el platillo retorne a su posición de cerrado.

5.  
10.  
15.  
20.  
25.  
30.

2ª.- Perfeccionamientos según la reivindicación 1, caracterizados porque el eje de las partes móviles se monta entre dos cojinetes de juego ajustable que presentan sendos alojamientos de forma hemisférica cóncava, que sirven de pista a bolas, con juego ajustable mediante puntas cónicas roscadas al soporte fijo y frenadas mediante contratuercas.

20.  
25.  
30.

3ª.- Perfeccionamientos según la reivindicación 1, caracterizados porque se disponen dos células fotoeléctricas que reciben la luz de sus correspondientes lámparas excitadoras, acompañando a la aguja de programación y son obturadas por una bandera que acompaña a la aguja de lectura de peso, de forma que cuando la bandera corta el haz de luz a la primera célula disminuye considerablemente la alimentación en las proximidades del peso completo siendo la segunda célula la que corta el suministro por completo al completarse el peso exacto.

30.

4ª.- Perfeccionamientos en máquinas pesadoras automáticas tal y como queda sustancialmente descrito en la presente Memo-



ria, e ilustrado en los adjuntos dibujos.

Esta Memoria consta de 5 hojas escritas a máquina por una sola cara.

Madrid. 20 NOV. 1975

5.

INDUSTRIAS ROBOT, S.L.

J. GIMÉNEZ ACERO Y CORDERO  
D.º de Madrid, C.º de Francisco Franco

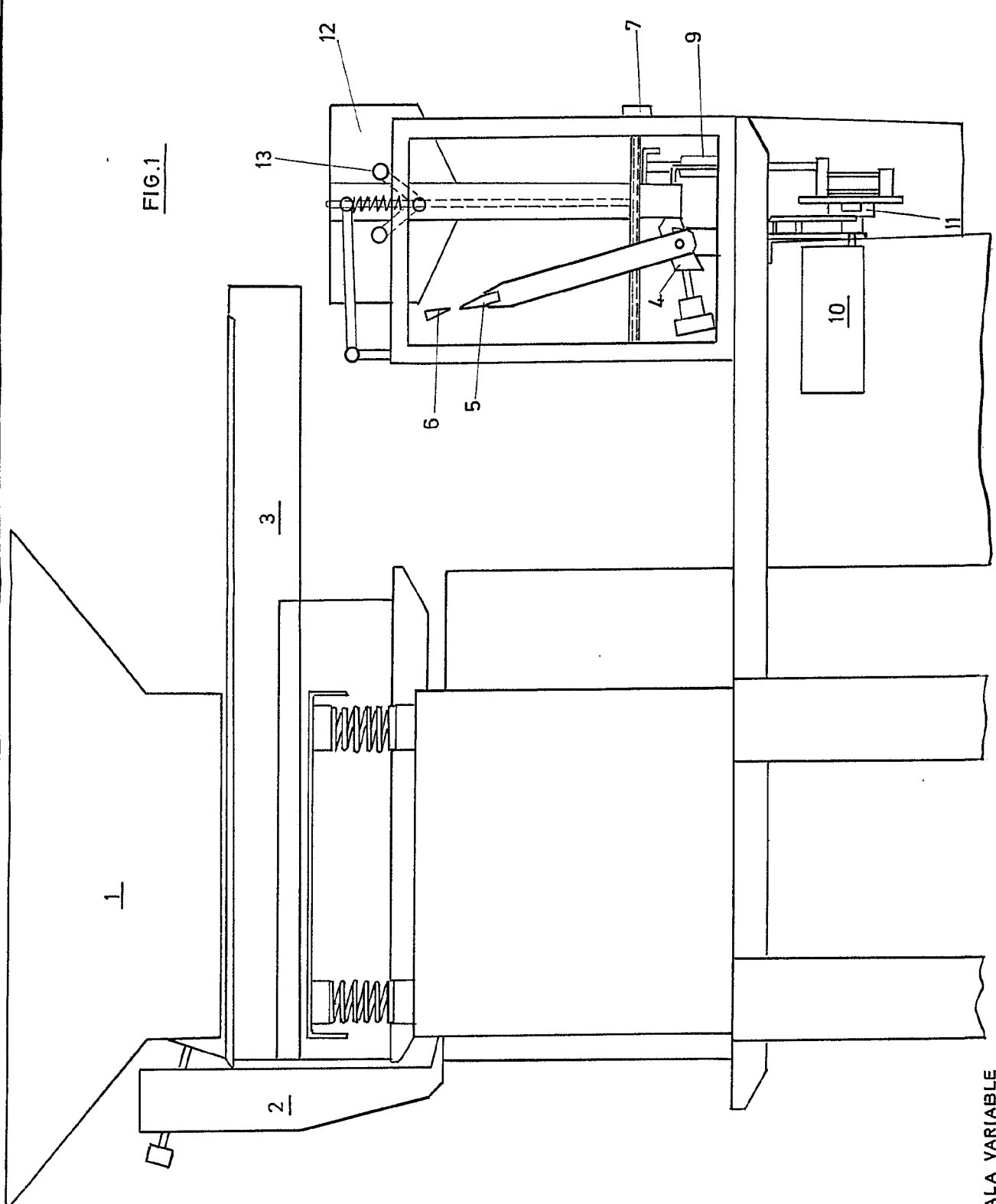
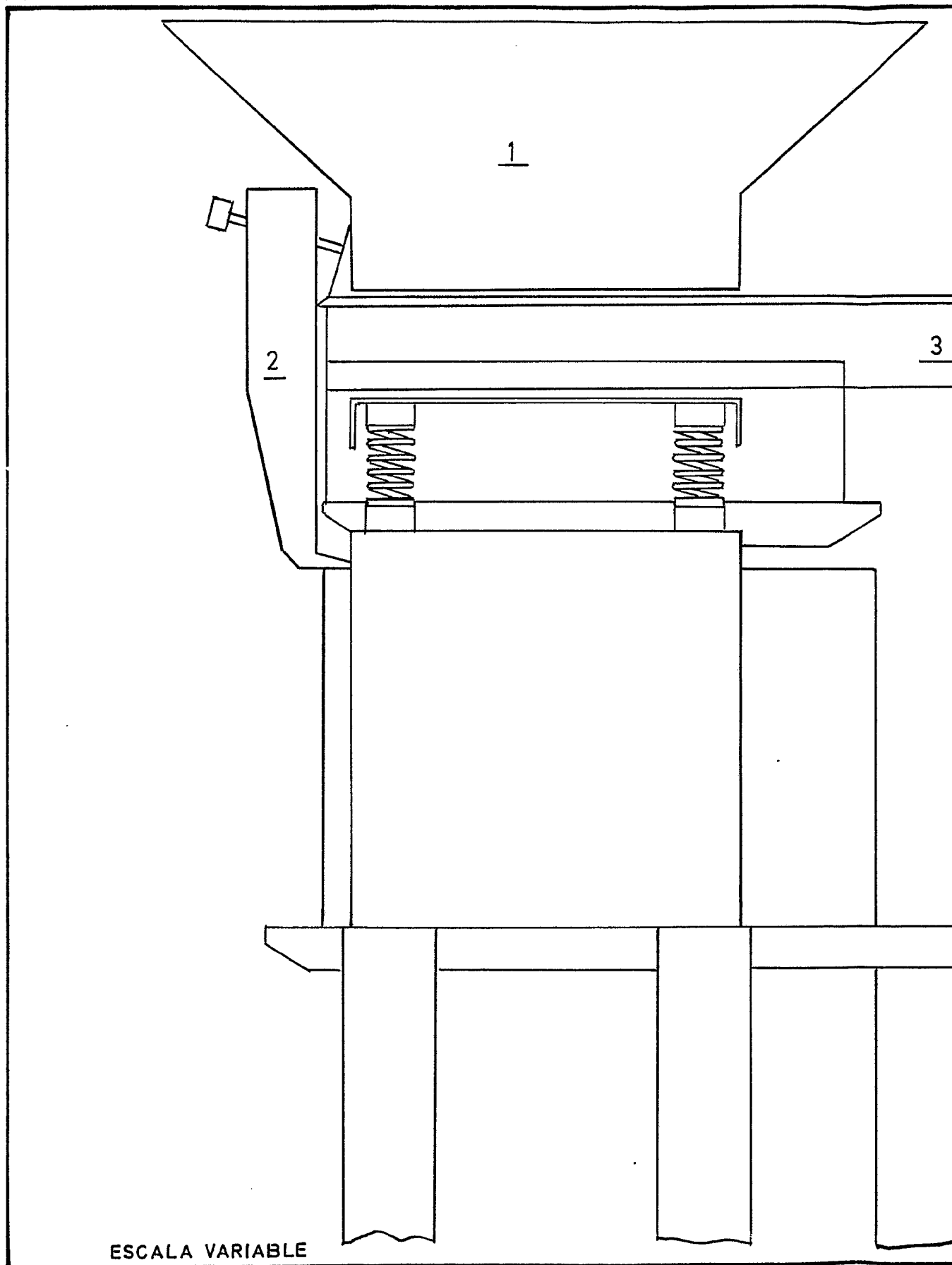


FIG. 1

INDUSTRIAS ROBOT S.L.



ESCALA VARIABLE

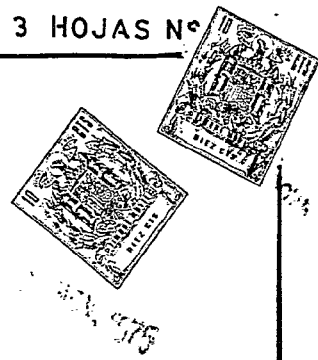
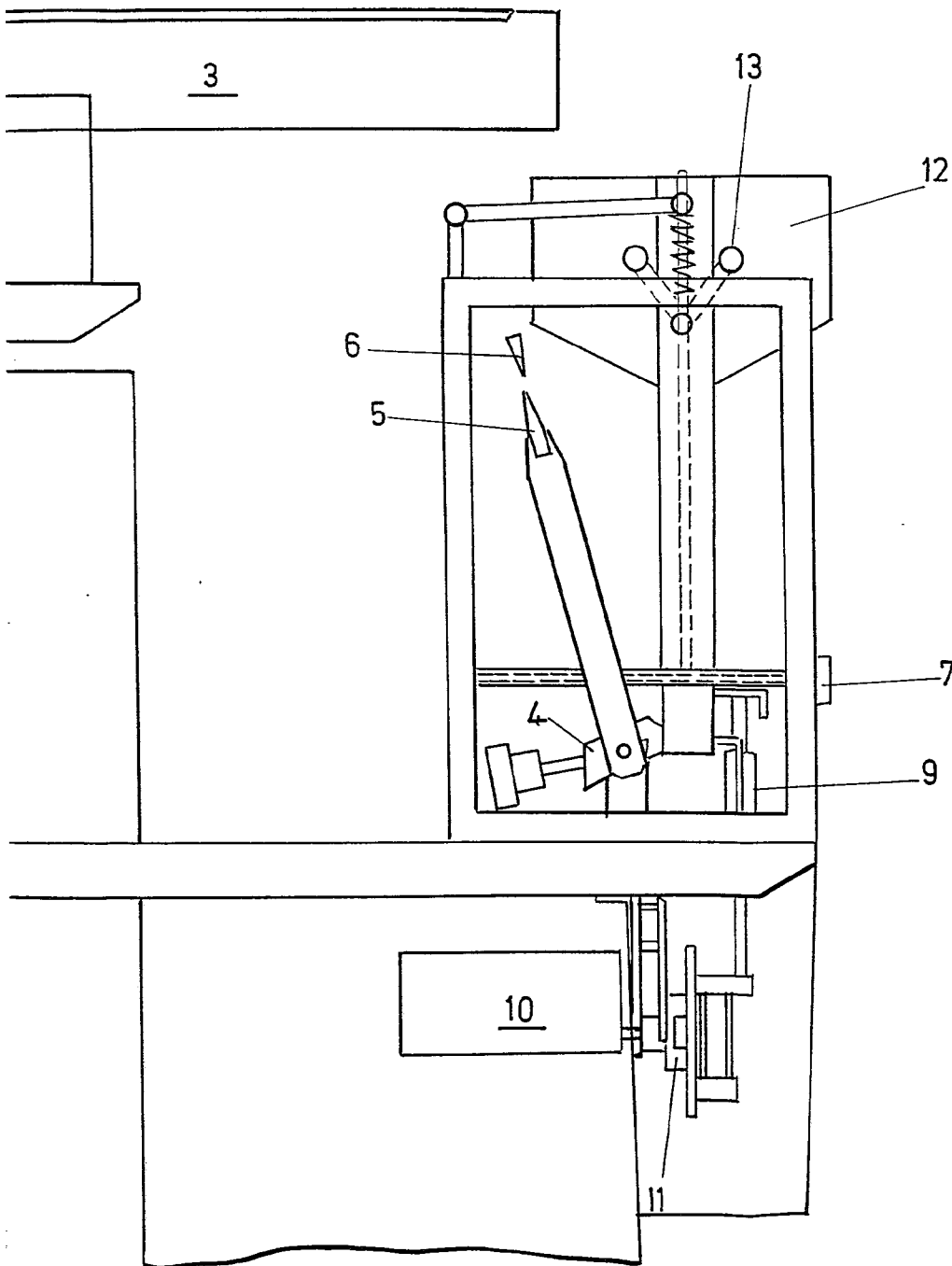


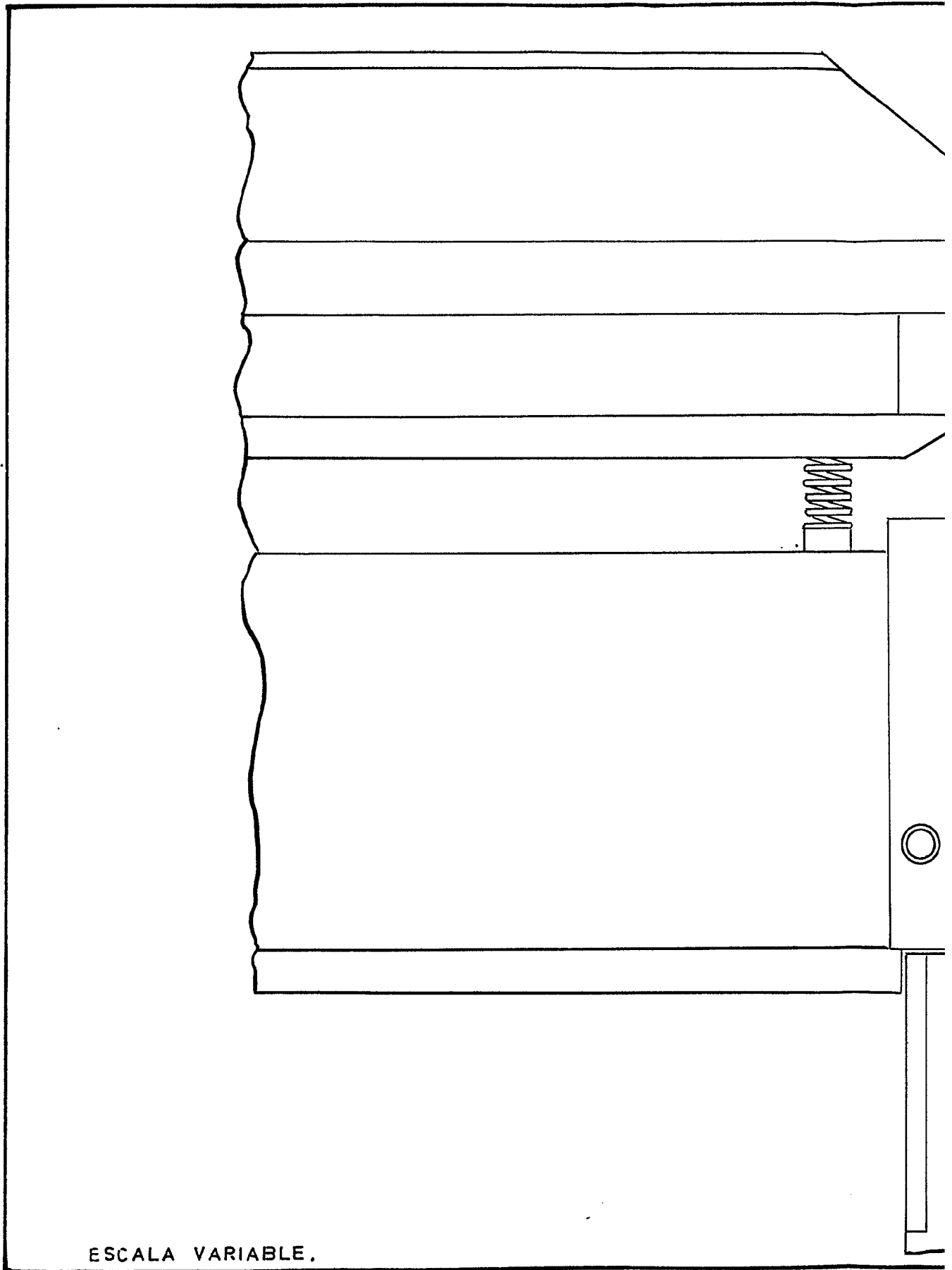
FIG.1



*[Handwritten signature]*



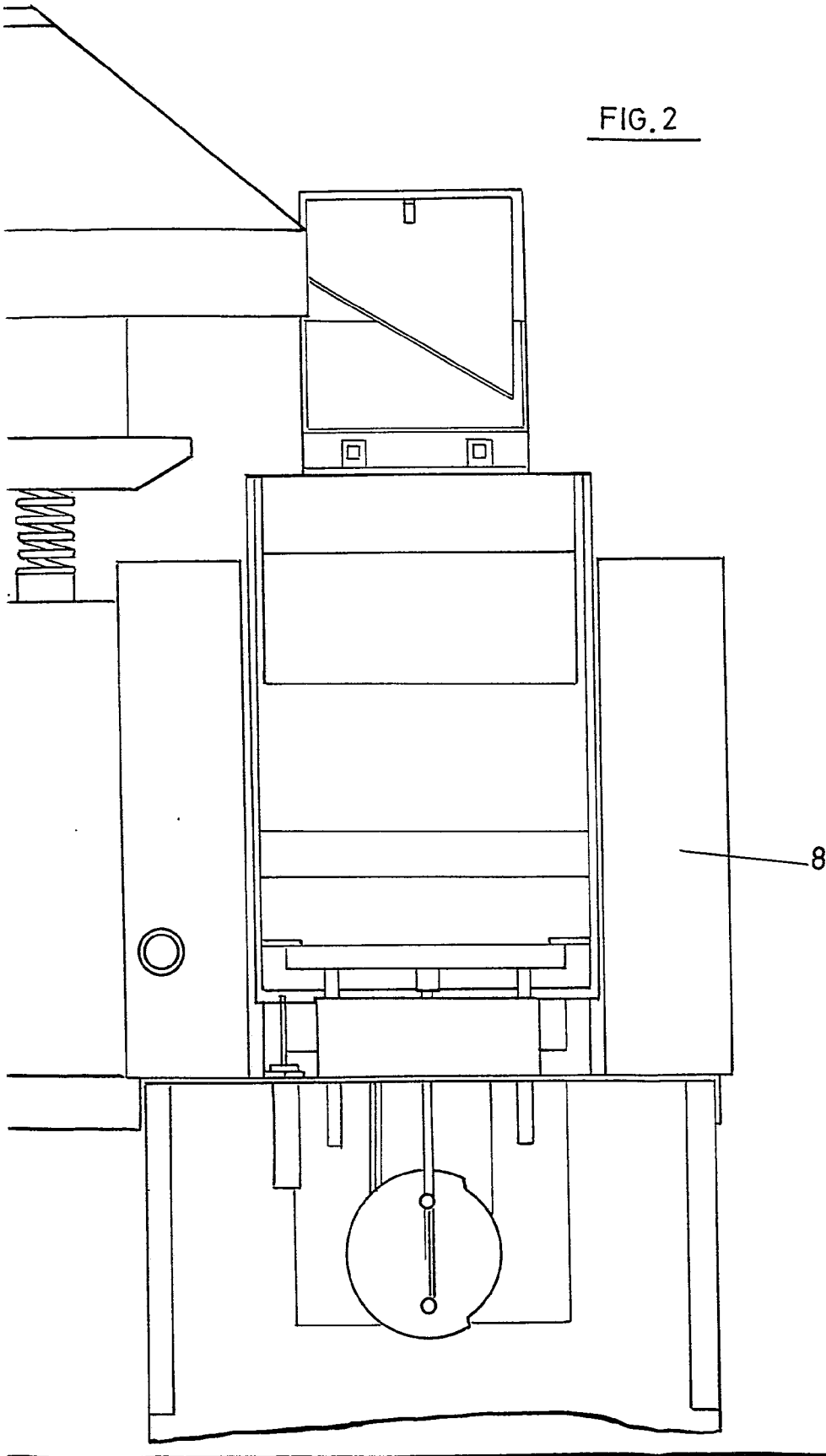
INDUSTRIAS ROBOT S.L.



ESCALA VARIABLE.



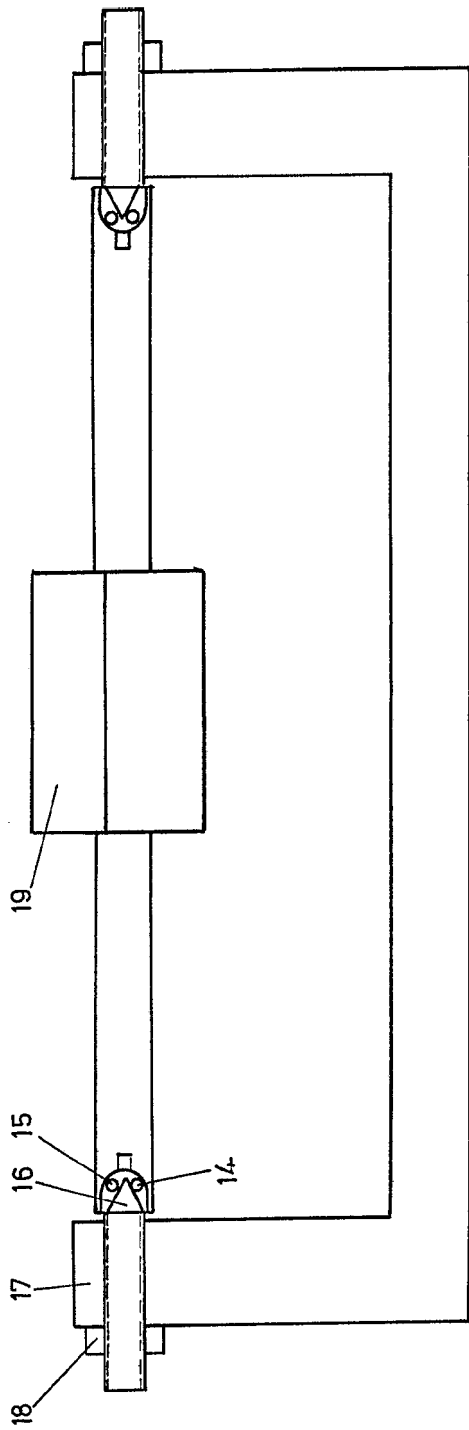
FIG. 2



*[Handwritten scribbles and illegible text]*



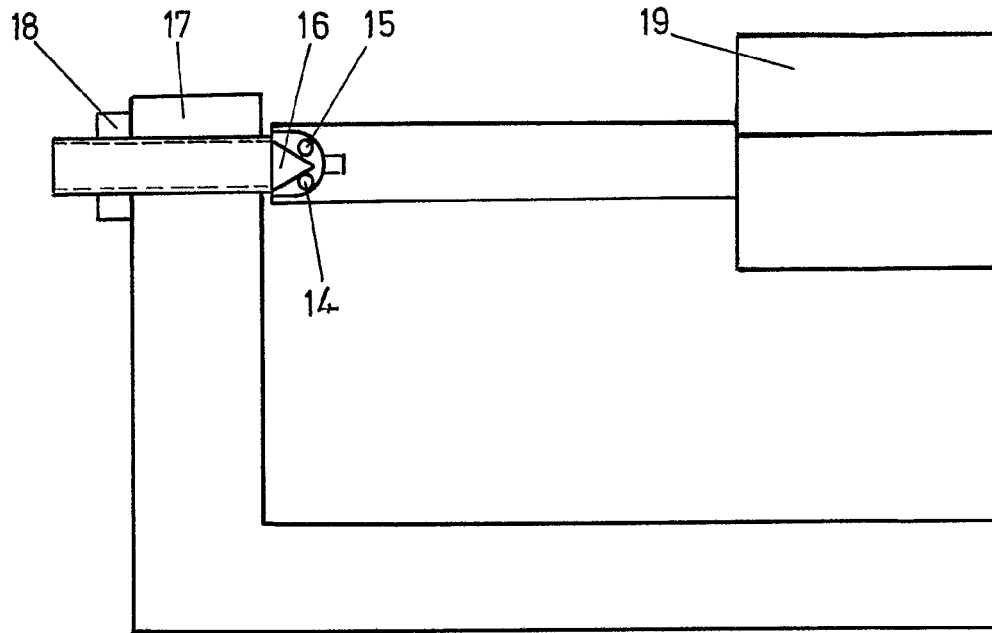
FIG. 3



ESCALA VARIABLE.

Modelo...  
12.11.85  
Industria de Calidad

FIG. 3



ESCALA VARIABLE.

