

MINISTERIO DE INDUSTRIA
REGISTRO DE LA PROPIEDAD INDUSTRIAL



ESPAÑA

19	ES	11	NUMERO	10	A1
		21	4510/9		
		22	FECHA DE PRESENTACION		
			30 AGO. 1976		

PATENTE DE INVENCION

30	PRIORIDADES:	32	FECHA	33	PAIS
	31	NUMERO			

17 MAYO 1977

47	FECHA DE PUBLICIDAD	51	CLASIFICACION INTERNACIONAL	62	PATENTE DE LA QUE ES DIVISIONARIA
			G. 1. 1		

64 TITULO DE LA INVENCION

**"PERFECCIONAMIENTOS INTRODUCIDOS EN LOS SISTEMAS PARA PESADO
"AUTOMATICO DE FRUTOS".**

71 SOLICITANTE (S)

MANUFACTURAS DE PRECISION, S. A.

DOMICILIO DEL SOLICITANTE

VALENCIA, Avda. del Puerto, 117.

72 INVENTOR (ES)

DON FRANCISCO MOHA GRACIA.

73 TITULAR (ES)

74 REPRESENTANTE

JULIO DE PABLOS ARRIBAS. (P. 3.658, A-R).

**POOR
QUALITY**

El presente invento se refiere, conforme su enunciado indica, a ciertos perfeccionamientos introducidos en los sistemas para pesado automático de frutos, merced a los cuales y mediante una adecuada combinación funcional, permiten
5.- obtener una serie de opciones selectoras en el modo y manera de resolver la última fase del proceso de agrupamiento de dichos frutos, para obtener un peso global previamente decidido.

Durante los últimos años y debido a nuevas técnicas de
10.- venta en la comercialización de frutos, se ha encontrado más conveniente el presentar la fruta en el mercado envasada en mallas, lo cual no sólo asegura un peso determinado, si no también una pulcra exactitud en dicho peso. Este ofrece una rapidez de venta para el detallista y siendo así el
15.- sistema se está generalizando en gran manera.

La necesidad de esta forma de envasado en mallas ha obligado a una investigación del proceso comercial de confección y se ha llegado a concluir que es necesario su automatización con miras a ahorrar la incidencia sobre costos
20.- de origen, debido a la gran cantidad de mano de obra necesaria en los sistemas utilizados hasta la fecha.

De las formas de empaquetado por las que pueden optarse, existen dos preferentes, las cuales se basan en obtener un peso predeterminado, bien con frutos de tamaño y
25.- peso diferentes o, por el contrario, con frutos de tamaño

y peso similar. Sea cual fuere la selección del procedimiento de empaquetado, resulta clara la conveniencia de dotar a esta fase del mayor grado de mecanización posible, reduciendo al máximo la utilización de operarios, ya que en am-

- 5.- bos casos, y aún supuesta una extrema rapidez por costumbre y reflejos adquiridos, el tratar de obtener un conjunto de frutos con el peso deseado, impone una limitación de velocidad, pues forzosamente han de cogerse uno a uno, buscando la combinación que se ajuste al peso prefijado y la fatiga de la atención en el transcurso de las horas de trabajo puede provocar serios errores en este deseado ajuste de peso.

- 15.- A fin de eliminar estos inconvenientes y conseguir un llenado de mallas rápido y sin error, minimizando el uso de personal, se han ideado los perfeccionamientos a que se refiere la presente invención, mediante los cuales se logra: el abastecimiento de frutos sobre la tolva de un elemento de pesaje, la comprobación del peso obtenido, una fase de corrección para este peso, caso de no ser el previsto y, 20.- un vertido automático del conjunto dentro de la malla del envasado, cuando el proceso se ha realizado en la forma deseada.

Siendo así, el sistema propuestos permite realizar dos modalidades de trabajo:

- 25.- 1a.- Llenado de las mallas mediante conjuntos de peso variable, de forma totalmente automática, utilizando fruta sin calibrar.

2a.- Llenado de las mallas mediante conjuntos de igual peso, de forma automática, utilizando fruta calibrada.

- 30.- De conformidad con la idea del invento, el sistema pro-

puesto está constituido por un conjunto de elementos entre los cuales se incluyen: un sistema general de distribución de frutos, un sistema de alimentación de frutos, un elemento de pesaje con dispositivo de control incorporado, un sistema para la alimentación de un fruto de control, un dispositivo de retorno de pesadas rechazadas hacia el sistema de alimentación, un cuadro de controles y, una máquina para el cerrado de mallas.

- 5.-
- 10.- Una vez se haya comprendido con mayor claridad el conjunto del invento, otros detalles y características del mismo, se irán poniendo de manifiesto en el transcurso de la descripción que a continuación se da, en la que se exponen los detalles más particulares de la idea que aquí se preconiza, como, asimismo, de los medios que para su puesta en práctica pueden emplearse. Estos detalles se dan a título de ejemplo, haciendo referencia a un caso posible de realización, pero el invento no queda limitado, exactamente, a los detalles que aquí se exponen, debiendo ser considerada, por tanto, esta descripción, desde un punto de vista
- 15.-
- 20.- ilustrativo y sin limitaciones de ninguna clase.

- Una idea más amplia de los perfeccionamientos la proporciona la siguiente descripción, en la que se hace referencia a las hojas de dibujos ilustrativos que a esta memoria se acompañan y en las que de manera un tanto esquemática y exclusivamente por vía de ejemplo, se representan los detalles preferidos por la idea del invento.
- 25.-

- En estos dibujos se usan referencias semejantes para indicar piezas, conjuntos y partes, que se corresponden en las diferentes vistas presentadas, cuyos elementos, detalles y organización, se definen de una manera específica en
- 30.-

el transcurso de esta Memoria y, después, se concretan en la nota reivindicatoria final.

En dichos dibujos:

5.- La figura 1 corresponde a una vista frontal, general y esquematizada, del sistema propuesto.

La figura 2 muestra una vista lateral del conjunto representado en la figura anterior, con detalle particular de los sistemas de alimentación y el sistema de retorno de las pesadas de rechazo.

10.- La figura 3 corresponde a una vista lateral del conjunto, con detalle particular del sistema de alimentación para los frutos de control.

La figura 4 es una vista frontal del elemento de pesaje.

15.- La figura 5 corresponde a una vista lateral del elemento de pesaje.

La figura 6 muestra una vista parcial del limbo medidor perteneciente al elemento de pesaje, con sus correspondientes controles electrónicos responsables del control de la alimentación y de la exactitud de las pesadas.

20.- La figura 7 corresponde a una vista frontal del plato receptor incorporado al elemento de pesaje.

La figura 8 muestra una vista lateral del referido plato receptor.

25.- En relación con las figuras anteriormente indicadas, se hace la aclaración de que según el ejemplo de ejecución representado, el primer elemento del sistema está constituido por una cinta transportadora 1, la cual puede estar acoplada a una de las bocas de salida de un calibrador de frutos, teniendo como misión traer dichos frutos hacia el sistema de trabajo. Esta cinta se moverá a velocidad contro-

30.-

lada sobre pertinentes guías, yendo provista de paramentos laterales, a los cuales se incorporarían las bocas de salida para acoplamiento de los alimentadores y en su parte inferior la boca de salida para adaptación al medio de alma-

- 5.- cenaje de frutos para control de peso. Debe tenerse en cuenta que la fruta para dicho control podría ser de un tamaño predeterminado, no necesariamente similar al del conjunto de fruta transportado en la parte superior de la cinta; ésto puede obtenerse fácilmente, conectando las salidas del
- 10.- calibrador bien a una u otra parte de la cinta transportadora.

- El dispositivo alimentado 2, que puede componerse de una o varias de estas unidades, preferentemente contará de dos, a fin de obtener una mayor rapidez en el trabajo, cada
- 15.- una de las cuales consistirá en el objeto de la Patente de Invención nº. 361.465, definido por una carcasa de forma prismática, abierta por su parte superior, que arbitra, en sentido longitudinal, dos ejes apoyados en pertinentes ro-
- 20.- damientos, comportadores de sendos rodillos: uno helicoidal, en forma walomónica, y el otro liso. Ambos rodillos se encuentran acoplados mediante una transmisión a un motor eléctrico, que los hace girar en igual sentido y a idéntica velocidad. En la canal del cilindro helicoidal puede alojarse cualquier tamaño de fruto, que avanza por el efecto rotativo del cilindro hacia la boca de salida.
- 25.-

El transporte ordenado y sucesivo de estos frutos puede realizarse a la cadencia deseada controlando la velocidad del elemento motor.

- A la salida de cada una de las unidades alimentadoras
- 30.- 2, se incorpora una trampilla, 3, de movimiento comandado

por el electroimán 4. Cada trampilla es independiente del alimentador y merced al electroimán de mando puede adoptar dos posiciones operativas: una para paso libre de frutos y otra de bloqueo.

- 5.- Los frutos a los que los dispositivos de control permiten pasar, caen en el plato 5 del elemento de pesaje 6, el cual consiste en una balanza automática capacitada para aceptar, procurando señales susceptibles de advertir: un peso determinado de fruta, insuficiencia de peso, pero correcto, o bien, exceso de peso. El plato de la balanza 5 adopta la forma de caja, abierta superior e inferiormente, con dos de sus laterales largos 7 y los otros dos cortos 8. Los laterales largos cuentan con una de las partes de un contactor de proximidad 9, vinulado a cierta zona de la base, mientras que fijado a ellos se encuentra la otra parte de dicho contactor 10. El plato se halla encepado por un soporte en forma de "U" 11, el cual atornilla al mecanismo de acción de la balanza. Dicho soporte en "U" comporta en sus extremos sendos rodamientos ensartados por el eje 12, que define la charnela para el pivotaje de las dos mitades de fondo 13 y 14, respectivamente. Cada una de estas dos mitades va provista de los contrapesos 15 y 16, que tiende a llevarlas a la posición de cierre, cuya posición queda asegurada por la acción de los electroimanes 17 y 18.
- 10.-
- 15.-
- 20.-
- 25.- En la parte superior o cabezal de la balanza, van montados un número determinado de elementos de detección por proximidad 19, 20, 21 y 22, que son actuados por la placa metálica 23, fijada a la aguja indicadora de la balanza 24. La escala 25 de dicha balanza se encuentra graduada de 600 a 0 gr. y de 0 a 100 gr., recorriendo el limbo de izquierda
- 30.-

a derecha, con divisiones del limbo a incrementos de 10gr., y su mecanismo permite obtener diferentes pesos.

El sistema de retorno de fruta a la cinta de alimentación 1 consiste en un depósito 26, la parte inferior del cual alimenta a un elevador de congilones 27, que produce el ascenso de los frutos para su descarga sobre dicha cinta 1. La velocidad de transporte de la fruta es variable y dependiente de las características dadas a la transmisión del referido elevador.

El conjunto incluye también un sistema de alimentación adicional, con almacenaje propio, que puede utilizarse para el suministro de un fruto en el control de peso. La cinta de alimentación principal 1 puede transportar por su parte inferior un tamaño de fruta determinado, el cual pasa por una caída de descarga 28 a la zona de almacenaje. Esta zona consiste en dos rodillos 29, uno de los cuales, en su extremo superior, es helicoidal, en forma salomónica y el otro liso. Ambos rodillos se encuentran acoplados, mediante una transmisión, a un motor eléctrico, que los hace girar una revolución, en igual sentido y a idéntica velocidad, cada vez que el elevador 30 a su salida efectúa el recorrido correspondiente al paso de un congilón. Este desplazamiento es controlado por la acción de caída de un fruto sobre una trampilla flexible 31, la cual, bajo la influencia de la caída de ese fruto, actúa un electroimán 32, que detiene a la transmisión de los rodillos 29 y la del elevador 30.

En el sistema propuesto por vía de ejemplo, puede ser incluido un cuadro de control 33, para permitir, en combinación con los cuatro elementos de detección 19, 20, 21 y 22, las siguientes maniobras de la balanza:

la.- Llenado de las mallas mediante conjuntos de peso variable, en forma automática, utilizando fruta sin calibrar, operando de la manera expresada en los subsiguientes párrafos.

- 5.- Después de establecer el peso deseado por malla, se ponen en marcha los alimentadores 2. La fruta entra en ellos y pasa a caer al plato de la balanza, el cual mantiene las dos placas de base 13 y 14 cerradas por la acción simultánea de los electroimanes 15 y 16. La caída de frutos en el
- 10.- plato provoca el desplazamiento de la aguja de la balanza 24, la cual, al moverse, lleva consigo la placa metálica 23. El paso de esta placa por el primer sensor 19 produce una señal hacia el electroimán 4, que provoca el cierre de la trampilla 3 deteniendo uno de los alimentadores. El pa-
- 15.- so de la placa metálica 23 por el segundo sensor 20 repite la operación, obligando a parar al segundo alimentador. Si el peso debido a este número de frutos resulta insuficiente, la placa metálica 23 no habra llegado a actuar sobre el
- 20.- tercer elemento de detección 21. Después de un cierto tiempo de temporización, debido a la insuficiencia de peso se origina otra señal, la cual pone en marcha al sistema de alimentación adicional, que por virtud de dicha señal produce el movimiento del elevador de fruta 30, el cual hace caer un
- 25.- fruto sobre la trampilla 31, obligando a la detención del elevador mientras se dirige dicho fruto al plato de la balanza. Caso de que después de la caída de este fruto la
- placa metálica no llegue todavía al tercer elemento de detección 21, actúa uno de los electroimanes de base, produciéndose la apertura de una de las dos mitades del plato
- 30.- como consecuencia del peso propio de la fruta en él alma-

cenada, originándose la descarga de ella hacia la tolva de rechazo 26, de donde se devuelven los frutos a la cinta de alimentación 1 por el elevador de cangilones 27.

5.- Si el peso es correcto, la placa metálica 23 cubrirá al tercer elemento de detección 21, sin llegar a cubrir al cuarto, 22, actuando el segundo de los electroimanes, que desbloquea la otra mitad de la base, vertiéndose los frutos hacia el tubo de salida 34, que los conduce a las mallas de empaquetado.

10.- Si el peso obtenido es incorrecto por exceso, la placa metálica 23 cubre o sobrepasa al cuarto elemento de detección 22 y en este caso vuelve a actuar el electroimán correspondiente a rechazo, procediendo a desalojarse el plato de la balanza del modo en que ya se describió.

15.- En cada uno de los tres casos mencionados, al completarse la descarga de la fruta, bien por la mitad 13 o 14 del plato, los contrapesos 15 y 16 devuelven la placa implicada en la operación a su posición de cierre, actuando los sensores 9 y 10 que determinan el comienzo de un nuevo ciclo de pesado.

20.- Llenado de las mallas mediante conjuntos de igual peso, de forma automática, utilizando fruta calibrada, operando de la manera que se expresa en los párrafos subsiguientes.

25.- En este caso, siendo más fácil de vaticinar el número de frutos que procurarán el peso deseado, la operación podría llevarse a cabo tal y como fué descrita anteriormente, aún cuando ahora la fruta en el sistema de alimentación sería del mismo tamaño que la que circula por el alimentador

30.- principal, pero más bien se procedería a desplazar el se-

- gundo sensor 20 hacia un punto que correspondiera casi exactamente con el de una diferencia de peso equivalente a la de un fruto. De esta forma el paso de la placa metálica 23 por este sensor provocaría el paro del segundo alimentador,
- 5.- procurando un peso total, debido a la caída del último fruto, que por necesidad correspondería a una posición de la placa metálica 23 cubriendo al tercer sensor 21 o bien al cuarto 22. Caso de cubrir al tercer sensor la pesada sería correcta y aceptable, en el segundo caso la pesada sería
- 10.- incorrecta, procediéndose en ambos a la respectiva opción de aceptación o rechazo ya descrita.

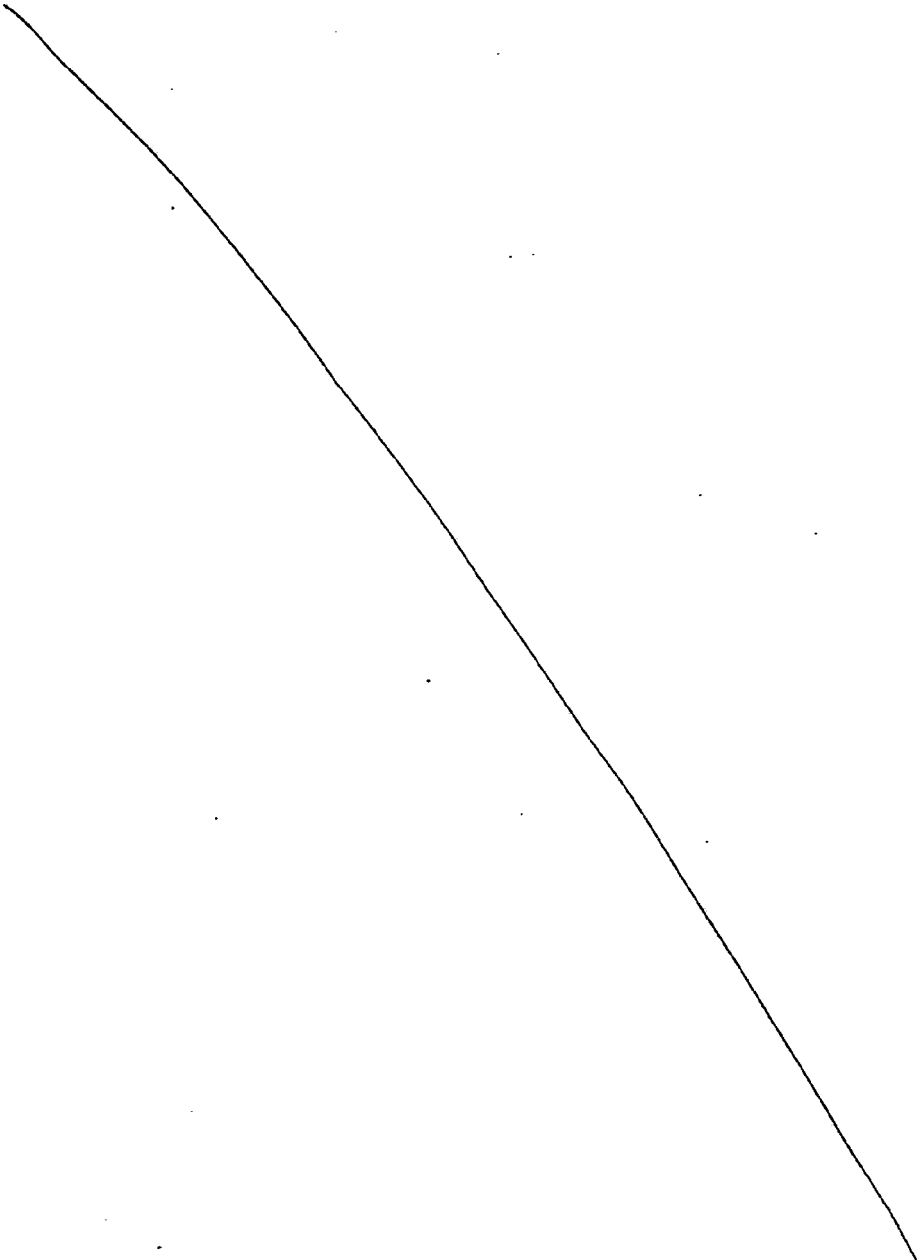
- Caso de ser necesarias otras combinaciones de frutos a las anteriormente consideradas, el sistema incluye también una facultad operativa por la que al pesar un conjunto de
- 15.- frutos, tanto en defecto como en exceso, la maniobra se detiene hasta que por cambio manual de estos se logra la exactitud en la pesada. Para esta última opción se arbitra en el sistema el depósito 35, anexo al bastidor de la máquina, que contiene cierta cantidad de frutos destinados al referido intercambio manual.
- 20.-

- Se comprenderá fácilmente, después de observar los dibujos y la descripción acabada de efectuar de ellas, que la actual concepción proporciona una construcción sencilla y efectiva, susceptible de poder ser llevada a la práctica
- 25.- con gran facilidad, asegurando la obtención de una manufactura relativamente barata.

- Este detalle de aconomía, adquiere gran importancia si se considera en los términos de una producción en escala, ya que es evidente que el mercado puede absorber cantidades muy considerables de una clase de máquinas que in-
- 30.-

corporan los perfeccionamientos aquí preconizados, con los consiguientes beneficios en el rendimiento de ellas.

Se reitera, que en el objeto que constituye el presente invenco, serán susceptibles de introducirse todas aquellas
5.- modificaciones de detalle que las circunstancias y la práctica pudieran aconsejar, siempre y cuando que, con las variantes que se introduzcan, no se cambie, altere o modifique, la esencialidad del objeto descrito.



N O T A.

Los puntos de invención propia y nueva que se presentan para que sean objeto de esta Patente de Invención en España, por veinte años, son los siguientes:

- 5.- 12.- Perfeccionamientos introducidos en los sistemas para pesado automático de frutos, caracterizados por comprender, en adecuada conjunción funcional: una cinta de distribución de frutos, un dispositivo alimentador, un elemento de pesaje, cuya tolva se relaciona con dos medios de recepción opuestos, medios para el almacenaje y alimentación adicional de frutos, dispositivos para la aceptación de frutos, que enlaza la recepción con la cinta de distribución de los mismos, una conducción tubular de amplia embocadura, para el transporte, por gravedad, de los frutos
- 10.- vertidos por la tolva de pesaje hacia el segundo medio de recepción, un dispositivo de envasado en mallas, conectado al terminal de la conducción tubular mencionada, una máquina de cerrado de mallas, un cuadro electrónico de control, con medios sensores y elementos motrices, comandados por el
- 15.- citado cuadro de control.
- 20.- 22.- Perfeccionamientos introducidos en los sistemas para pesado automáticos de frutos, de conformidad con el punto precedente, caracterizados por incorporar uno o más elementos alimentadores, a la salida de los cuales, se arbitran trampillas abisagradas, independientes de dichos
- 25.- alimentadores, susceptibles de adoptar dos posiciones operacionales a impulso de un electroimán: una de libre paso y otra de cierre para con los frutos procedentes de dicho dispositivo alimentador.
- 30.- 32.- Perfeccionamientos introducidos en los sistemas

para pesado automático de frutos, según punto 12, caracterizados porque el elemento de pesaje en él comprendido, define una balanza automática, susceptible de aceptar una determinada cantidad de frutos y procurar señales electrónicas hacia el cuadro de control, que distingue: la insuficiencia en la pesada, obligando a una acción correctiva, el peso correcto o el exceso de peso, respectivamente, a tenor de cuatro sensores combinados con una placa metálica incorporada al terminal del fiel de dicha balanza.

- 5.-
- 10.- 42.- Perfeccionamientos introducidos en los sistemas para pesado automático de frutos, de conformidad con los puntos 12 y 32, caracterizados porque el plato de la balanza lo forma una tolva abierta superiormente y suspendida por un sector ahorquillado, que encepta dos laterales opuestos de la misma, en tanto que su fondo, de sección en "V", está dotado de una charnela mecánica central, que permite, optativamente, el gira de cada una de las dos mitades del fondo, hasta quedar coplanaria con su homónima mediante una acción de desenclave, realizada por el correspondiente electroimán, comandado desde el cuadro de control del sistema, y porque cada una de las dos mitades componentes del fondo de la tolva realiza el vertido de los frutos existentes en ella por efecto del peso propio de los mismos, así como también por arbitrar sendos contrapesos de llamada al cierre cuando los frutos han sido vertidos.

- 15.-
- 20.-
- 25.-
- 30.- 52.- Perfeccionamientos introducidos en los sistemas para pesado automático de frutos, según puntos precedentes, caracterizados por incorporar a cada una de las dos mitades basculantes del fondo de la tolva, un contador de proximidad, que actúa al entrar en el campo de los otros com-

ponentes pertenecientes a dicho contador, situados en los paramentos laterales de la tolva, determinando el enclavamiento de la referida mitad en la posición de cierre.

5.- 62.- Perfeccionamientos introducidos en los sistemas para pesado automático de frutos, según puntos 12 a 52, caracterizados porque en función de la señal remitida por los microsensores incorporados a la balanza hacia el cuadro de control, éste, de modo sistemático, ordena electrónicamente: el paro de los elementos de alimentación, una acción correctiva, en el caso de falta de peso y, una vez realizada ésta, la apertura de una de las dos mitades basculantes del fondo de la tolva, vertiéndose los productos almacenados en ella, bien por uno u otro de los dos laterales de salida que dicha tolva presenta para este fin.

15.- 72.- Perfeccionamientos introducidos en los sistemas para pesado automático de frutos, de conformidad con el punto 62, caracterizados por ubicar un sistema de alimentación especial para la función correctiva de peso, el cual incluye medios para el almacenaje de frutos, así como para su transporte hacia una zona de descarga, en la cual, la propia descarga del fruto introduce señales para la parada de dicha alimentación.

25.- 82.- Perfeccionamientos introducidos en los sistemas para pesado automático de frutos, de conformidad con los puntos 32 a 72, caracterizados por incluir un tubo de descarga para el vertido de frutos con peso comprobado como aceptable hacia uno de los laterales de salida de la tolva, cuyo tubo de descarga los conduce hacia dispositivos convencionales de empaquetado, bien en tipo manual o automático.

30.-

92.- Perfeccionamientos introducidos en los sistemas para pesado automático de frutos, según puntos precedentes, caracterizados por presentar una rampa de descarga para los grupos de frutos con peso incorrecto en el lateral opuesto al considerado en el punto anterior, cuya rampa deposita a los frutos en una tolva de recepción, la cual, a su vez, va conectada a medios para el transporte de los mismos hacia la cinta de alimentación principal.

102.- Perfeccionamientos introducidos en los sistemas para pesado automático de frutos, según punto 12, caracterizados por incorporar una zona para el almacenaje de frutos, la cual puede ser suministrada directamente de la cinta de alimentación, ofreciendo un remanente de dichos frutos para las operaciones de ajuste de peso por intervención manual sobre la tolva de la balanza.

112.- Perfeccionamientos introducidos en los sistemas para pesado automático de frutos, de conformidad con los puntos 12, 32 y 62, caracterizados por disponer en el cuadro de control de medios bloqueadores de la señal que ordena el vertido de rechazo para aquellos grupos de peso incorrecto, así como también incorporar un mando de vertido hacia el dispositivo de cerrado de mallas, de accionamiento manual.

122.- "PERFECCIONAMIENTOS INTRODUCIDOS EN LOS SISTEMAS PARA PESADO AUTOMATICO DE FRUTOS", todo tal y conforme se describe en la presente Memoria, la cual consta de 16 hojas mecanografiadas por una sola cara.

Madrid, 30 AGO. 1976



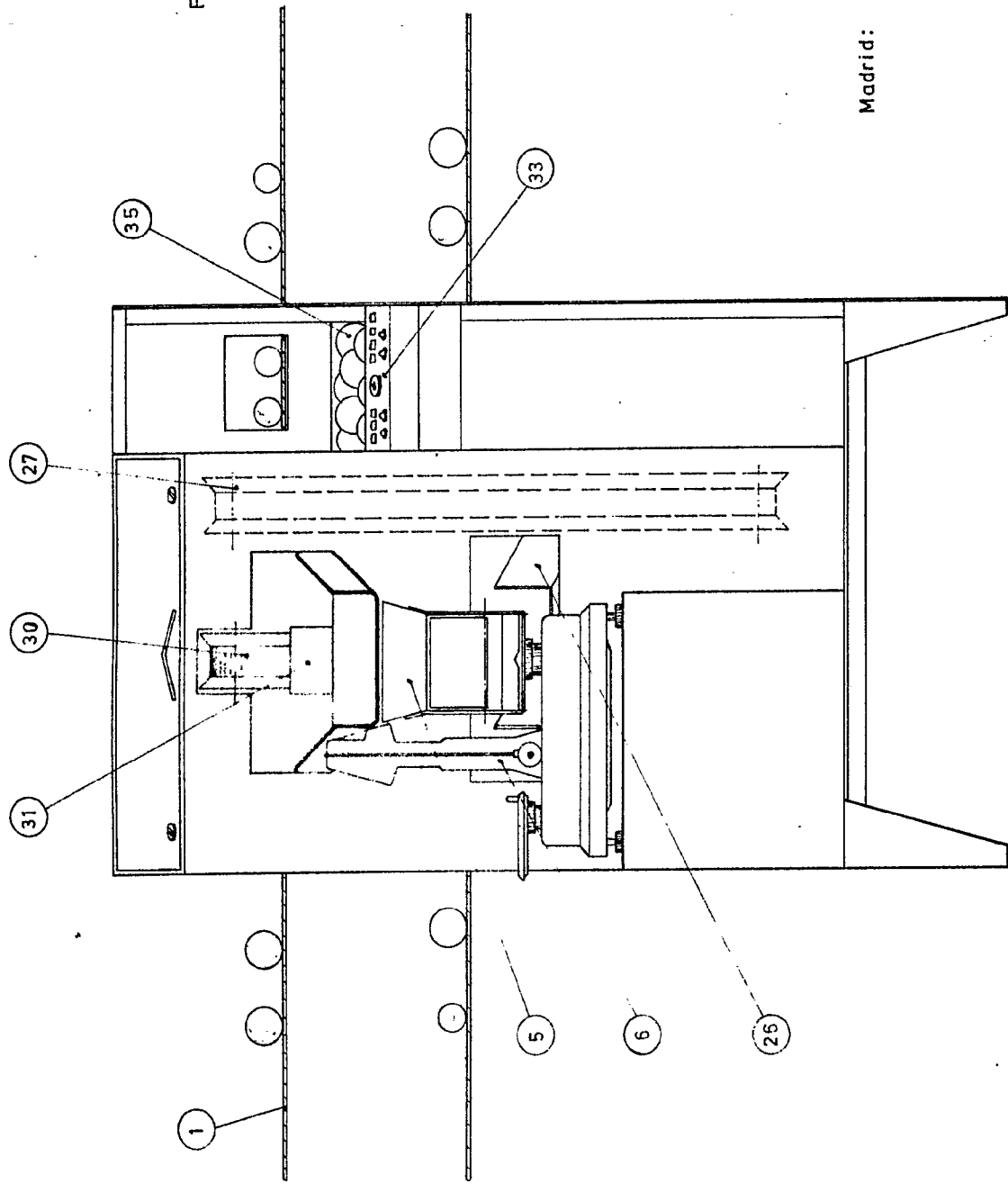
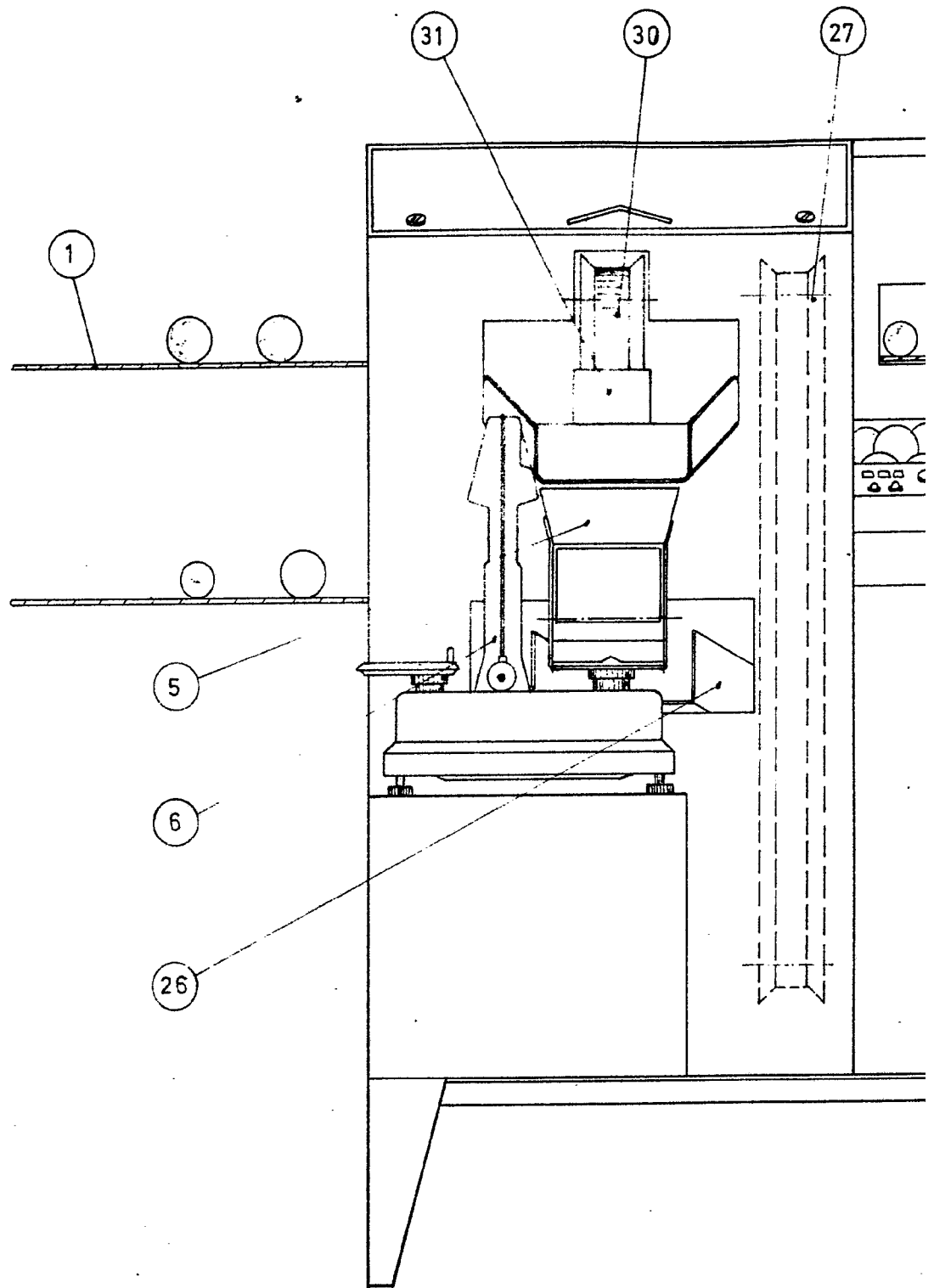


Fig. N.º 1

Madrid: 30 AGO 1976

**POOR
QUALITY**

ESCALA VARIABLE



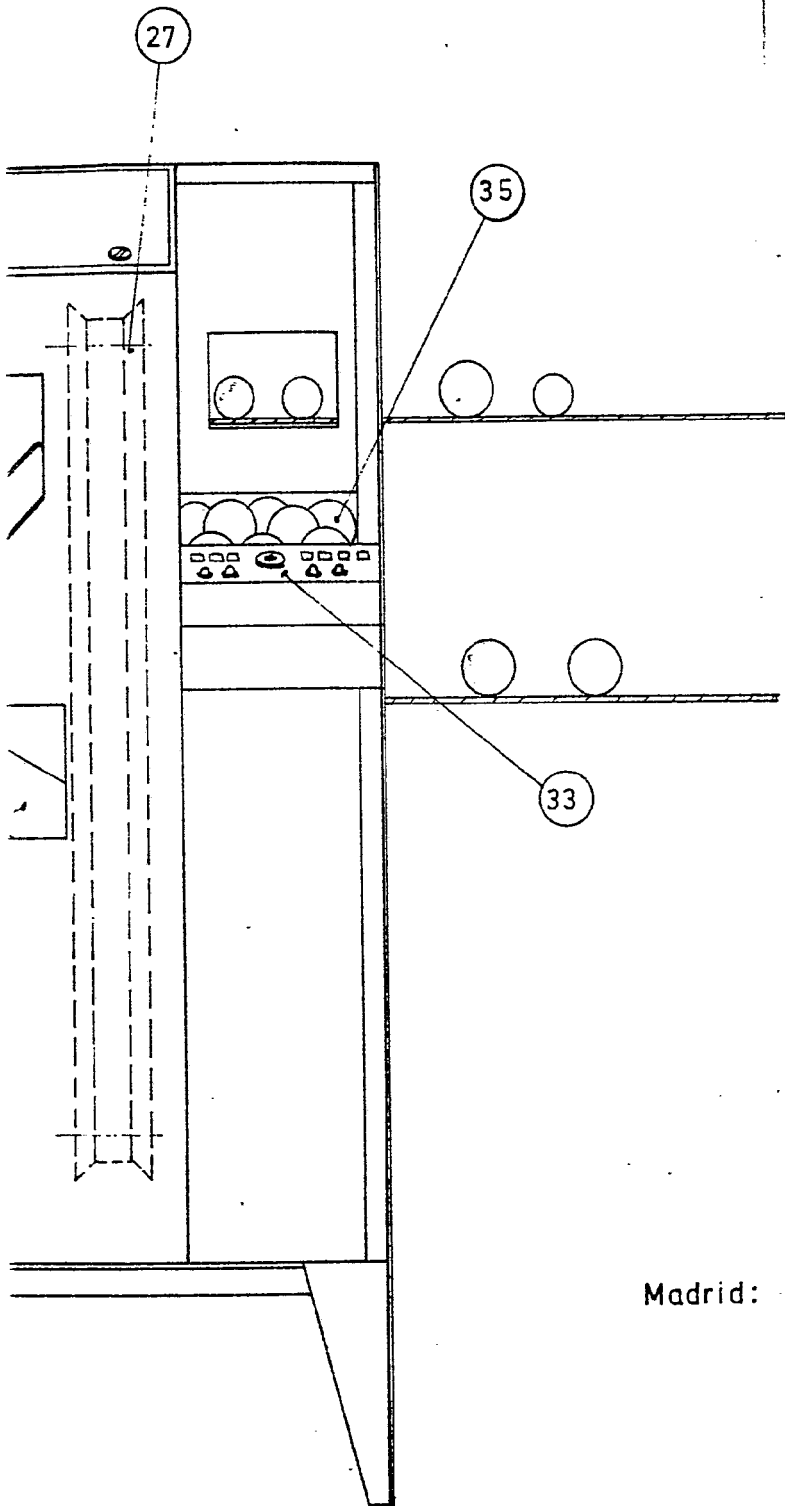


Fig. N° 1

Madrid: 30 AGO 1976

A handwritten signature or set of initials in black ink, located below the date stamp.

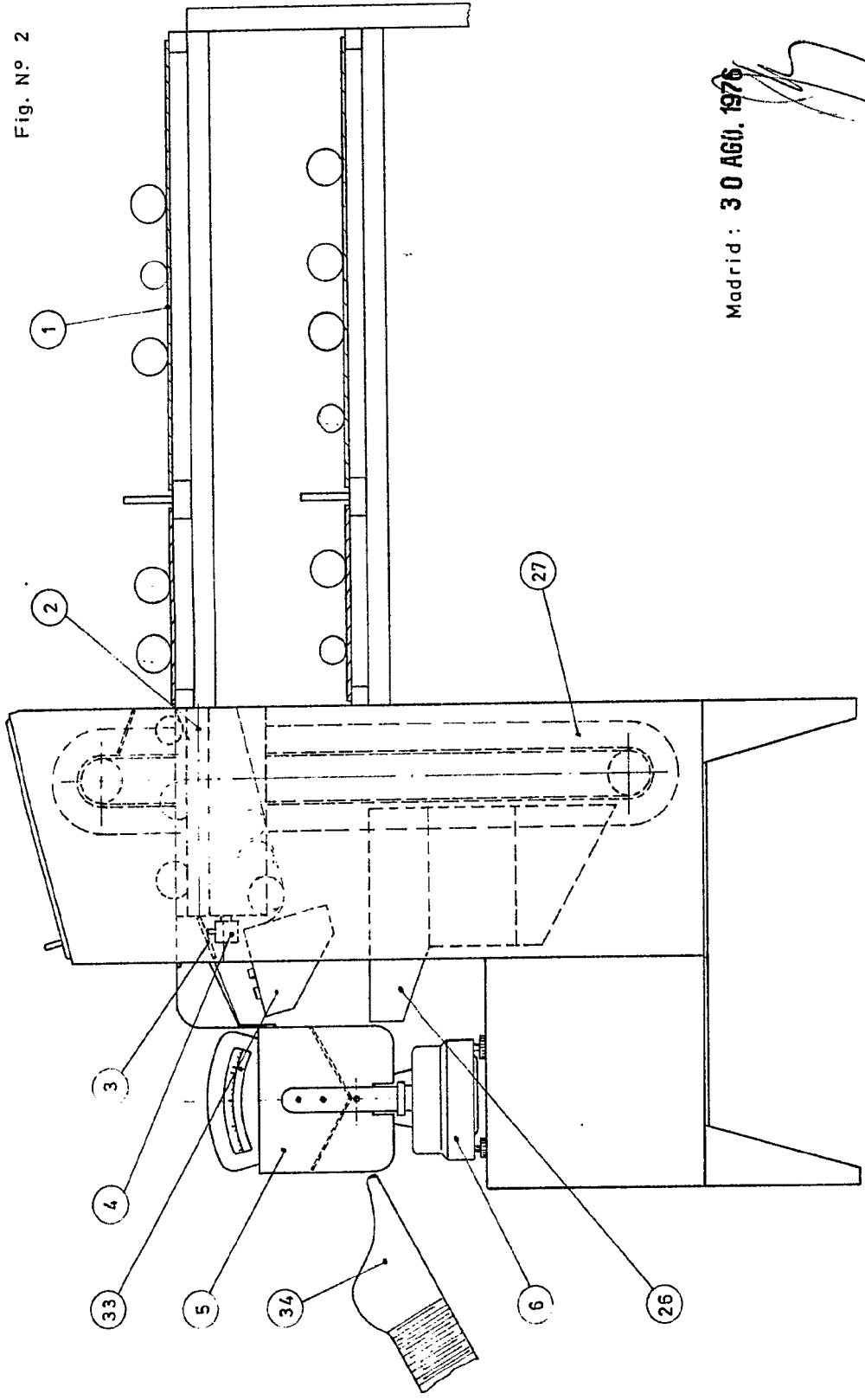
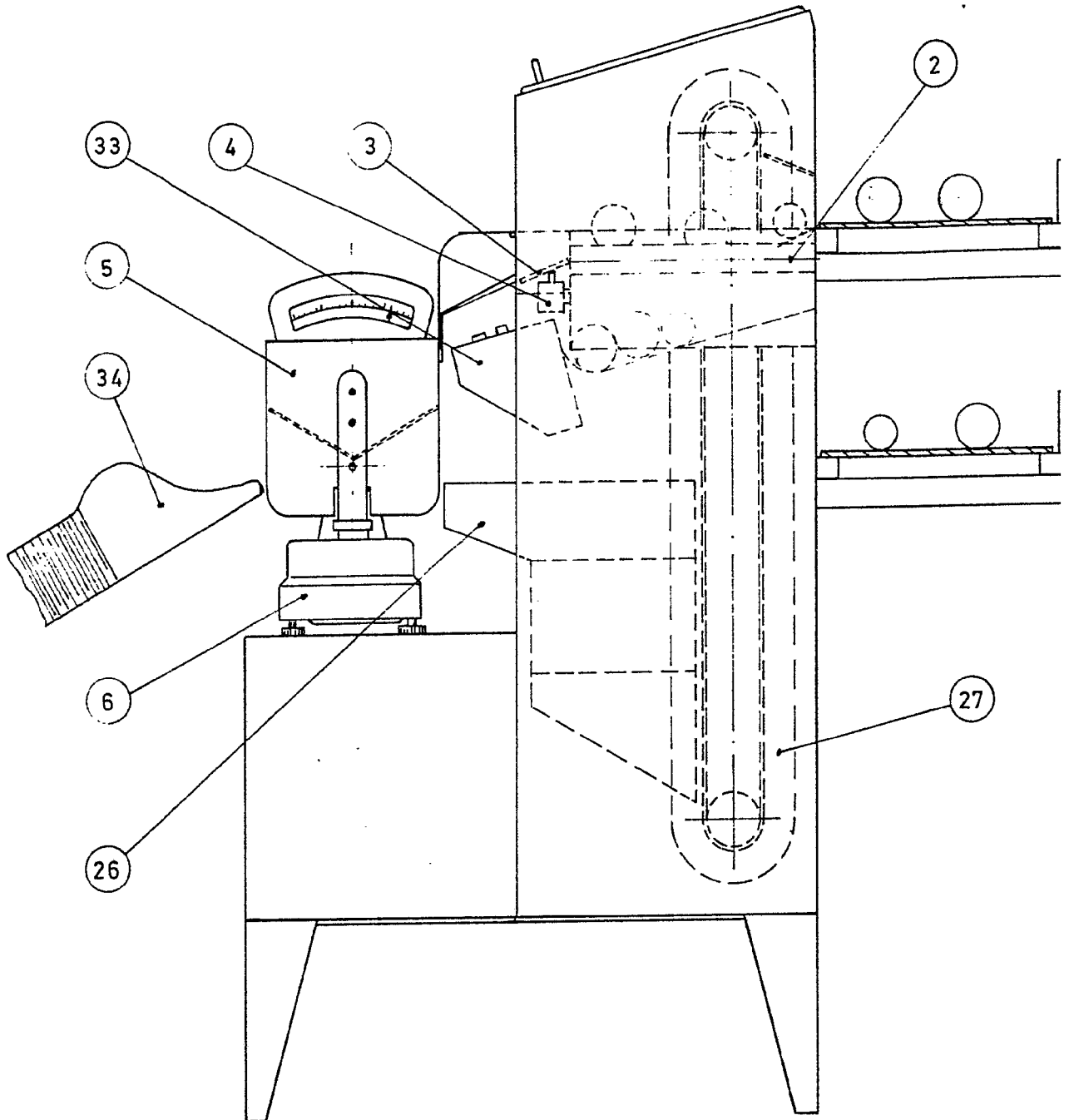


Fig. N.º 2

Madrid: 30 AGO. 1976

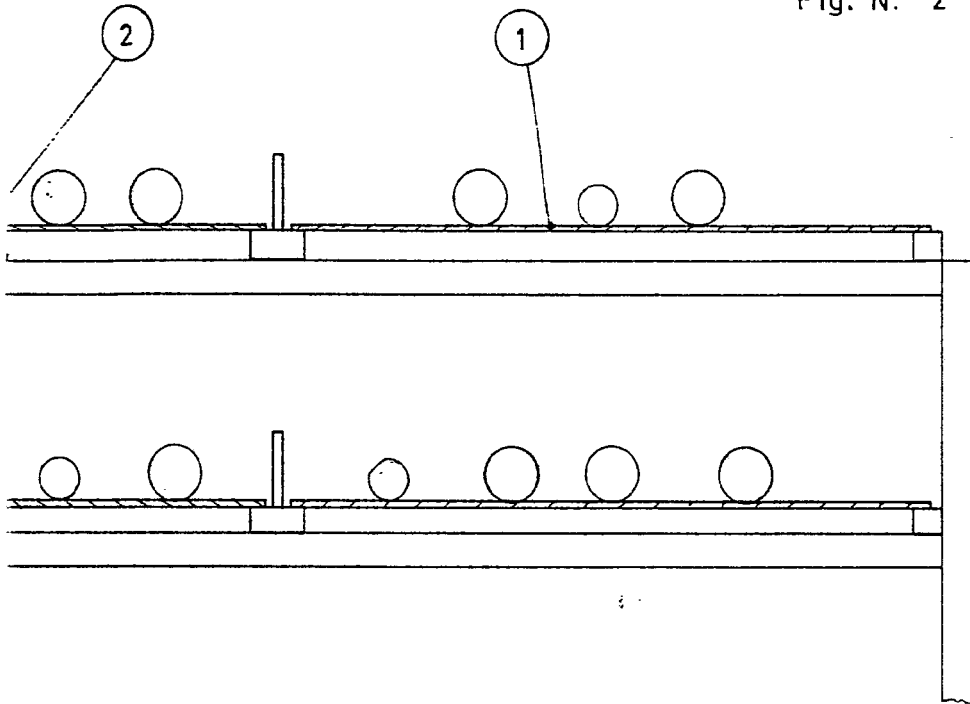
ESCALA VARIABLE

POOR QUALITY



ESCALA VARIABLE

Fig. N° 2

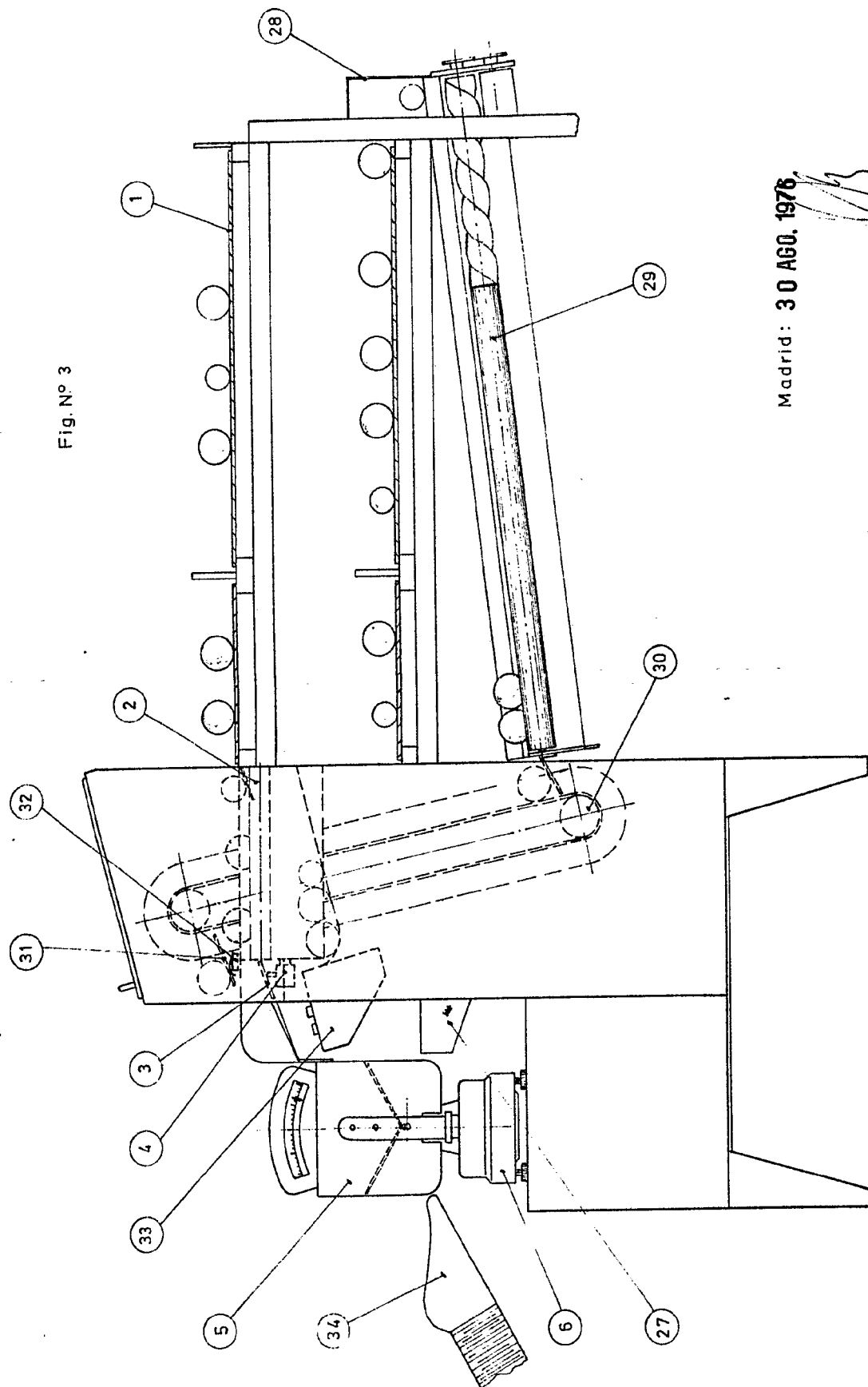


27

Madrid : 30 AGO. 1976

A handwritten signature in black ink, consisting of several loops and strokes, located below the date.

Fig. Nº 3



Madrid: 30 AGO. 1976

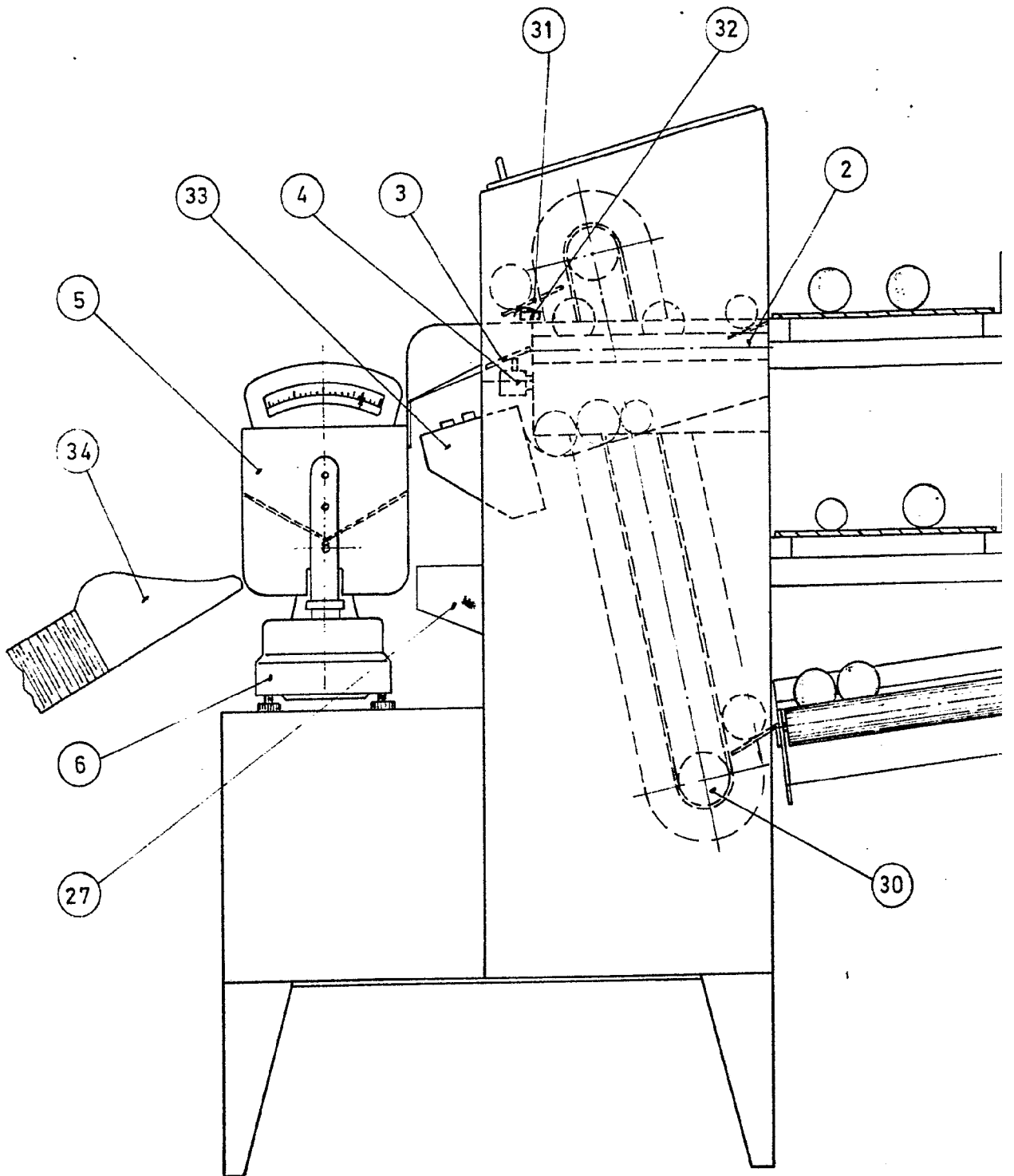
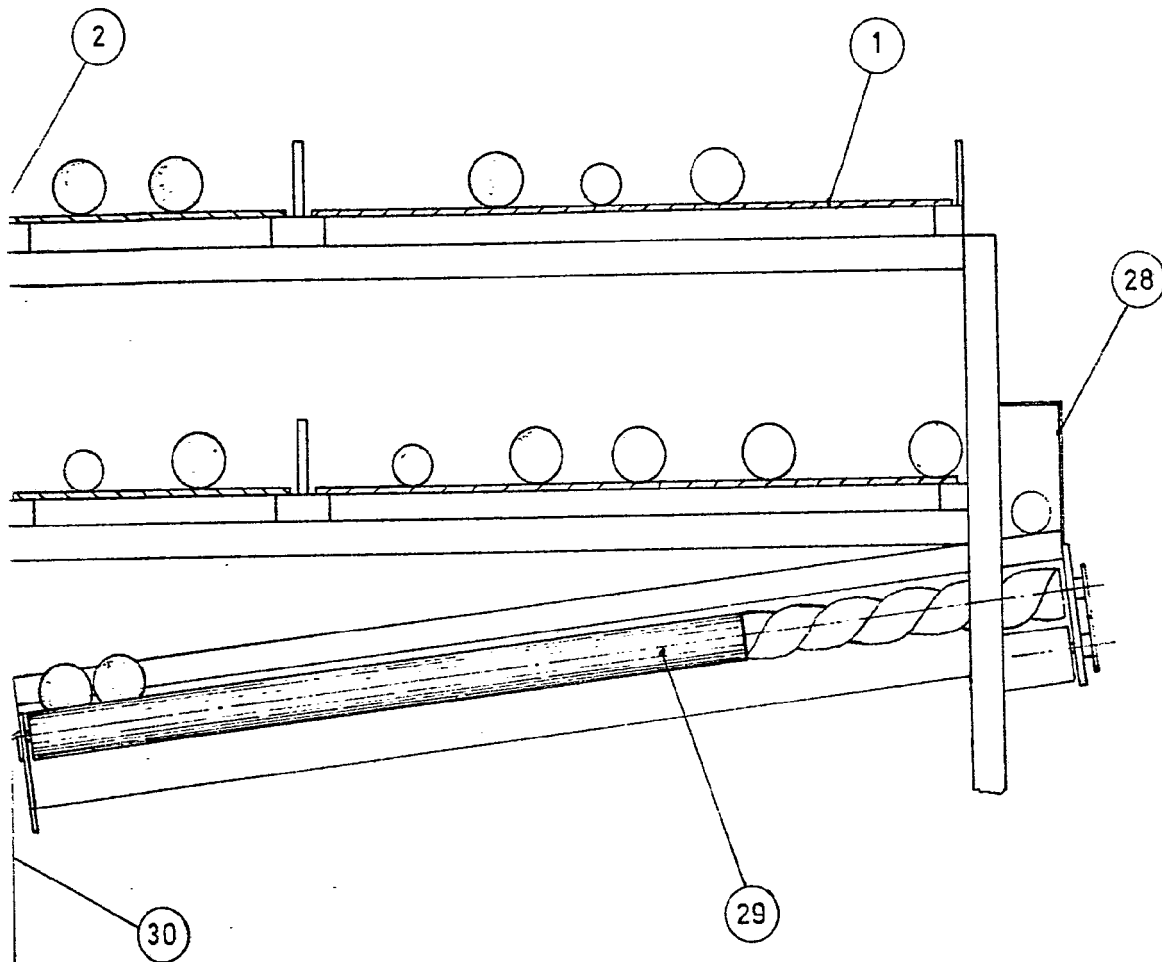


Fig. N° 3



Madrid: 30 AGO. 1976

A handwritten signature or set of initials, possibly 'B', is written in the lower right area of the page.

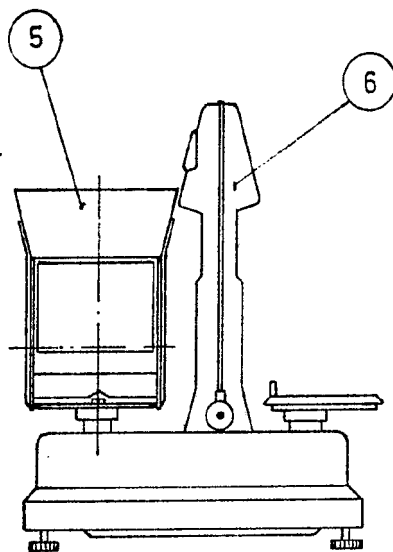


Fig. N° 4

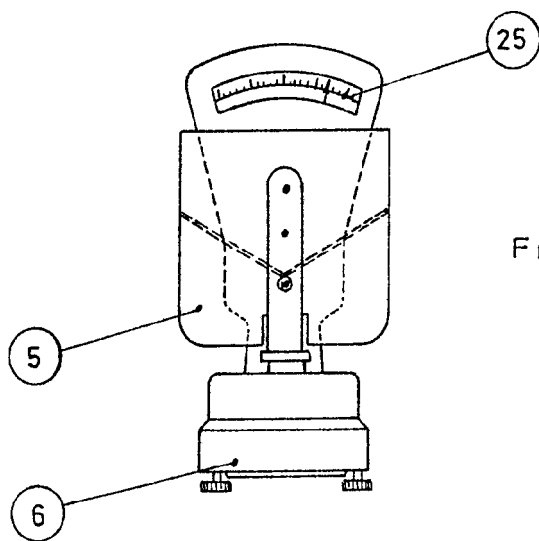
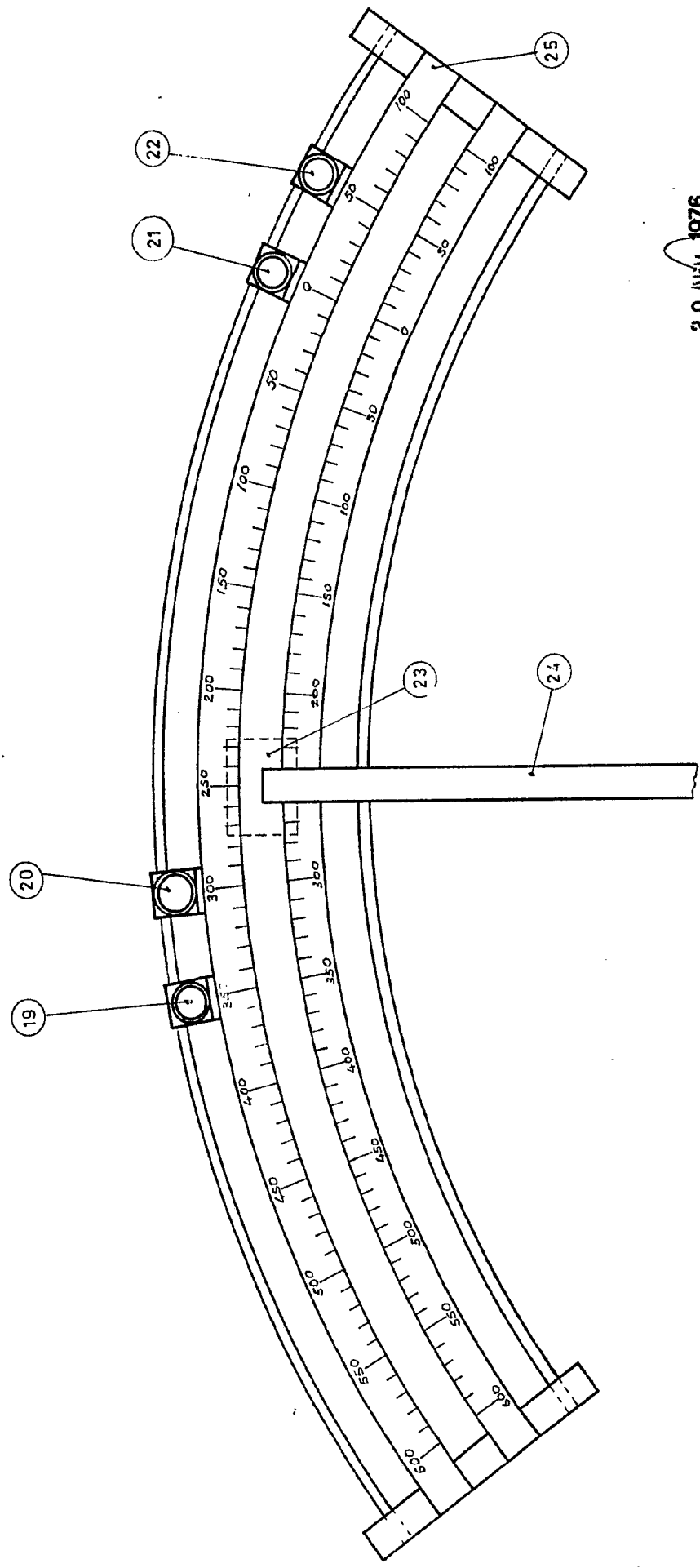


Fig. N° 5

Madrid: 30 AGO, 1976

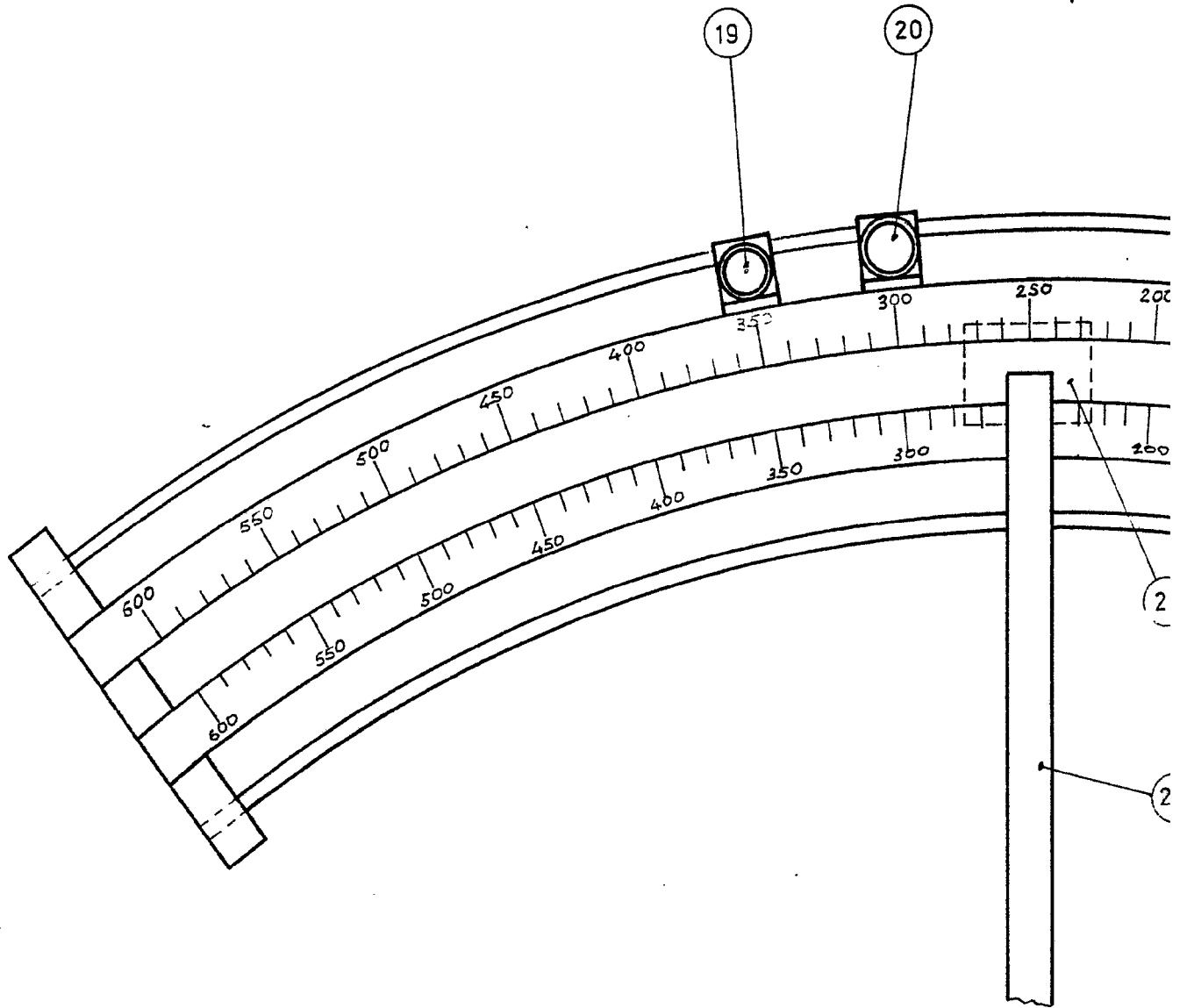
Fig. Nº 6



Madrid: 30 ABR. 1976

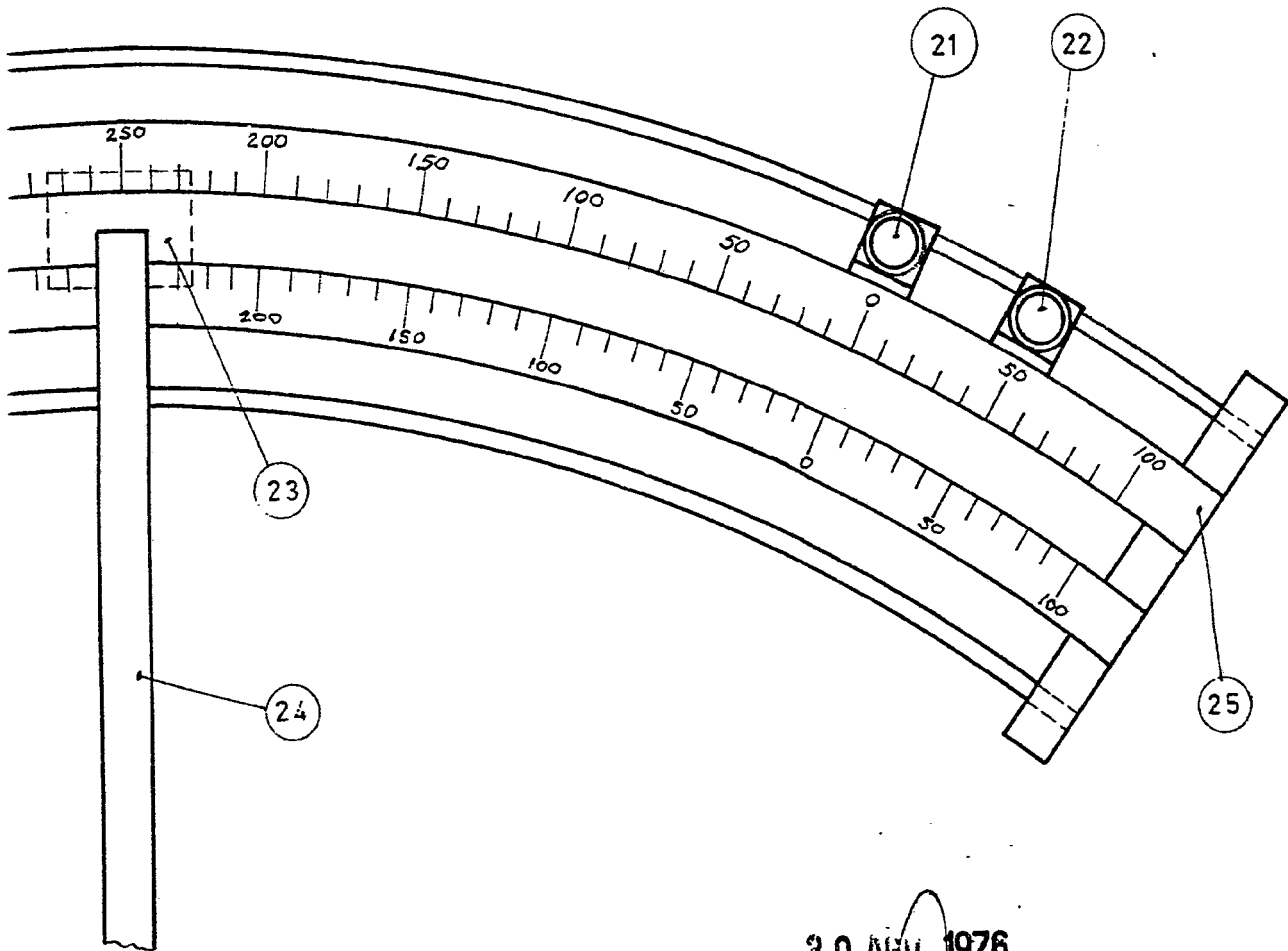
POOR QUALITY

ESCALA VARIABLE



ESCALA VARIABLE

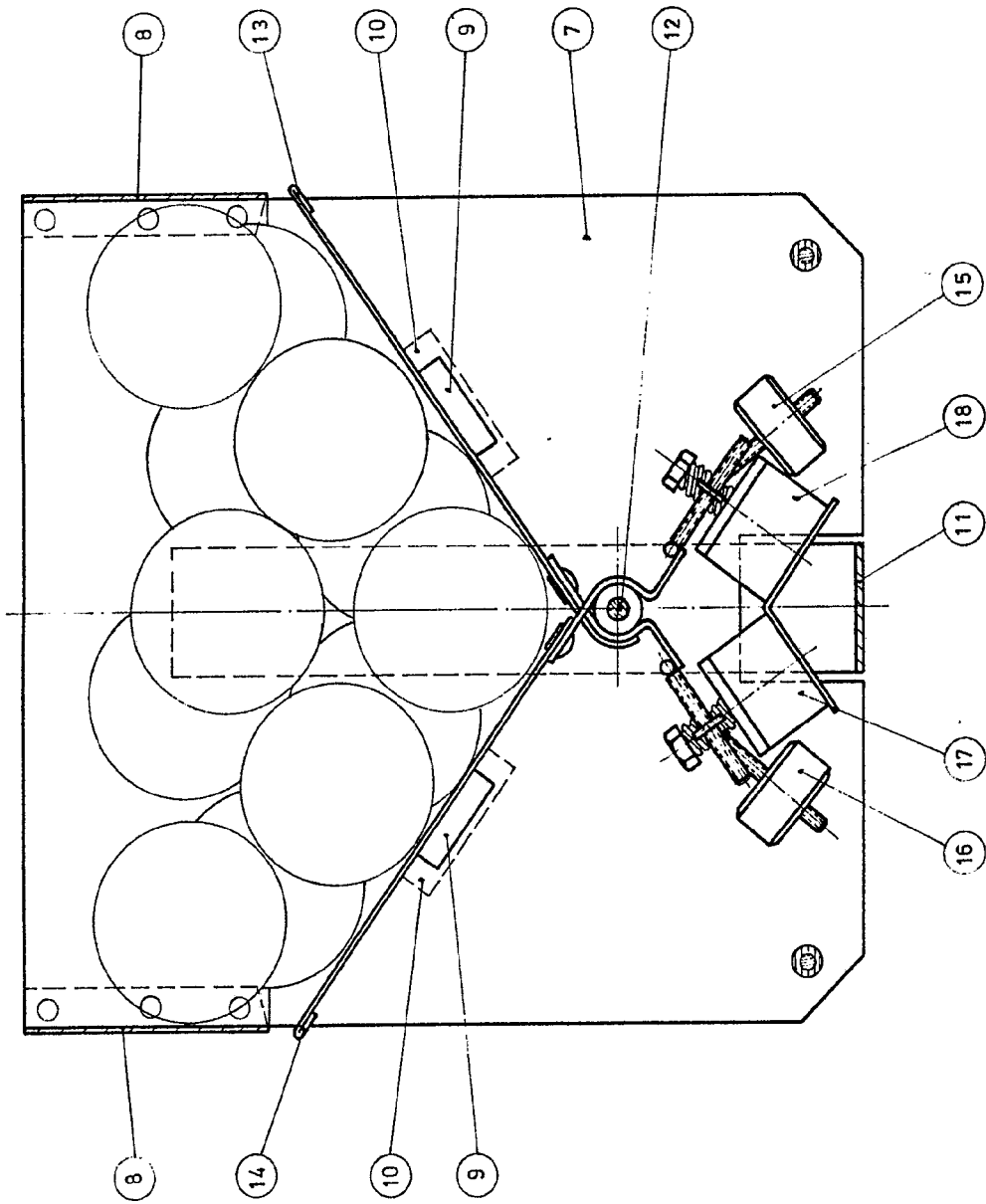
Fig. Nº 6



Madrid: 30 AGU. 1976

**POOR
QUALITY**

Fig. Nº 7



Madrid: 30 ABO. 1976

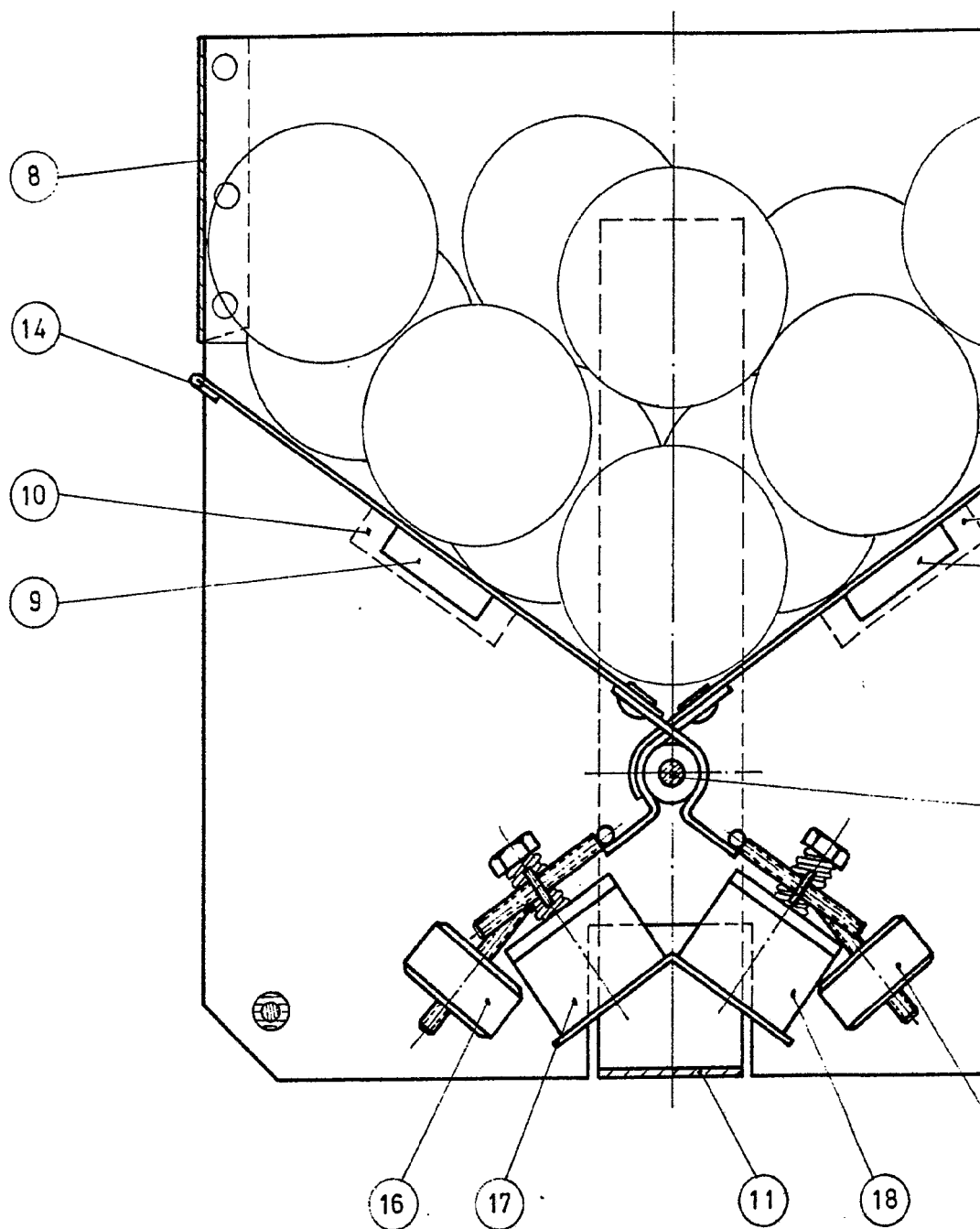
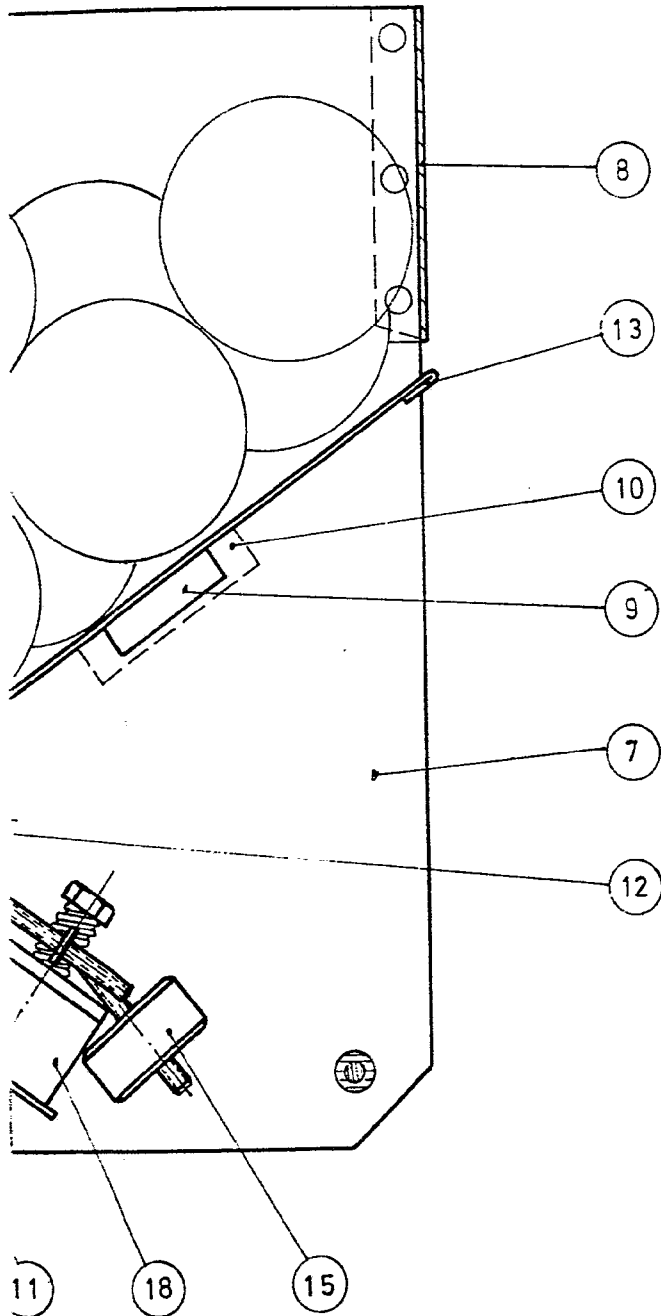


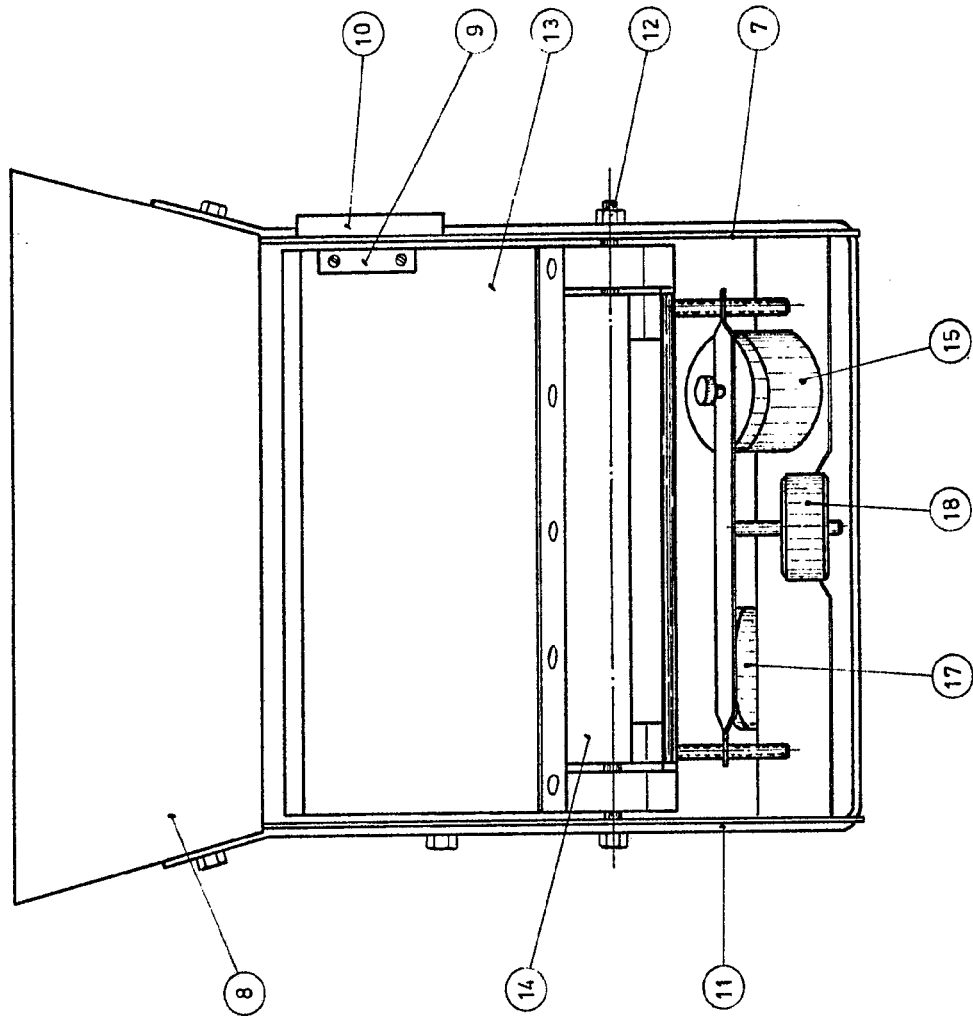
Fig. Nº 7



Madrid: 30 AGO. 1976

A large, stylized handwritten signature or scribble is present below the date stamp.

Fig. Nº 8



Madrid : 30 APR 1976

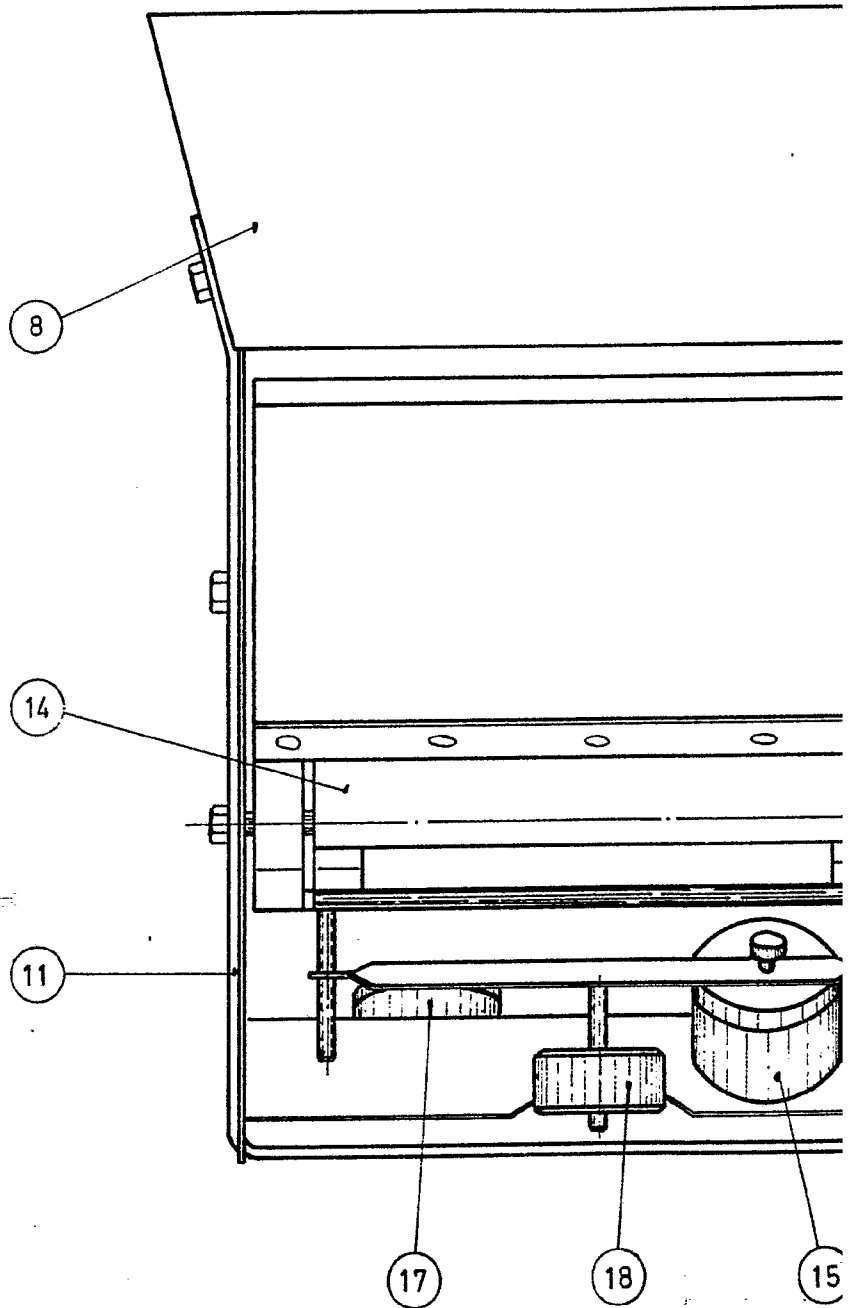
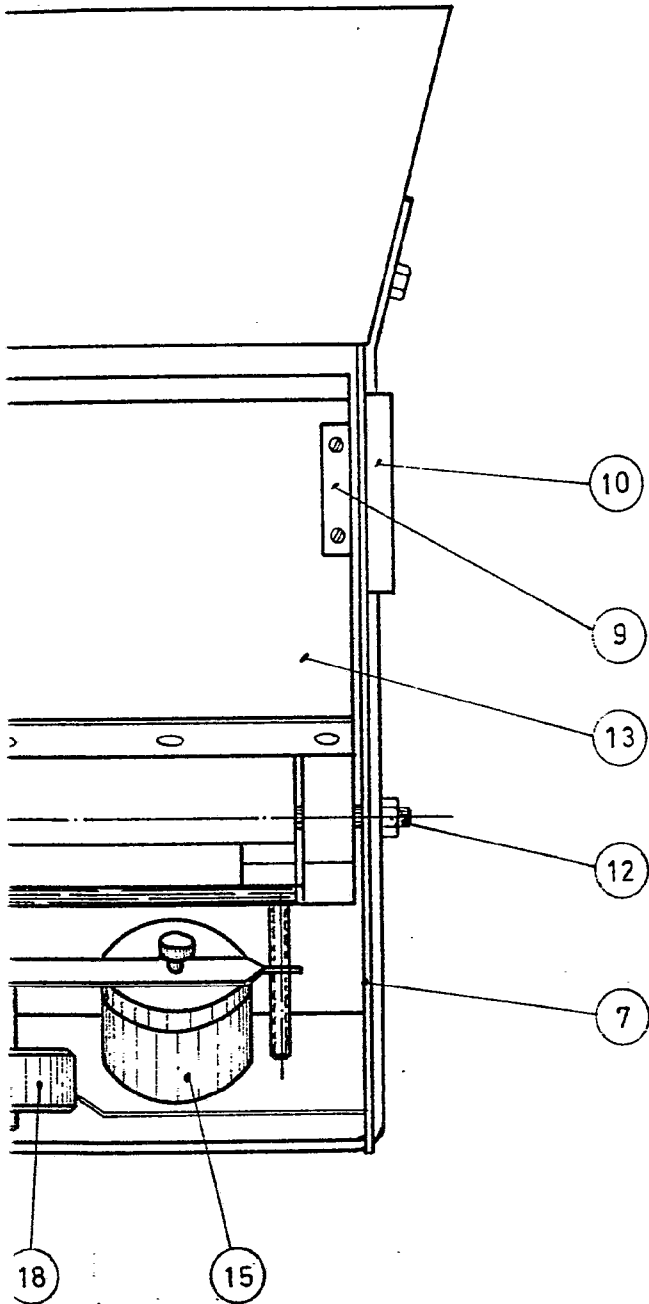


Fig. Nº 8



Madrid : 30 ABR 1978

A large, stylized handwritten signature or scribble in black ink, located below the date stamp.