

MINISTERIO DE INDUSTRIA  
REGISTRO DE LA PROPIEDAD INDUSTRIAL



20 JUL. 1978

(10) ES	(11) NUMERO	(10) A3
(21)	460.364	
(22)	FECHA DE PRESENTACION	
	28 Junio 1977	

Concedido el Registro de acuerdo con los datos que figuran en la presente descripción y según el contenido de la Memoria adjunta.

**PATENTE DE INTRODUCCION**

(47) FECHA DE PUBLICIDAD	(61) CLASIFICACION INTERNACIONAL
	B65C
(54) TITULO DE LA INVENCIÓN	
"DISPOSITIVO PARA LA RECOGIDA, ENCOLADO Y DISTRIBUCIÓN DE ETIQUETAS".	
(58) PATENTE EXTRANJERA U OTRA FUENTE DE INFORMACION	
Patente francesa Nº 74/15 517 presentada en 6 de Mayo de 1974	
(71) SOLICITANTE (S)	
SOCIETE FRANCAISE D'ETIQUETAGE VIREY & GARNIER	
DOMICILIO DEL SOLICITANTE	
NOGENT-SUR-MARNE (Val-de-Marne) FRANCIA, 29 bis, rue St-Quentin	
(72) INVENTOR (ES)	
Romuald René DELLA VITE	
(73) TITULAR (ES)	
(74) REPRESENTANTE	
D. Alfonso Durán Olivella	

MEMORIA DESCRIPTIVA

- La Patente francesa 2.013.318 de 20 de Noviembre de 1969 describe un dispositivo de recogida y distribución de etiquetas de gran velocidad que posee fundamentalmente la combinación cinemática de funcionamiento siguiente: un piñón satélite coaxial del órgano de recogida de las etiquetas y angularmente solidario de éste, un eje cilíndrico animado de una velocidad de rotación continua y constante sobre la cual el eje común del órgano de recogida y del satélite está montado de manera excéntrica, estando dicho eje común animado por lo tanto de una velocidad de rotación en el espacio, continua y constante; una corona planetaria de eje fijo coaxial con dicho eje o vástago, engranando dicho satélite con el mencionado planetario; un piñón motriz arrastrado en rotación a velocidad constante que engrana con un piñón receptor angularmente solidario de dicho vástago; un mando de excéntrica y bieleta animado de velocidad constante por dicho piñón motor, estando fijada dicha bieleta al mencionado planetario a modo de conferir a este planetario un movimiento de oscilación circular alternativo de amplitud reducida.

- En la Patente citada, el órgano de recogida era un rodillo de forma cilíndrica circular que recogía por aspiración las etiquetas en una caja fija en el espacio; a continuación las etiquetas son recogidas por un rodillo de transferencia por corte de la aspiración so-

bre el rodillo de recogida, mientras que dicha aspiración es pasada al rodillo de transferencia, el cual arrastra las etiquetas al lugar de encolado, del cual pa san a la torreta de distribución y desde éste a la colo-  
5. cación en recipientes u objetos a etiquetar.

La presente Patente de Invención se propone suprimir la aspiración, con el objeto de simplificar, es decir, reducir el número de piezas rotativas en el espacio produciendo el encolado de las etiquetas en parte so  
10. bre el órgano de recogida y en parte sobre el mecanismo de distribución durante su arrastre por éste, lo que per mite aumentar todavía de modo adicional la velocidad de alimentación de etiquetas de la cadena en la que circu- lan las botellas o recipientes.

La presente Patente tiene por finalidad un dispositivo de gran velocidad para la recogida por enco-  
15. lado y distribución de etiquetas encoladas, cuyo disposi tivo es arrastrado por la combinación cinemática de ac- cionamiento mencionada, caracterizándose porque el  órga- no de recogida comporta dos caras bombeadas de recogida  
20. idénticas y simétricas con respecto al eje de rotación, extendiéndose cada una de dichas caras entre dos aristas desigualmente distantes de dicho eje al cual son parale- las, estando animada cada una de estas caras por el movi  
25. miento cinemático del órgano de recogida cuyo desplaza- miento es descendente hacia cada órgano con el que debe entrar en contacto, rodillo encolador, caja de etiquetas fija, grapas tomadoras de la torreta, efectuándose el

contacto por rodadura de la arista menos alejada del eje de la arista más alejada, con inicio de recogida de cada etiqueta por el borde de ésta situado hacia adelante en el sentido del movimiento rotativo del órgano tomador.

5. Según otra particularidad importante de esta Patente de Invención, cada una de las caras bombeadas del órgano tomador, encolada por un primer rodillo encolador es de anchura netamente inferior a la longitud de una etiqueta y encola ésta sobre dicha anchura a partir de su borde, de manera que la etiqueta parcialmente encolada, recogida por una grapa de la torreta, flota por su parte no encolada y sometida a la fuerza centrífuga por el movimiento rotativo de la torreta es encolada completamente por situación sobre un segundo rodillo encolador giratorio en las proximidades de la torreta con una velocidad un poco superior a la velocidad de ésta, desplazándose las superficies encaradas de la torreta y de dicho segundo rodillo encolador en el mismo sentido.
- 10.
- 15.

- Antes de entrar en la descripción propiamente dicha de la invención, parece esencial precisar los puntos que distinguen la presente invención con respecto a la técnica anteriormente conocida:
- 20.

- a/ La fijeza absoluta, en todas direcciones, de la caja de etiquetas, lo que es una ventaja considerable de carga.
- 25.

b/ El órgano de recogida, está constituido por un dispositivo descendente doble, monobloque, cuyas superficies activas no poseen elementos móviles con res-

pecto al cuerpo del dispositivo descendente en sí mismo, de forma que el dispositivo doble de descenso así constituido coopera con una caja de etiquetas fija y un rodillo encolador fijo.

5. c/ Las etiquetas son recogidas por su borde de lantero con ayuda del borde delantero de cada dispositivo descendente, con movimiento simultáneo de rodadura desde delante hacia atrás de la etiqueta y de alejamiento del dispositivo descendente con respecto a la pila, inversamente del movimiento de descenso preliminar hacia la pila.

10. d/ Se realiza una independencia total de conexión del dispositivo doble descendente con respecto a la torreta y al rodillo encolador, por lo que se tiene un mínimo de piezas rotativas que se desplazan en el espacio.

e/ Se admitirá, lo que desde luego no se reivindica, que son conocidos ya dispositivos recogedores de etiquetas móviles alrededor, por lo menos, de dos ejes distintos.

20. f/ Se consigue conforme a la invención la posibilidad de la independencia total de la recogida de etiquetas con respecto al encolado, siendo independiente la longitud de encolado de una cabeza del dispositivo descendente de la longitud de la etiqueta. Se puede efectivamente recoger etiquetas cortas o muy largas con el mismo sistema, debiendo ser suficiente la longitud de encolado para la recogida, para asegurar la retirada de una etiqueta de la pila y la longitud no encolada de la
- 25.

etiqueta por el dispositivo descendente es inmediatamente encolada de forma total por el segundo rodillo encolador, queda encarado a la torreta después de la transferencia de la etiqueta sobre dicha torreta gracias a las  
5. grapas recogedoras.

g/ En los dispositivos conocidos según la tecnología anterior, la longitud desarrollada de la superficie encolada que recoge la etiqueta es igual a la longitud de ésta.

10. La etiqueta es por lo tanto totalmente encolada por el órgano recogedor.

En la presente invención, por el contrario, el encolado se hace en dos tiempos, siendo indiferente la longitud encolada del órgano de recogida, lo que permite  
15. trabajar con un solo tipo de órgano de recogida, procediendo a recoger longitudes de etiqueta extremadamente variables, sin tener que cambiar cada vez el órgano de recogida en función de las diferentes longitudes de etiquetas. Por este motivo se consigue una ganancia considerable en tiempo en cuanto a la realización de la máquina.  
20.

Otras particularidades inéditas, propias de la invención, aparecerán en el curso de la memoria siguiente en la cual se va a describir un ejemplo no limitativo de realización y de funcionamiento del dispositivo de recogida de etiquetas hasta su distribución después del encolado. La descripción siguiente se hará con respecto al dibujo adjunto. En el cual:  
25.

La figura 1 es una vista esquemática en alza-

do y en perspectiva del conjunto del dispositivo, incluyendo los rodillos encoladores y torreta de mando cinematico.

5. La figura 2 es una vista en planta de los órganos esenciales de este dispositivo en el momento en que una de las caras bombeadas, encolada, del órgano de recogida toma una etiqueta, mientras que una de las grapas de la torreta arrastra una etiqueta que le presenta la otra cara bombeada del órgano de recogida.

10. La figura 3 es un esquema simplificado de la figura 2 destinado a mostrar la trayectoria triangular de lados curvilíneos seguida por las aristas marginales de las caras bombeadas menos alejadas del eje de rotación del órgano de recogida, trayectoria que corresponde a movimientos de descenso sucesivos del órgano de recogida hacia un rodillo encolador, una caja fija de etiquetas y la torreta rotativa de distribución.

15. Las figuras 4 a 6 muestran las fases sucesivas de trabajo de las dos caras bombeadas en una primera mitad del ciclo de rotación del órgano de recogida, respectivamente.

20. La figura 4 muestra el encolado de una cara, con la etiqueta recogida por la otra.

25. La figura 5 muestra la recogida de una etiqueta por la otra cara por una grapa de la torreta.

La figura 6 muestra el inicio de recogida de una etiqueta por la cara encolada.

Las figuras 7 a 9 corresponden respectivamente,

después de la rotación en 180° del órgano de recogida de las figuras 4 a 6, para la segunda mitad de un ciclo.

La figura 10 es una vista de una etiqueta recogida por una grapa de la torreta en el momento en que  
5. va a alcanzar el segundo rodillo encolador ligeramente separado de la torreta.

La figura 11 es la vista modificada de la figura 10 en el curso de encolado completo de la etiqueta, tomando ésta por acción de la fuerza centrífuga una forma ondulada por la velocidad del rodillo encolador, que  
10. es ligeramente superior a la de la torreta.

En la figura 1, se vuelven a encontrar los elementos de la combinación cinemática de mando de un órgano de recogida según la Patente francesa 2.013.318 citada en el preámbulo de la presente memoria, es decir:  
15.

El planetario -10- y su satélite -11- cuyo eje -12- es al mismo tiempo eje del órgano de recogida -13-, estando montado este eje de forma excéntrica sobre la corona dentada -14- animada de una velocidad de rotación continua y constante. El planetario -10- es animado  
20. de un movimiento oscilante alternativo por un mando de muñequilla -15- y bieleta -16- arrastrada por el piñón motor -17-, el cual comunica igualmente el movimiento a la corona dentada -14-.

Esta combinación cinemática es accionada por  
25. un mando motriz general que se ha reducido por simplificación en la figura a una sola corona dentada -18-, la cual engrana con el piñón -19- de la muñequilla -15-, cu

yo piñón está montado sobre el mismo eje que el piñón mo  
tor -17- arrastrado de este modo.

Esa corona dentada -18- impulsa asimismo to-  
dos los demás órganos rotativos del conjunto del disposi

5. tivo:

- Torreta de distribución -20- montada sobre  
el mismo eje de dicha corona.

- Grupo de dos cilindros encoladores para el  
acoplamiento de ruedas dentadas -21- y -22-, estando mon  
10. tada esta última en el eje del primer cilindro encolador  
o rodillo -23- de la cubeta de cola, rodillo que tiene  
por misión el encolado de las caras bombeadas del órgano  
de recogida -13-, girando el segundo cilindro encolador  
-24- en las proximidades de la torreta y recibiendo su  
15. movimiento del primer rodillo -23- por el par de piñones  
dentados -25- y -26-. El segundo cilindro -24- es encola  
do por el primero, cuyo exceso de cola es eliminada por  
una rasqueta -27-.

Finalmente se aprecia delante de una de las  
20. caras bombeadas del órgano de recogida -13- la caja de  
etiquetas -28- que es absolutamente fija.

Se ha supuesto, a título de ejemplo en la fi-  
gura 1, que el órgano de recogida -13- que gira alrede-  
dor del eje -12- era una especie de caja paralelepípedica  
25. plana de la cual las dos caras verticales opuestas de me  
nor anchura son las caras bombeadas de recogida A y B  
previstas por la invención: las aristas marginales de es  
tas caras que aseguran el primer contacto sobre un órgano

accionable por el órgano de recogida, estan designadas  $A_1$  y  $B_1$  y se ha visto anteriormente que estas aristas son más próximas del eje que las otras dos aristas  $A_2$  y  $B_2$ .

5. La marcha general de funcionamiento del dispositivo se va a describir haciendo referencia a la figura 2, mostrando según una vista en planta con algunos detalles complementarios, los órganos esenciales del dispositivo de la figura 1.

10. En la posición representada, la cara bombeada A del órgano de recogida -13- se dirige hacia el rodillo encolador -23-, mientras que la arista  $B_1$  de la cara bombeada B llega a establecer contacto con el borde izquierdo de la etiqueta saliente -30- de la caja -28-, girando el órgano de recogida en el sentido de las agujas del reloj, aplicándose la cara bombeada B después de su paso sobre el rodillo de encolado -23- de modo progresivo sobre el borde marginal de la etiqueta -30-, arrastrando con ésta por encolado en el movimiento rotativo del órgano de recogida hacia la torreta -20-, dejando flotar toda la parte no encolada de la etiqueta.

20. Se ha supuesto, lo que no es exclusivo de esta Patente, que la torreta comporta en su superficie cuatro grapas o pinzas equidistantes -29-, que tienen la función de recibir las etiquetas -30- arrastradas una a una por las caras bombeadas A y B, de forma que la pinza -29a- ha recogido la etiqueta -30a- que se encontraba en la cara bombeada A y arrastra la parte flotante de esta

- etiqueta hasta el rodillo -24- que tiene funciones de encolado de toda la superficie no encolada de la etiqueta; en cuanto a la pinza -29b- está destinada a efectuar la transferencia hacia la cadena de botellas, o recipientes
5. no representados, de etiquetas -30b- completamente encoladas y que habían sido suministradas por la cara bombeada B en su paso anterior. Es la pinza -29- la que recibirá la etiqueta -30- hasta el punto de ser arrastrada por la cara bombeada B.
10. Es preciso observar que en el curso de funcionamiento del dispositivo, tal como se impone por el mando cinemático previsto, las aristas  $A_1$  y  $B_1$  siguen una trayectoria y pasan por velocidades que no se han considerado hasta este punto y que deben ser detalladas.
15. Queda evidente de lo que se ha explicado que solamente el eje común -12- de rotación del satélite y el órgano receptor se desplazan en el espacio, mientras que los ejes de rotación de los rodillos, encoladores y de la torreta son fijos, al propio tiempo que la caja de
20. etiquetas, de la figura 3, que no es más que la figura 2 ampliada, se ha indicado además el eje -12-, la trayectoria -31- del desplazamiento circular de este eje y el trayecto común a las aristas  $A_1$  y  $B_1$ . Este trayecto es un triángulo de lados curvilíneos constantemente reco
25. rrido por las aristas en el sentido de las agujas del reloj, estando animado el dispositivo de recogida -13- a lo largo de dicha trayectoria por un movimiento rotativo permanente y por un movimiento descendente hacia cada uno

de los órganos que se deben accionar de modo sucesivo, rodillo encolador -23-, caja de etiquetas -28- y torreta -20-. A su llegada delante de uno cualquiera de estos órganos, la velocidad relativa de una cara bombeada A ó B con respecto a la superficie de este órgano debe ser tal que el trabajo a efectuar, encolado de la cara bombeada, recogida de una etiqueta de la caja de etiquetas, recepción de una etiqueta parcialmente encolada por una grapa de la torreta, se desarrolla en condiciones adecuadas.

- 5.
10. Encolado de una cara bombeada: Ésta, después de haber descendido su arista A ó B con respecto al lado curvilíneo interesado de la figura 3, llega desplazándose en el mismo sentido que la superficie del rodillo encolador -23-; el encolado se hará de modo regular si las
15. velocidades tangenciales de la cara A ó B y del rodillo encolador son sensiblemente iguales.

- Recogida de una etiqueta: Ésta se encuentra inmóvil de manera que la llegada de la arista  $A_1$  ó  $B_1$  al borde de la etiqueta debe hacerse a velocidad tangencial
20. nula con respecto a la superficie de la etiqueta, a pesar del movimiento descendente de la arista del órgano de recogida tal como aparece en la figura 3. Este movimiento descendente ejerce en la pila de etiquetas un impacto que contribuye a facilitar la separación de la etiqueta que sobresale de la pila, de manera que la aplicación rotativa que sigue de la cara bombeada sobre el borde marginal de la etiqueta asegura una recogida infalible y sin golpe de la etiqueta por su encolado sobre to-
- 25.

da la superficie de la cara bombeada.

- Recepción de una etiqueta parcialmente encolada por una grapa de la torreta: En el curso de esta operación, la etiqueta no debe sufrir, a pesar de las velocidades de los órganos, ningún esfuerzo susceptible de provocar su plegado e incluso rotura; será suficiente para ésto que las dos superficies que se desplazan en el mismo sentido, tanto en lo que respecta a la cara bombeada como a la superficie de la torreta, pasen enfrentadas una a otra después de que el nuevo movimiento de descenso de las aristas  $A_1$  ó  $B_1$  tenga lugar con la misma velocidad tangencial.

- En síntesis, la velocidad tangencial de una cara bombeada debe ser máxima delante del rodillo encolador -23-, después mínima e incluso nula delante de la caja de etiquetas -28-, para volver a ser máxima en la torreta -20-. Este estado o condición se asegura por el movimiento oscilante alternativo del planetario y de la rotación continua de su satélite, lo que da al eje común al satélite y al órgano de recogida las variaciones y velocidades necesarias para su desplazamiento en el espacio.

- Se ha representado en las figuras 4 a 9 las seis posiciones principales sucesivas de un ciclo completo de las caras bombeadas A y B del órgano de recogida -13- entre el rodillo encolador -23-, la caja de etiquetas -28- y la torreta -20-. Se aprecia en cada una de las figuras mencionadas el planetario -10- y el satélite -11-, la trayectoria -31- del movimiento circular del

eje común -12- al satélite y al órgano de recogida, así como la trayectoria circular -32- del extremo de la muñequilla -15- de la excéntrica que comunica al planetario su movimiento oscilante alternativo, viéndose indicadas

5. sobre esta trayectoria las tres posiciones equidistantes (1) (2) (3) que corresponden respectivamente a las posiciones principales de las caras bombeadas, que se repiten dos veces cada una de ellas en el curso de un ciclo completo, pero con inversión de las caras A y B entre sí.

10. Figura 4: muestra el encolado de la cara bombeada A que empieza mientras que la cara bombeada B transfiere una etiqueta hacia la torreta.

- Al llegar la excéntrica en el entido de las agujas del reloj a las proximidades de la posición (1)
15. produce una aceleración de la velocidad del planetario y la velocidad tangencial de la cara bombeada A, que es acelerada igualmente, resulta igual que la velocidad tangencial del rodillo encolador -23-.

- Figura 5: al pasar la excéntrica -5- por el
20. punto diametralmente opuesto a (3) arrastra el planetario a la velocidad máxima; esta velocidad, que no es utilizada para el trabajo, vuelve a disminuir a continuación durante el paso de la excéntrica por el punto (2), a pesar de esta desaceleración, la velocidad tangencial de
25. la cara bombeada B llega a ser igual que la velocidad tangencial de la torreta -20-.

La grapa -29- correspondiente recibe la etiqueta parcialmente encolada de la cara bombeada B mien-

tras que la cara encolada A se dirige hacia la caja de etiquetas.

Figura 6. La excéntrica continua su movimiento pasando de (2) a (3) confiriendo al planetario una velocidad que después de haber disminuido aumenta nuevamente para llegar a ser máxima en el punto (3), mientras la combinación cinemática de mando hace disminuir la velocidad tangencial de la cara bombeada A y la arista  $A_1$  se aplica al borde izquierdo de la etiqueta saliente -30- con una velocidad nula paralelamente a la etiqueta, habiéndose indicado la trayectoria de llegada y de salida de la arista sobre la etiqueta, por líneas de trazos. Durante este tiempo la cara bombeada B se dirige hacia el rodillo encolador -23-.

Figuras 7 a 9. Las condiciones cinemáticas de funcionamiento son las mismas respectivamente que para las figuras 4 a 6, pero la cara B ha sustituido a la cara A en su trabajo e inversamente. Después de dos vueltas completas de la excéntrica, el ciclo de funcionamiento del órgano de recogida -13- se ha terminado y se va a repetir indefinidamente durante el funcionamiento del dispositivo.

Así pues, cuando tiene lugar el paso del planetario por su velocidad máxima, lo que ocurre dos veces en el curso de un medio ciclo, o bien esta velocidad no es utilizada o bien cada una de las caras bombeadas en el curso del ciclo llega tangencialmente con una velocidad nula por su arista  $A_1$  o  $B_1$  sobre el borde izquierdo

de la etiqueta a recoger.

5. Cuando tiene lugar el encolado de una cara bombeada, el planetario tiene una velocidad creciente, mientras que esta velocidad disminuye cuando una etiqueta se presenta delante de la grapa de una torreta -20-, pero en los dos casos se observa la igualdad de velocidad tangencial de una cara bombeada con la del órgano accionado.

10. El dispositivo según esta invención, además de su buen funcionamiento que permite conseguir grandes velocidades, tiene la ventaja de permitir la utilización de un órgano de recogida único -13-, cualquiera que sea el formato de las etiquetas en curso de distribución, debiéndose observar simplemente que se deberá dar a las caras bombeadas A y B una altura suficiente para encolar la parte delantera de una etiqueta cualquiera que sea su anchura.

20. Las figuras 10 y 11 muestran la forma en que tiene lugar el encolado final de toda la superficie de una etiqueta. En la figura 10, se aprecia una grapa -29- de la torreta -20- en el momento en que una etiqueta -30- arrastrada por esta grapa se coloca delante del segundo rodillo encolador -24-, siendo la parte delantera -30a- de la etiqueta la superficie ya encolada por una de las caras bombeadas A o B, mientras que la parte posterior y flotante -30b- queda por encolar. Se ha supuesto que el rodillo encolador -24- trabaja solamente con sectores encoladores -33- de superficie lisa en relieve, pa

ra conseguir economía de producto adhesivo, pero ésta es solamente una disposición accesoria y no necesaria, por el contrario, se debe mantener una distancia mínima d entre las dos caras de los órganos rotativos -24- y -20-

5. para evitar el ensuciamiento accidental por cola de la superficie de la torreta.

- Durante el encolado de la parte posterior -30b- de una etiqueta, que se representa en la figura 11 se debe evidentemente oponerse a cualquier esfuerzo de
10. alargamiento de la etiqueta para evitar su rotura; cuando esta parte -30b- de la etiqueta llega a encararse a la superficie del sector de encolado -33-, la etiqueta es llevada a coincidir contra áquel por fuerza centrífuga, confiriéndose entonces al rodillo -24- por una des-
15. multiplicación adecuada ( $25$ ;  $26$  en la figura 1) una dilu-  
cidad  $V + \Delta V$  implícitamente superior a la velocidad del mismo sentido  $V$  de la superficie de la torreta, para obli-
20. gar a la etiqueta a tomar una forma ondulada en el curso del encolado, tal como se demuestra en la figura 11, sien-  
do encolada la etiqueta sin deslizamiento relativo con relación al sector de encolado, evitándose cualquier ries-  
go de rotura.

- Quando las etiquetas pueden ser muy largas se puede emplear un rodillo -24- sin sectores en el cual la
25. totalidad de la superficie cilíndrica lisa queda disponi-  
ble para el encolado.

Es evidente que, sin salir del marco de la presente invención, se pueden aportar cualesquiera modifi

caciones a las formas de realización descritas.

En particular, se podrá realizar un dispositivo de acuerdo con la invención que posea no solamente un dispositivo de descenso -13- de cara doble sino varios

5. dispositivos descendentes que trabajen alternativamente delante del encolador, la caja de etiquetas y la torreta, siendo el número de dispositivos descendentes posibles función del diámetro del satélite y del diámetro del planetario.

10. Todo cuanto no afecte, altere, cambie o modifique la esencia del dispositivo descrito, será variable a los efectos de la actual Patente.

-

-

-

-

-

-

-

-

-

-

-

-

-

-

-

-

N O T A

Se reivindica como objeto de esta Patente de

Introducción:

- 1.- Dispositivo para la recogida, encolado y distribución de etiquetas, en el cual el eje común rotativo de los órganos de recogida de etiquetas y de un satélite queda animado por un movimiento circular, mientras que el planetario del satélite es arrastrado por una excéntrica en un movimiento oscilante alternativo sobre sí misma,
5. caracterizado porque el órgano de recogida comporta dos caras bombeadas idénticas de recogida, simétricas con respecto al eje de rotación, extendiéndose cada una de las caras entre dos aristas desigualmente distantes de dicho eje al cual son paralelas, estando animada cada una de
10. dichas caras por el movimiento cinemático del órgano de recogida según un desplazamiento de descenso hacia cada órgano que debe entrar en contacto, rodillo encolador, caja de etiquetas fija, grapas de recogida de la torreta, efectuándose el contacto por rodadura de la arista menos
15. alejada del eje de la arista más alejada, con inicio de la recogida de cada etiqueta en la caja por el borde de ésta situado delante en el sentido del movimiento rotativo del órgano de recogida.

- 2.- Dispositivo para la recogida, encolado y distribución de etiquetas, según la reivindicación 1, caracterizado porque cada cara bombeada del órgano de recogida, encolada por el primer rodillo encolador, es de anchura netamente inferior a la longitud de una etiqueta y encola
- 25.

- a dicha etiqueta cuando tiene lugar la recogida según la mencionada anchura a partir de su borde delantero, de manera que la etiqueta parcialmente encolada, recogida por una grapa de la torreta, es encolada completamente por
5. colación centrífuga sobre un segundo rodillo encolador giratorio en las proximidades de la torreta con una velocidad algo superior a la velocidad de ésta, desplazándose las superficies encaradas de la torreta y de dicho segundo rodillo en el mismo sentido.
10. 3.- Dispositivo para la recogida, encolado y distribución de etiquetas, según las reivindicaciones 1 y 2, caracterizado porque la excéntrica, el eje rotativo común del órgano de recogida y del satélite, la torreta y los dos rodillos encoladores, son arrastrados en sus movimientos circulares respectivos a partir de un solo y único dispositivo general de mando.
15. 4.- Dispositivo para la recogida, encolado y distribución de etiquetas, según las reivindicaciones 1 y 2, caracterizado porque la arista menos alejada del eje de cada cara bombeada sigue una trayectoria triangular de lados curvilíneos, correspondiendo cada uno de los vértices del triángulo a un movimiento de descenso del órgano de recogida hacia el órgano que debe ser accionado.
20. 5.- Dispositivo para la recogida, encolado y distribución de etiquetas, según cualquiera de las reivindicaciones 1, 2 y 4, caracterizado porque el órgano de recogida tiene forma de una caja paralelepípedica plana cuyas dos caras verticales opuestas de menor anchura son caras
- 25.

bombeadas de recogida.

5. 6.- Dispositivo para la recogida, encolado y distribución de etiquetas, según la reivindicación 2, caracterizado porque el segundo rodillo encolador es encolado por el primero que gira en una caja de cola.

7.- Dispositivo para la recogida, encolado y distribución de etiquetas, según la reivindicación 6, caracterizado porque el segundo rodillo encolador es encolado solamente en dos sectores en relieve.

10. Sean cuales fueren las circunstancias que concurren en la esencialidad de la Patente de introducción definida en las anteriores reivindicaciones, cuyo objeto es:

15. 8.- "DISPOSITIVO PARA LA RECOGIDA, ENCOLADO Y DISTRIBUCIÓN DE ETIQUETAS".

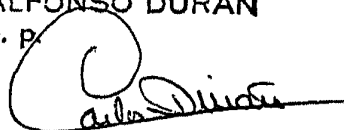
Consta la presente memoria de veintiuna hojas foliadas, mecanografiadas por una sola cara y de los dibujos unidos a la misma.

Barcelona, 18 MAYO 1978

P.A. de SOCIETE FRANCAISE D'ETIQUETAGE VIREY & GARNIER.

ALFONSO DURÁN

P. P.



Fdo.: Carlos Durán Moya

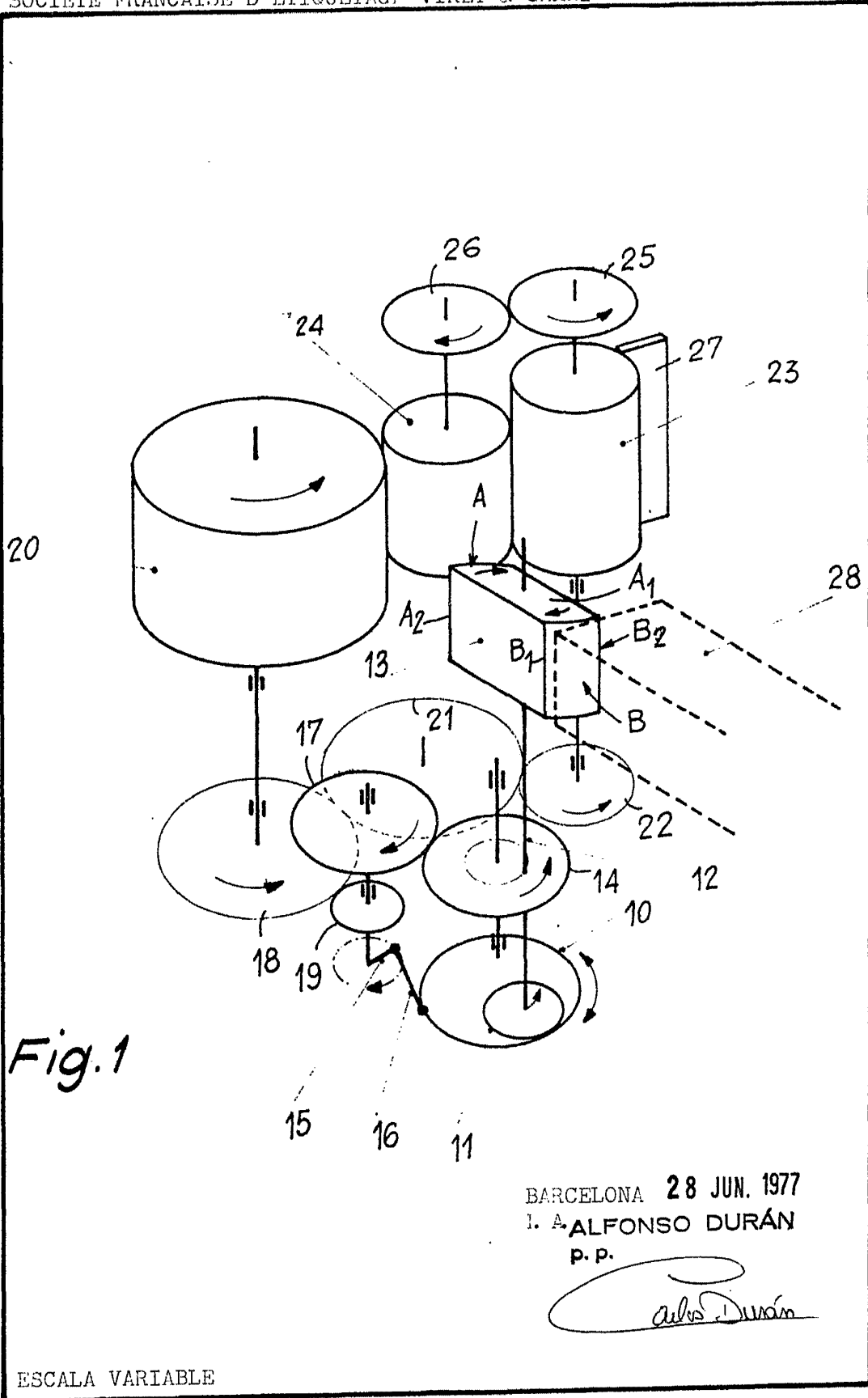


Fig. 1

BARCELONA 28 JUN. 1977  
I. A. ALFONSO DURÁN  
P. P.

ESCALA VARIABLE

68 P.  
(77)

SOCIETE FRANCAISE D'ETIQUETAGE VIREY & GARNIER

7 HOJAS  
HOJA Nº2

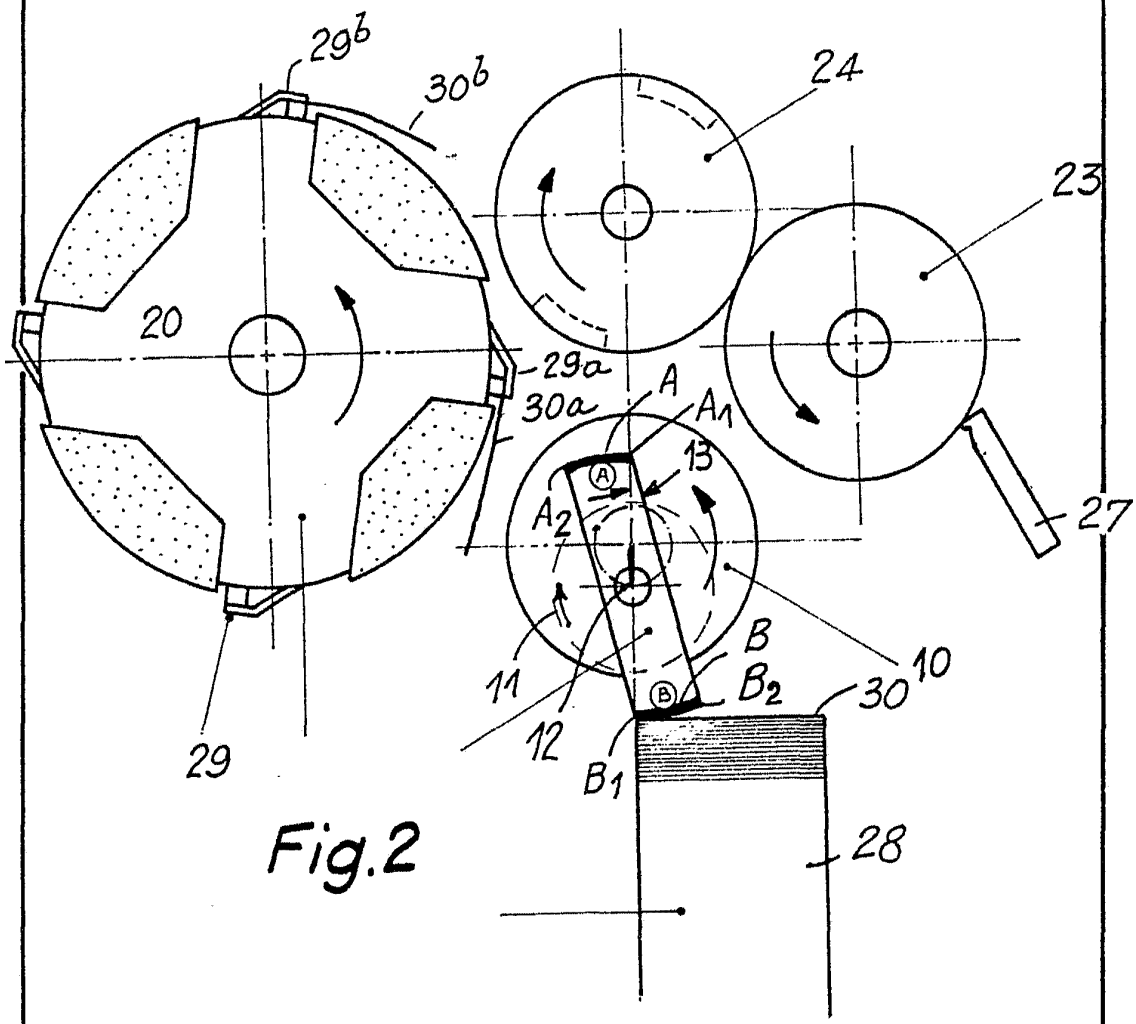


Fig. 2

BARCELONA 28 JUN. 1977  
P.A. ALFONSO DURAN  
P.P.

*Alfonso Duran*

ESCALA VARIABLE

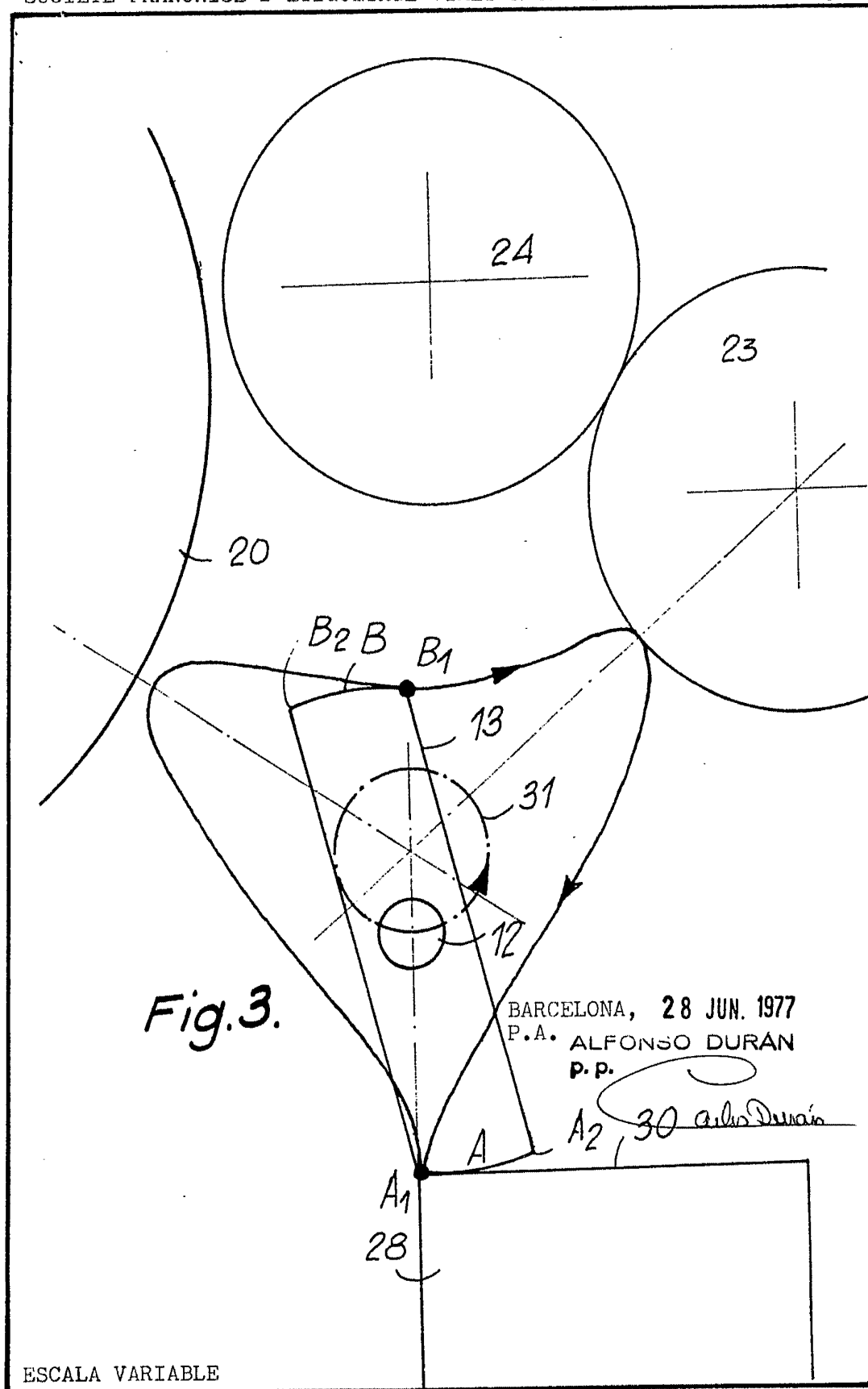


Fig. 3.

BARCELONA, 28 JUN. 1977  
P.A. ALFONSO DURAN  
P.P.

*30 julio Duran*

ESCALA VARIABLE

Fig. 4

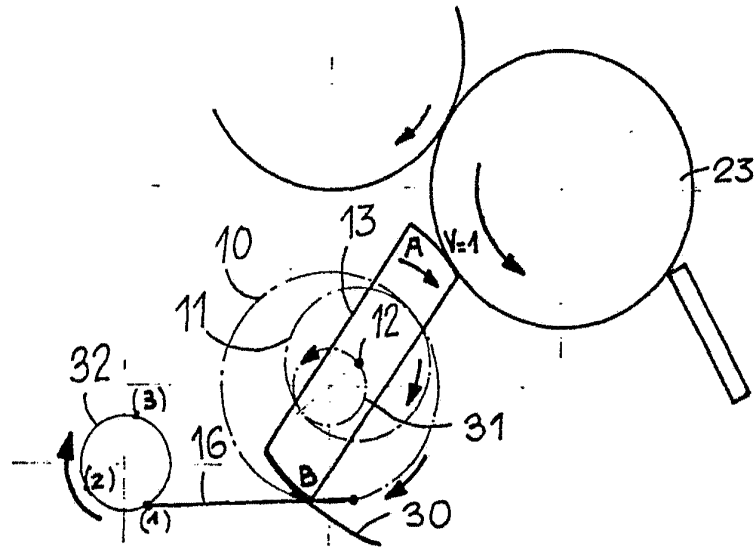
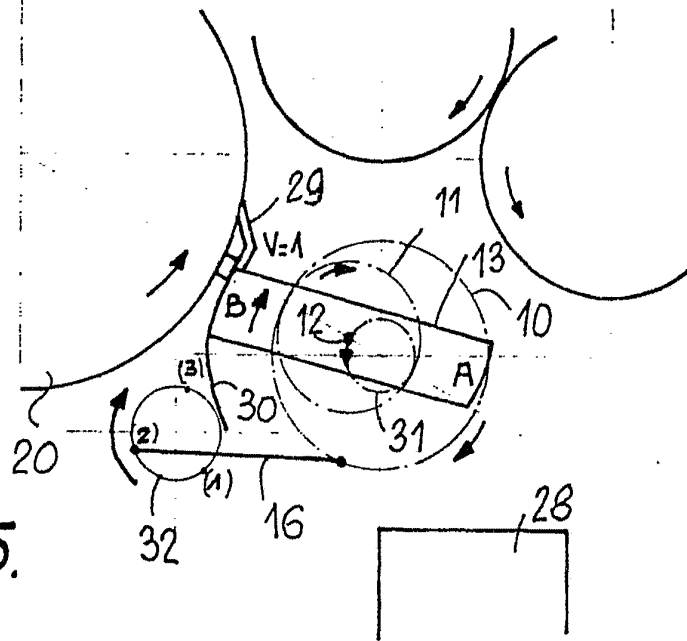
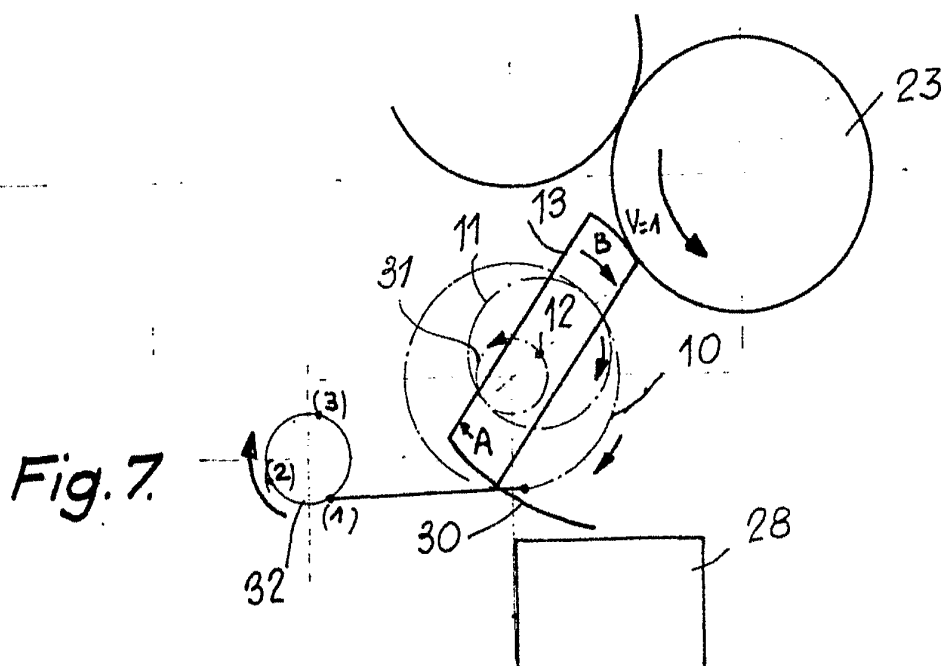
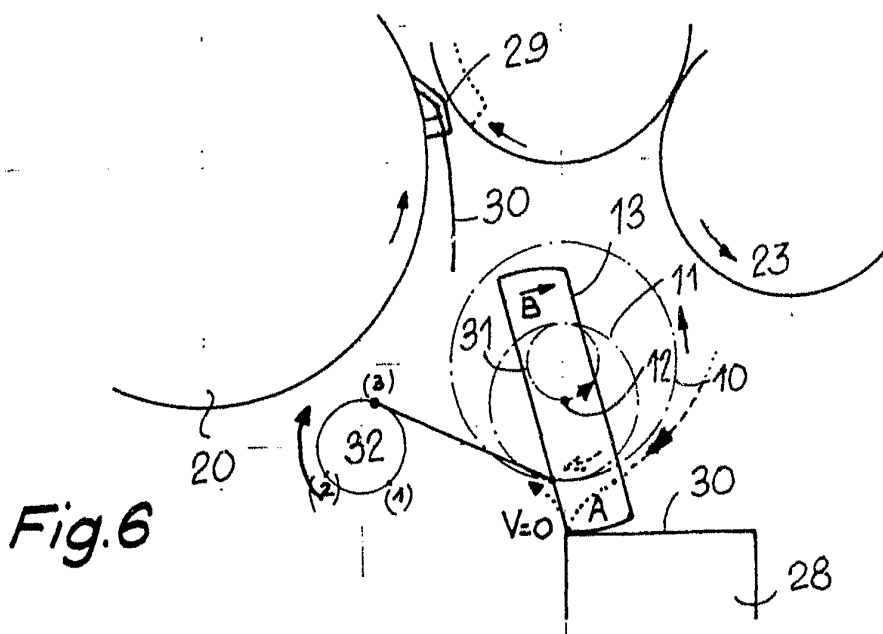


Fig. 5.



BARCELONA, 28 JUN. 1977  
P. A. ALFONSO DURÁN  
P. P.

*Alfonso Durán*



BARCELONA, 28 JUN. 1977  
P.A. ALFONSO DURÁN  
P. P.

ESCALA VARIABLE

Fig. 8

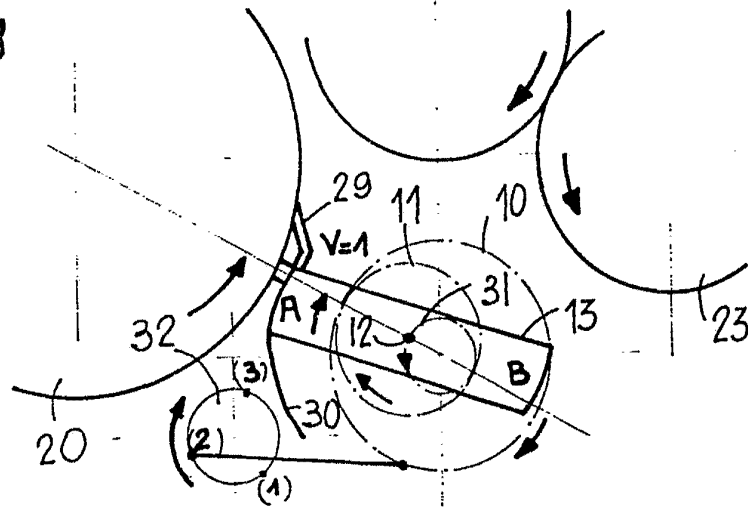
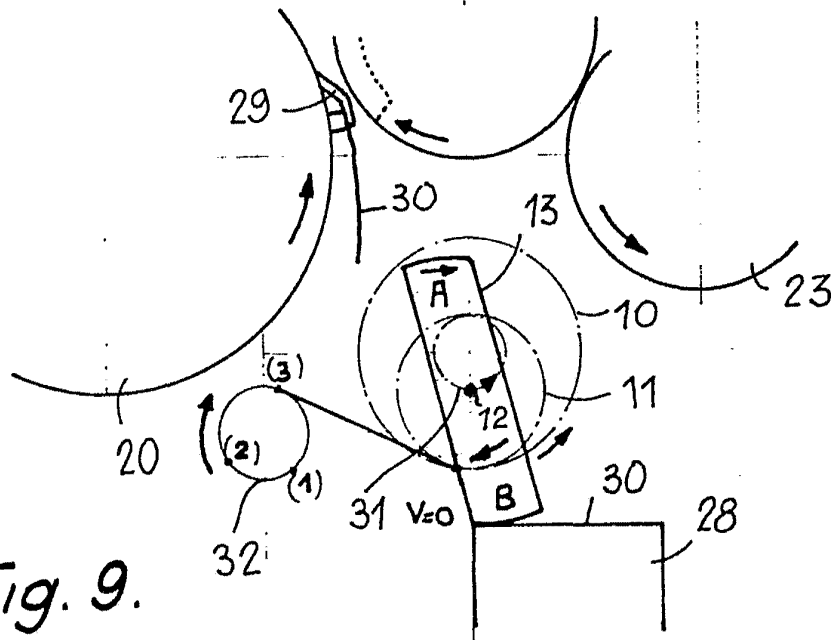


Fig. 9.



BARCELONA 28 JUN. 1977  
P.A. ALFONSO DURÁN  
P. P.

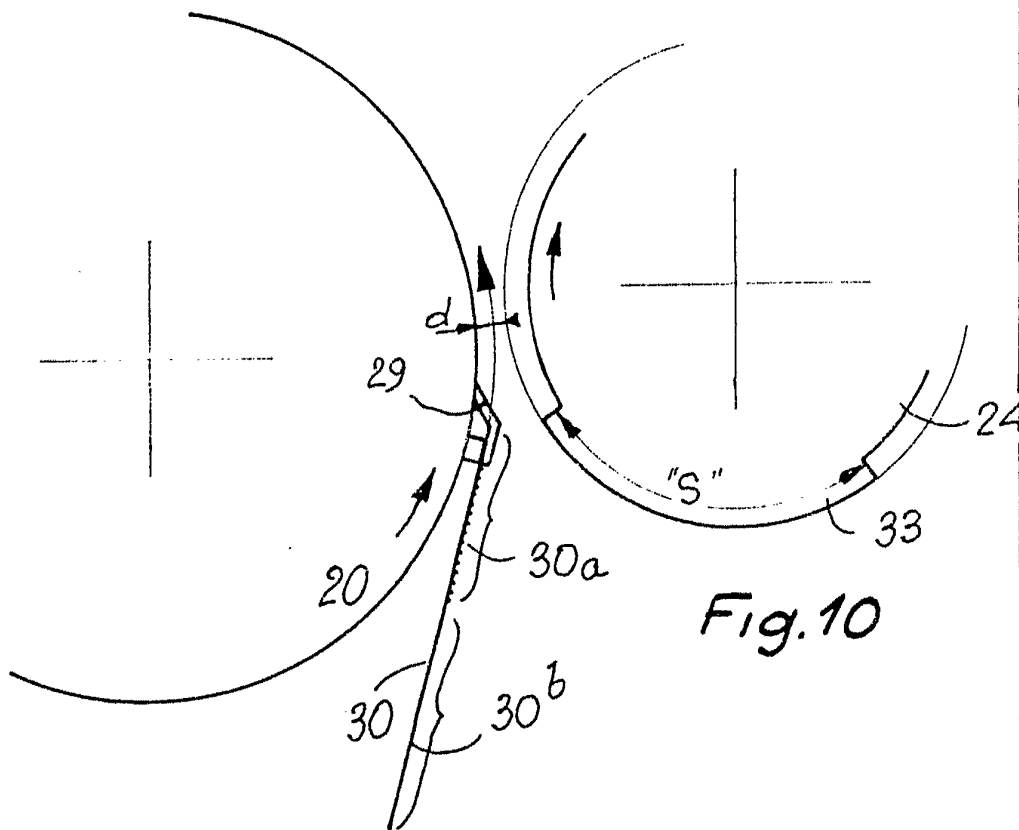


Fig. 10

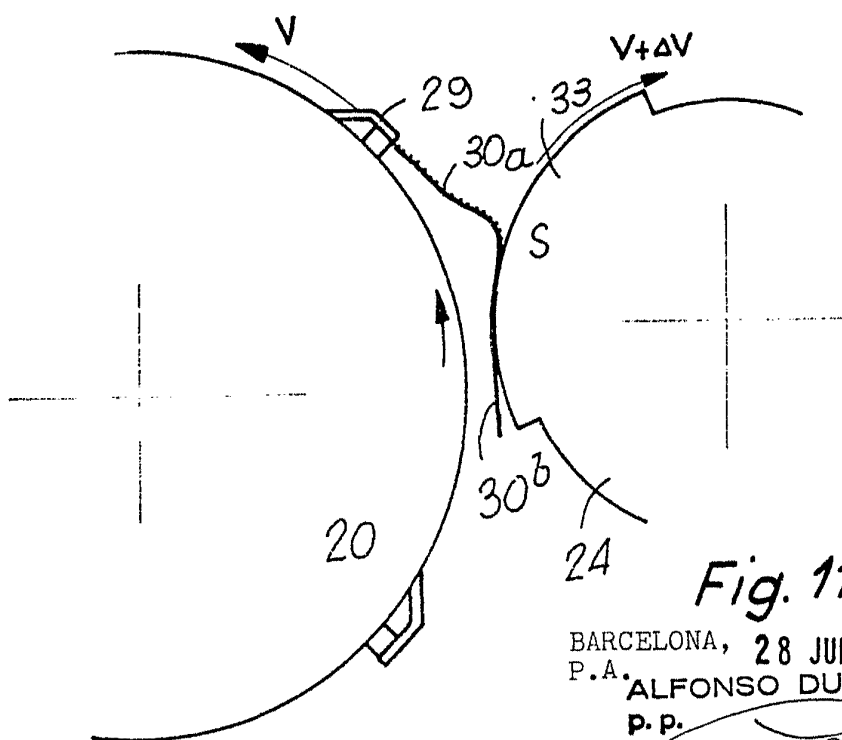


Fig. 11.

BARCELONA, 28 JUN. 1977  
P.A. ALFONSO DURÁN  
p.p.

*Alfonso Durán*

ESCALA VARIABLE