

MINISTERIO DE INDUSTRIA

REGISTRO DE LA PROPIEDAD INDUSTRIAL



ESPAÑA

Concedido el Registro de acuerdo con lo establecido en la presente Ley y según el contenido de la memoria adjunta.

ES

| | | |
|----|-----------------------|---------|
| 11 | NUMERO | 467.443 |
| 22 | FECHA DE PRESENTACION | 1-3-78 |

A 1

PATENTE DE INVENCION

| | | | | | | | |
|----|--------------|----|--------|----|-------|----|------|
| 30 | PRIORIDADES: | 31 | NUMERO | 32 | FECHA | 33 | PAIS |
|----|--------------|----|--------|----|-------|----|------|

| | | | | | |
|----|---------------------|----|-----------------------------|----|-----------------------------------|
| 47 | FECHA DE PUBLICIDAD | 51 | CLASIFICACION INTERNACIONAL | 62 | PATENTE DE LA QUE ES DIVISIONARIA |
| | | | B 67C | | |

| | |
|----|---|
| 64 | TITULO DE LA INVENCION |
| | PERFECCIONAMIENTOS EN MAQUINAS POSICIONADORAS AUTOMATICAS DE BOTELLAS |

| | |
|----|------------------------------|
| 71 | SOLICITANTE (S) |
| | TALLERES HERMANOS BRIZ, S.L. |

| | |
|--|--|
| | DOMICILIO DEL SOLICITANTE |
| | Polig.Malpica, Calle C, Parc. 8 A - ZARAGOZA |

| | |
|----|--|
| 72 | INVENTOR (ES) |
| | Julián Briz Pérez; Pablo Briz Pérez; Luis Briz Pérez; Rafael Briz Pérez y Santos Briz Pérez. |

| | |
|----|--------------|
| 73 | TITULAR (ES) |
| | |

| | |
|----|------------------------------------|
| 74 | REPRESENTANTE |
| | D. JOSE MIGUEL GOMEZ-ACEBO Y POMBO |

La presente invención se refiere a máquinas posicionadoras automáticas de botellas, y más concretamente a una posicionadora de botellas vacías para su llenado y posterior etiquetado.

5 Debido a la gran expansión experimentada por toda clase de maquinaria para envasado automático de toda clase de líquidos, vino, agua aceite, leche y similares, es por lo que la industria dedicada a la fabricación de estos grupos de envasado, no deja de estudiar nuevas máquinas y modelos, para obtener mayores rendimientos con el mismo coste en la producción, de aquí que se haya ideado la máquina posicionadora automática de la invención, que es de gran sencillez constructiva y por lo tanto de bajo coste de fabricación, recayendo todo el beneficio a favor del consumidor y con una total garantía de funcionamiento perfecto.

15 Esta máquina de la invención presenta en el aspecto constructivo y de funcionamiento unas ventajas que no tienen las máquinas de su tipo, siendo las más principales:

 Que al estar dicha máquina montada en un plano horizontal no necesita elevación de las botellas, es decir, no son necesarios cangilones que pueden ocasionar deterioros en las botellas.

 La máquina va provista de un aparato vibrador de recogida de botellas, de la tolva de almacenamiento, el cual dosifica por gravedad a todos los canales de transporte que trasladan las botellas, siendo posicionadas en un plano horizontal.

 Asimismo, la máquina presenta un dispositivo de freno que coopera para un buen posicionamiento de las botellas sin que se produzcan obturaciones en las mismas.

 Una vez posicionadas las botellas se aspiran y transportan para la alimentación de cualquier tipo de máquinas

automáticas.

De acuerdo con la invención, la máquina posicionadora comprende un aparato vibrador de recogida de botellas de una tolva de almacenamiento, las cuales caen a unas tajaderas de distribución que son actuadas por, al menos, una leva accionada por un motor reductor.

Las botellas se desplazan a través de unas correas transportadoras accionadas por un segundo motor, de manera que en su movimiento las botellas pasan por un cepillo de nivel que coopera en la distribución y posicionamiento de las mismas en las correas transportadoras, de manera que al final de dichas correas y en sentido de desplazamiento horizontal, la máquina dispone de un mecanismo de frenado con accionamiento hidráulico y otro mecanismo posicionador de las botellas, entrando el primer mecanismo en funcionamiento cuando se encuentran llenos los cangilones de caída libre de las botellas hacia la plataforma de recogida de las mismas ya posicionadas que son guiadas en su caída vertical por unos elementos enfrentados a los referidos cangilones en cuyo momento, ya posicionadas las botellas, entra en funcionamiento un mando que desplaza hacia afuera alternativamente a una fila de botellas posicionadas hacia una cinta transportadora para el transporte de las mismas a cualquier tipo de máquinas automáticas.

Cada una de las correas transportadoras va dotada de un tensor que coopera en conseguir una velocidad uniforme de transporte de las botellas y evitar el deslizamiento de las correas.

Para un mayor entendimiento de la invención y con el objeto de comprender más fácilmente las ventajas constructivas y de funcionamiento de la citada máquina, a continuación se

describe un ejemplo práctico de realización de la invención, siendo dicho ejemplo enunciativo y no limitativo de la misma, todo ello con referencia a los dibujos adjuntos, en los que:

5 La figura 1 muestra una vista lateral parcial de la máquina, y más concretamente el mecanismo de distribución.

La figura 2 muestra una vista lateral delantera de la máquina y más concretamente el mecanismo posicionador.

10 Con referencia a las figuras se representa la máquina posicionadora 1 constituida por el mecanismo distribuidor de botellas 2 que se aprecia en la figura 1 y el mecanismo posicionador 3 que aparece en la figura 2.

15 El mecanismo distribuidor 2 consta de un vibrador recogedor 4 de botellas de una tolva 5 para alimentar los canales 6 en los cuales se deslizan unas correas 7 que transportan las botellas al punto posicionador.

El mecanismo distribuidor presenta un cepillo de nivel 9 que coopera en la distribución de las botellas en los canales 6. Las tajaderas de distribución 10 son actuadas por la leva 11 que a su vez comanda un motor reductor 12.

20 Las correas 7 van dotadas de tensores 13 que cooperan en el buen deslizamiento de las correas y una velocidad uniforme de las botellas.

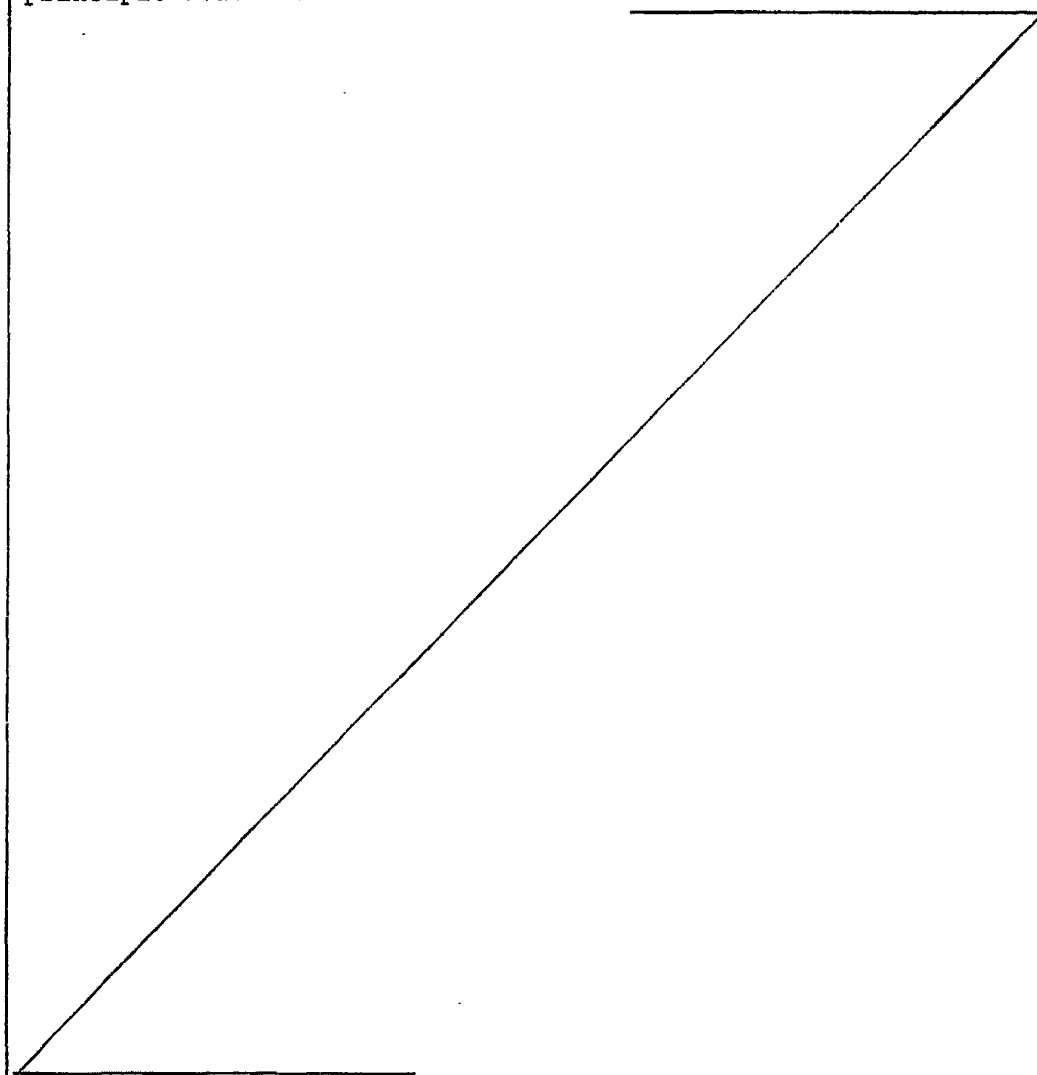
25 En la figura 2, se representa el mecanismo posicionador, que comprende; el aparato posicionador 14 cuyo eje de giro se realiza a través del eje 15. Las botellas van a los cangilones de caída 16 de manera que cuando los cangilones están llenos de botellas entra en funcionamiento un mecanismo de frenado 17 por medio de un cilindro neumático 18 para retener las botellas que puedan llegar en ese momento evitando así toda clase de aglomeraciones en el punto de volteo, cayendo las botellas posi-

30

cionadas a la plataforma 18' de recogida cooperando en el guiado por elementos 19 enfrentados a dichos cangilones.

5 Las botellas una vez dispuestas en la plataforma 18 son desplazadas mediante el mando 19' hacia la cinta transportadora 20 para por ejemplo el envasado de las mismas en una máquina automática.

10 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.



REIVINDICACIONES

5 1.- Perfeccionamientos en máquinas posicionado
ras automáticas de botellas, caracterizados porque se dispone de
un aparato vibrador de recogida de botellas de una tolva de alma
5 cenamiento, las cuales caen a unas tajaderas de distribución que
son actuadas por, al menos, una leva accionada por un motor reduc
tor, desplazándose las botellas a través de unas correas transpor
tadoras accionadas por un segundo motor de manera que en su movi-
miento las botellas pasan por un cepillo de nivel que coopera en
10 la distribución y posicionamiento de las mismas en las correas
transportadoras, tal que al final de dichas correas y en sentido
de desplazamiento horizontal, la máquina dispone de un mecanismo
de frenado con accionamiento hidráulico y otro posicionador de
las botellas, entrando el primero en funcionamiento cuando se en
15 encuentran llenos los cangilones de caída libre de las botellas ha
cia la plataforma de recogida de las mismas ya posicionadas que
son guiadas en su caída vertical por unos elementos enfrentados
a los referidos cangilones, en cuyo momento, ya posicionadas las
botellas, entra en funcionamiento un mando que desplaza hacia afue
20 ra alternativamente a una fila de botellas posicionadas hacia una
cinta transportadora para el transporte de las mismas a cualquier
tipo de máquinas automáticas.

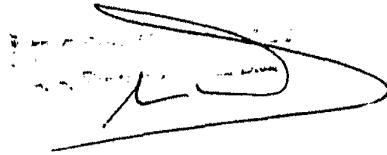
25 2.- Perfeccionamientos según la reivindicación
1, caracterizados porque cada una de las correas transportadoras
va dotada de un tensor que coopera en conseguir una velocidad uni
forme de transporte de las botellas y evitar el deslizamiento de
las correas.

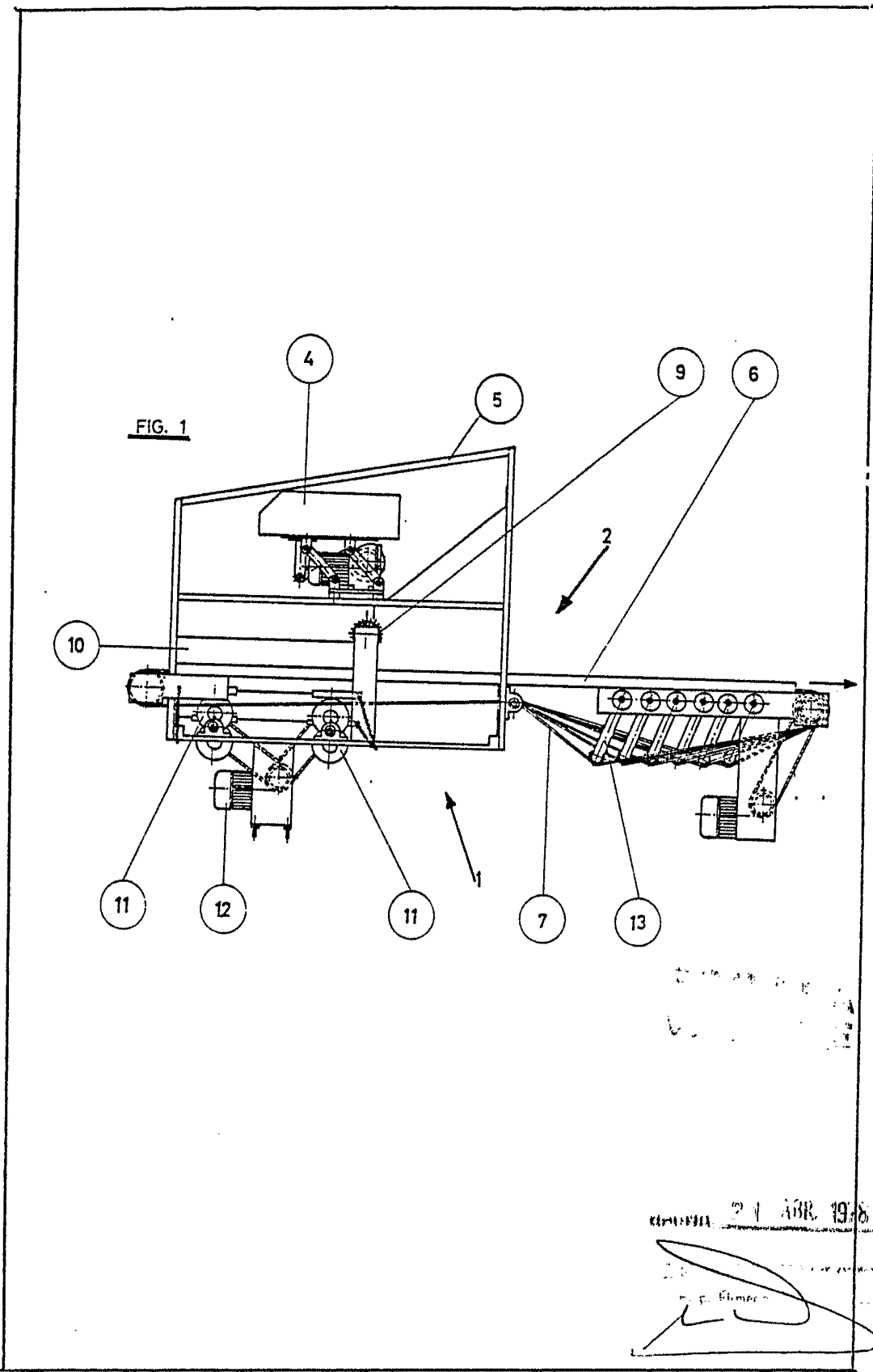
30 3.- Perfeccionamientos en máquinas posicionado
ras automáticas de botellas, todo ello tal y como queda sustan-
cialmente descrito en la presente Memoria e ilustrado en los di-

bujos adjuntos.

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

Madrid, 21 ABR. 1978
TALLERES HERMANOS BRIZ, S.L.

A handwritten signature in black ink, consisting of several loops and a long horizontal stroke at the end, positioned below the typed name of the company.



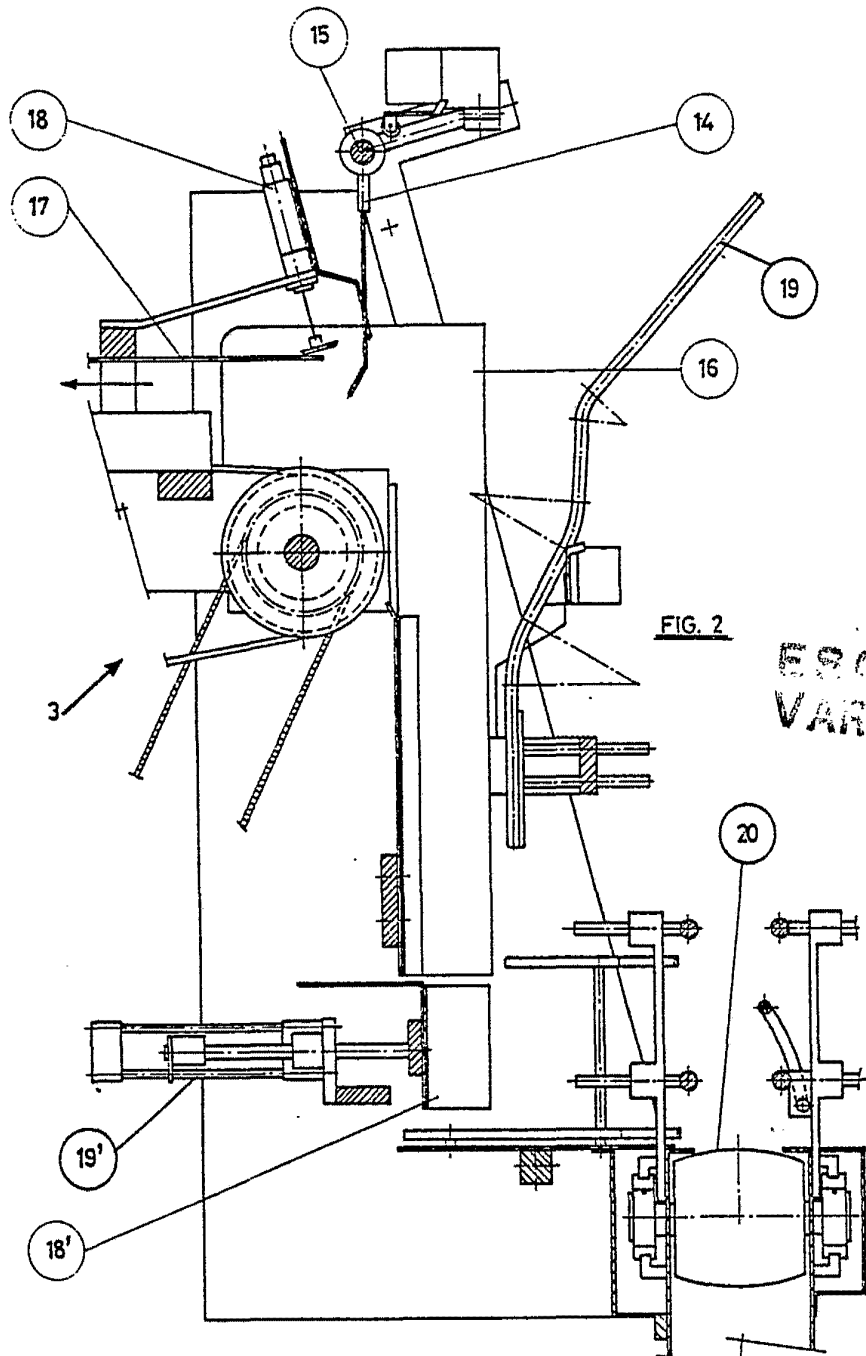


FIG. 2

ESCALA
VARIABLE

ABR. 1978

por p. Firmador: J. Lopez Diaz