

MINISTERIO DE INDUSTRIA Y ENERGIA

Registro de la Propiedad Industrial



ESPAÑA

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

ES

11	NUMERO	468.846
21	FECHA DE PRESENTACION	21 Marzo 1978

A1

PATENTE DE INVENCION

MICROFILMADO 1.80

C.696

MICROFICHAS

30	PRIORIDADES:	32	FECHA	33	PAIS
31	NUMERO				

47	FECHA DE PUBLICIDAD	51	CLASIFICACION INTERNACIONAL	62	PATENTE DE LA QUE ES DIVISIONARIA
			B65G		

64	TITULO DE LA INVENCION
	"PERFECCIONAMIENTOS INTRODUCIDOS EN LOS MECANISMOS RETENEDORES-LIBERADORES DE OBJETOS PROVINIENTES DE UNA SUPERFICIE SUMINISTRADORA A OTRA SUPERFICIE RECEPTORA".-

71	SOLICITANTE (S)
	D. Antonio Revuelta Lozano

	DOMICILIO DEL SOLICITANTE
	Barcelona. Avenida de Madrid, 95 - 5º

72	INVENTOR (ES)
	El solicitante

73	TITULAR (ES)
	El solicitante

74	REPRESENTANTE
	<b>GONZALEZ PORTA</b>



REGISTRO DE LA PROPIEDAD INDUSTRIAL

(11) Número de Patente: 468.846

(10) Modalidad registral: A1

(51) Int. Cl.<sup>2</sup>:

B65G

(54) Título de la Invención:

"Perfeccionamientos introducidos en los mecanismos retenedores liberadores de objetos provenientes de una superficie suministradora a otra superficie receptora".

(57) Resumen:

Mecanismo apilador-dosificador de objetos cilíndricos o similares con alta velocidad de trabajo.

Consta de dos brazos (1 y 2) que retienen los objetos soltándolos mediante el accionamiento de un tirante que produce un movimiento de tijera de los brazos (1 y 2) liberando el objeto y reteniendo el siguiente mediante las ramas (7 y 8) de los brazos (1 y 2).

Plantas embotelladoras y conserveras.

Figura 2.

- El objeto de la presente Patente de Invención se refiere a unos perfeccionamientos introducidos en los mecanismos retenedores-liberadores de objetos en especial en aquellos mecanismos que se refieren a la recogida, elevación, volteo y deposición sobre otra superficie determinada, distinta a la que era soporte del objeto en el momento de la recogida, que están interpuestos a pares en una cadena o cinta sin fin entre los cuales traslada en hileras paralelas dichos objetos. En los mecanismos de dicho tipo se parte
5. de dos aletas enfrentadas y separadas entre sí con facultad de un mayor y menor acercamiento de una hacia la otra, entre cuales aletas se intercala el objeto que proviene de una cinta sin fin, desde la que al acercarse las dos aletas recogen el objeto y entonces el par de manos debe elevarse
10. y volver a descender con el objeto en su seno hasta adoptar una posición de 180 grados, aproximadamente, logrado lo cual se separan las aletas una de otra, descendiendo el objeto sobre la superficie distinta deseada; en el caso de botellas, la caja de embalaje de las mismas.
15. Este mecanismo, si bien cumple la función para la cual ha sido creado, tiene el inconveniente de que es de poca producción, pues el mecanismo debe realizar un movimiento gíatorio de 180 grados, durante el cual, para dejar en su nuevo lugar el objeto (botella), sólo puede recoger y trasladar un solo objeto.
20. Pues bien, con el objeto de los perfeccionamientos de esta invención se logra una cadencia mucho más rápida de disposición de los objetos en la nueva superficie de apoyo, ya
- 25.

que precisamente se elimina el movimiento en arco de 180 grados de que están provistos los mecanismos hasta ahora conocidos. Por tanto en estos perfeccionamientos se suprime la elevación y volteo de los objetos.

5. Además, estos perfeccionamientos, desde el punto de vista constructivo, permiten obtener una gran simplificación constructiva, que evita con ello posibles averías que podían producirse en los mecanismos hasta ahora existentes en el mercado para realizar los fines a que están destinados.
10. Para una correcta interpretación se describe, a continuación, un caso de realización práctica, a título de ejemplo, no limitativo, de los perfeccionamientos objeto de la invención, acompañándose de una hoja de dibujos en la que:  
En las figuras 1 y 2 se representa, esquemáticamente, un mecanismo construido según estos perfeccionamientos en sus dos posiciones opuestas de funcionamiento, en la primera la retención de los objetos posteriores o inferiores y apertura del paso de los anteriores o superiores que provienen por una superficie anterior o superior, y en la figura 2, el propio mecanismo en la fase de liberación del objeto que estaba retenido y al propio tiempo cerrado del paso a los objetos provenientes de la superficie anterior o superior, según los mecanismos estén dispuestos horizontal o verticalmente.
15. Consiste la invención en que se construyen cada uno de los dispositivos formativos del par de trabajo, que constituye el mecanismo, con dos ramas (1) y (2) cruzadas y unidas entre sí por un punto sensiblemente central (3) de unión y articulación, de manera que cuando los extremos anteriores
- 20.
- 25.

- (4) y (5) de los brazos (1) y (2) de cada dispositivo, cuyo par forma el mecanismo interceptor de los distintos pares intercalados al final de carrera de una cinta o cadena sin fin común están dirigidos uno hacia el otro y por tanto cerrándose los dos extremos anteriores (4) y (5) de cada dispositivo se obtiene automáticamente la apertura del paso de los objetos (6) entre dos dispositivos enfrentados y permite pasar, entre estos extremos anteriores (4) y (5) a uno de dichos objetos (6) y este objeto pasado entre los extremos anteriores (4) y (5) de dos dispositivos iguales, enfrentados, queda a su vez retenido y afianzado por los extremos posteriores (7) y (8) de los propios brazos (1) y (2) de tales mecanismos que en contrapartida se han separado entre sí los correspondientes a cada dispositivo y se han acercado los extremos posteriores (7) y (8) de los dos brazos inmediatos de cada dispositivo opuesto, constituyendo mecanismo, cerrando de esta manera el paso del objeto proveniente (6) y merced a la forma de gancho de la punta de cada extremo posterior (4) y (5) se logra además, afianzar el objeto (6) que se retiene, el cual, por otra parte, con su propio cuerpo, en esta fase, impide la introducción total o parcial del objeto que le sigue inmediatamente, cual entrada en el retenedor se produce cuando a través de los mandos oportunos los extremos anteriores (7) y (8) de cada brazo de cada dispositivo se acercan entre sí, permitiendo con ello la apertura del paso y la entrada del objeto inmediato a medida que emerge el retenido en la fase anterior de trabajo, cual apertura se realiza por el

- movimiento opuesto de acercamiento entre sí de los extremos posteriores (7) y (8) de los propios brazos de cada dispositivo de los dos que forman cada mecanismo y por tanto la apertura del paso entre dos dispositivos que determinan
5. aquél, y subsiguiente liberación del objeto que se encontraba allí retenido y afianzado.
- Cuando así conviene, los brazos anteriores (7) y (8) pasan a ser superiores y los posteriores (1) y (2) a inferiores por medio de disponer verticalmente cada par de brazos cruzados,
10. a fin de disponer entonces los objetos a voluntad, en un plano inferior al del que provienen.
- Los extremos derecha de los brazos de dos o más pares adyacentes de dispositivos formando mecanismo o mecanismos; están unidos entre sí a un tirante común desplazable (9), para la tracción común de dichos extremos derecha y los extremos de los brazos izquierda de los propios mecanismos adyacentes están asimismo unidos a un tirante común de tracción y liberación (10) a fin de conseguir con la acción conjunta de dichos tirantes y según el sentido de tracción, la
15. apertura y cierre a modo de tijeras múltiples y de accionamiento simultáneo de los mecanismos.
- 20.

Se sobreentiende que en el presente caso serán variables cuantos detalles de construcción no alteren, cambien o modifiquen la esencia de la invención.

25. Habiéndose descrito ampliamente el objeto de la invención, lo que se declara como nuevo y de propia invención, comprende las siguientes reivindicaciones:

REIVINDICACIONES

- 1ª.- PERFECCIONAMIENTOS INTRODUCIDOS EN LOS MECANISMOS RETENEDORES-LIBERADORES DE OBJETOS PROVINENTES DE UNA SUPERFICIE SUMINISTRADORA A OTRA SUPERFICIE RECEPTORA,
5. de los del tipo en que están interpuestos a pares en una cadena o cinta sin fin entre los cuales traslada en hileras paralelas dichos objetos, caracterizados por el hecho de construirse cada uno de los dispositivos formativos del par de trabajo, que constituye el mecanismo, con dos ramas
10. cruzadas y unidas entre sí por un punto sensiblemente central de unión y articulación, de manera que cuando los extremos anteriores de los brazos de cada dispositivo, cuyo par forma el mecanismo interceptor de los distintos pares intercalados al final de carrera de una cinta o cadena sin
15. fin común están dirigidos uno hacia el otro y por tanto cerrándose los dos extremos anteriores de cada dispositivo se obtiene automáticamente la apertura del paso de los objetos entre dos dispositivos enfrentados y permite pasar entre estos extremos anteriores a uno de dichos objetos y
20. este objeto pasado entre los extremos anteriores de dos dispositivos iguales, enfrentados, queda a su vez retenido y afianzado por los extremos posteriores de los propios brazos de tales mecanismos que en contrapartida se han separado entre sí los correspondientes a cada dispositivo y se
25. han acercado los extremos posteriores de los dos brazos inmediatos de cada dispositivo opuesto, constituyendo mecanis

- mo, cerrando de esta manera el paso del objeto y merced a la forma de gancho de la punta de cada extremo posterior se logra, además, afianzar el objeto que se retiene, el cual, por otra parte, con su propio cuerpo, en esta fase,
5. impide la introducción total o parcial del objeto que le sigue inmediatamente, cual entrada en el retenedor se produce cuando a través de los mandos oportunos los extremos anteriores de cada brazo de cada dispositivo se acercan entre sí, permitiendo con ello la apertura del paso y la entrada del objeto inmediato a medida que emerge el retenido en la fase anterior de trabajo, cual apertura se realiza por el movimiento opuesto de acercamiento entre sí de los extremos posteriores de los propios brazos de cada dispositivo de los dos que forman cada mecanismo y por tanto la
10. apertura del paso entre dos dispositivos que determinan aquél, y subsiguiente liberación del objeto que se encontraba allí retenido y afianzado.
- 15.

- 2ª.- PERFECCIONAMIENTOS INTRODUCIDOS EN LOS MECANISMOS RETENEDORES-LIBERADORES DE OBJETOS PROVIENTES DE
20. UNA SUPERFICIE SUMINISTRADORA A OTRA SUPERFICIE RECEPTORA, según la anterior reivindicación, en los que, cuando así conviene, los brazos anteriores pasan a ser superiores y los posteriores a inferiores por medio de disponer verticalmente cada par de brazos cruzados, a fin de disponer entonces los objetos a voluntad, en un plano inferior al del
25. que provienen.

183

- 3ª.- PERFECCIONAMIENTOS INTRODUCIDOS EN LOS MECANISMOS RETENEDORES-LIBERADORES DE OBJETOS PROVINENTES DE UNA SUPERFICIE SUMINISTRADORA A OTRA SUPERFICIE RECEPTORA, según las anteriores reivindicaciones, en los que los extremos derecha de los brazos de dos o más pares adyacentes de dispositivos formando mecanismo o mecanismos, están unidos entre sí a un tirante común desplazable, para la tracción común de dichos extremos derecha y los extremos de los brazos izquierda de los propios mecanismos adyacentes están
5. asimismo unidos a un tirante común de tracción y liberación a fin de conseguir con la acción conjunta de dichos tirantes y según el sentido de tracción, la apertura y cierre a modo de tijeras múltiples y de accionamiento simultáneo de los mecanismos.
- 10.

15. 4ª.- PERFECCIONAMIENTOS INTRODUCIDOS EN LOS MECANISMOS RETENEDORES-LIBERADORES DE OBJETOS PROVINENTES DE UNA SUPERFICIE SUMINISTRADORA A OTRA SUPERFICIE RECEPTORA.

kg

Según se describe y reivindica en la presente Memoria Descriptiva que consta de NUEVE hojas reglamentarias, escritas a máquina por una sola cara y acompañada de una hoja de dibujos.

Barcelona, 21 MAR. 1978

G. GONZALEZ PORTA  
A. P.



