



(11) RO 127688 B1

(51) Int.Cl.

G01N 11/00 (2006.01).

G01N 33/02 (2006.01)

(12)

## BREVET DE INVENȚIE

(21) Nr. cerere: **a 2010 01343**

(22) Data de depozit: **13/12/2010**

(45) Data publicării mențiunii acordării brevetului: **30/12/2016** BOPI nr. **12/2016**

(41) Data publicării cererii:  
**30/07/2012** BOPI nr. **7/2012**

(73) Titular:  
• UNIVERSITATEA "ȘTEFAN CEL MARE"  
DIN SUCEAVA, STR.UNIVERSITĂȚII NR.13,  
SUCEAVA, SV, RO

(72) Inventatori:  
• GUTT SONIA, STR.VICTORIEI NR.185  
BIS, SAT SFÂNTU ILIE, SV, RO;  
• GUTT GHEORGHE, STR. VICTORIEI  
NR.185 BIS, SAT SFÂNTU ILIE, SV, RO;  
• GUTT ANDREI, STR.VICTORIEI  
NR.185 BIS, SAT SFÂNTU ILIE, SV, RO

(56) Documente din stadiul tehnicii:  
**RO 122608 B1; US 4512182; US 3463014**

(54) **APARAT ȘI PROCEDEU PENTRU DETERMINAREA  
GRADULUI DE GELIFICARE**

Examinator: ing. DEACONU ANCA



Orice persoană are dreptul să formuleze în scris și motivat, la OSIM, o cerere de revocare a brevetului de inventie, în termen de 6 luni de la publicarea mențiunii hotărârii de acordare a acesteia

RO 127688 B1

1 Invenția se referă la un aparat și la un procedeu pentru determinarea gradului de  
2 gelificare, utilizate cu precădere în aplicațiile de laborator referitoare la determinarea gradului de  
3 gelificare a produselor alimentare.

4 Determinarea gradului de transformare a unor produse lichide în produse vâscoase,  
5 de tip gel, se realizează de regulă cu ajutorul viscozimetrilor dinamice, bazate pe măsurarea  
6 momentului rezistiv generat de materia cercetată asupra unui corp rotativ, de o anumită geo-  
7 metrie, scufundat în ea. Principalul dezavantaj al acestui mod de măsurare îl constituie faptul  
8 că cinetica procesului de gelificare este afectată de hidrodinamica corpului rotativ scufundat,  
9 cu efect negativ asupra preciziei măsurătorilor. Pentru determinări de precizie ale punctului  
10 de gelificare, respectiv, pentru trasarea evoluției gelificării în timp (curbele cinetice de gelifi-  
11 care), mai sunt folosite și viscozimetre rotative, la care peste rotația corpului se suprapune  
12 o oscilație mecanică pe verticală a acestuia. Aceste aparate prezintă, pe lângă dezavantajul  
13 unei hidrodinamici și mai avansate, și pe acela al unui preț de cost ridicat.

14 Problema tehnică pe care o rezolvă inventia constă în determinarea gradului de  
15 gelificare a unui produs fără a imersa un corp rotativ în acesta.

16 Aparatul pentru determinarea gradului de gelificare, conform inventiei, înălătură  
17 dezavantajele de mai sus prin aceea că este alcătuit dintr-un batiu fix și un corp superior  
18 rabatabil cu 180° în jurul unui bolț, o unitate electronică pentru prelucrarea și afișarea datelor,  
19 un motor electrodinamic liniar, montat în corpul superior rabatabil, motor compus dintr-un  
20 magnet continuu, destinat obținerii mișcării de oscilație sinusoidală, un miez magnetic fix, o  
21 bobină mobilă a cărei mișcare de oscilație sinusoidală este transmisă unui penetrator metalic  
22 sub formă de ac metalic lung, prin intermediul a doi magneti permanenti, a unui arc lamelar,  
23 a două tije cilindrice și a unui miez magnetic ce induce într-o bobină fixă o tensiune electrică  
24 având frecvența defazată față de frecvența de oscilație a bobinei mobile, un senzor de  
25 temperatură folosit atât pentru determinarea temperaturii de lucru, cât și pentru comanda  
26 termostatării, și un vas din sticlă, ce conține proba cercetată, vas termostatat din exterior prin  
27 intermediul unei cămăși de termostatare realizată cu elemente Peltier.

28 Procedeul pentru determinarea gradului de gelificare, conform inventiei, înălătură  
29 dezavantajele de mai sus prin aceea că, pentru determinarea automată a gradului de  
30 gelificare și a curbelor cinetice de gelificare pentru o probă cercetată, compară într-o unitate  
31 electronică valoarea unghiului de defazare ce apare între frecvența tensiunii electrice  
32 sinusoidale, aplicate unei bobine mobile, și valoarea frecvenței tensiunii electrice generate  
33 de o bobină fixă, ca urmare a oscilației alternative a unui penetrator scufundat până la un  
34 reper fix în probă cercetată, operație în urma căreia rezultă un unghi de defazare δ a căruia  
35 valoare exprimă măsura frânării oscilației penetratorului și, totodată, corespondența cu  
36 gradul de gelificare a probei cercetate.

37 Avantajele inventiei sunt următoarele:

38 - se realizează un mijloc electronic performant pentru determinarea automată a  
39 gradului de gelificare și a curbelor cinetice de gelificare, pentru un produs în diverse condiții  
de lucru;

40 - se obține o reproductibilitate ridicată a măsurătorilor, datorită faptului că solicitarea  
41 dinamică și influențarea gelificării materiei analizate sunt minime;

42 - prin posibilitatea asigurării de diferite frecvențe și amplitudini de lucru, precum și a  
43 folosirii de penetratoare cu unghiuri diferite ale conului acului penetrator, se poate acoperi  
44 un domeniu extrem de mare de viscozitate și problematici ale materiei cercetate;

45 - precizia determinărilor este ridicată, deoarece transmiterea mișcării se face fără  
46 frecare în interiorul aparatului;

47 - sensibilitatea este deosebit de ridicată, datorită folosirii unui cuplaj magnetic.

48 Se dă în continuare un exemplu de realizare a inventiei în legătură cu fig. 1 și 2, ce  
49 reprezintă:

- 50 - fig. 1, schema de principiu a aparatului pentru determinarea gradului de gelificare;  
51 - fig. 2, vedere laterală cu secțiune a aparatului pentru determinarea gradului de gelificare.

# RO 127688 B1

Aparatul pentru determinarea gradului de gelificare, conform fig. 1 și 2, este alcătuit dintr-un batiu **1** fix și un corp **2** superior, rabatabil cu  $180^\circ$  în jurul unui bolț **3**, un buton **4** acționat manual, pentru blocarea în poziția de lucru sau în poziția ridicată, o unitate **5** electronică, pentru prelucrarea și afișarea datelor, un motor electrodinamic liniar, montat în corpul **2** superior rabatabil, motor compus dintr-un magnet **6** continuu, destinat obținerii mișcării de oscilație sinusoidală, un miez **7** magnetic fix, o bobină **8** electrică mobilă, un arc **9** disc, un penetrator **10** metalic sub formă de ac metalic lung, doi magneti **11** și **12** permanenti, un arc **13** lamelar, două tije **14** și **15** cilindrice, un miez **16** magnetic, o bobină **17** fixă, un senzor **18** de temperatură, un vas **19** din sticlă, ce conține mediul **20** de lucru destinat gelificării, o cămașă **21** de termostatare realizată cu elemente Peltier, o piuliță **22** randalinată, un șift **23** pentru blocarea tijei **15** cilindrice, prin introducerea acestuia în orificiile **O1** și **O2**, atunci când se procedează la schimbarea penetratorului **10** cu unul de altă geometrie.

Procedeul pentru determinarea gradului de gelificare, conform inventiei, constă în determinarea valorii unghiului de defazare δ ce apare între valoarea frecvenței tensiunii electrice sinusoidale, aplicată bobinei **8** mobile a motorului liniar electrodinamic, și valoarea frecvenței tensiunii electrice generată de bobina **17** electrică fixă, ca urmare a oscilației alternative a penetratorului **10** scufundat până la un reper fix în mediul analizat, și acționat de bobina mobilă a motorului electrodinamic liniar.

Pentru punerea în aplicare a procedeului conform inventiei, se utilizează aparatul prezentat mai sus.

Motorul electrodinamic liniar imprimă echipamentului mobil, ce conține în partea inferioară penetratorul **10** metalic, o mișcare oscilantă sinusoidală, prin intermediul arcului **13** lamelar și al cuplajului magnetoelastic, realizat cu cei doi magneti **11** și **12** permanenti, așezati față în față, cu aceeași polaritate. În echipamentul mobil se găsește inseriat miezul **16** feromagnetic, ce induce în bobina **17** fixă o tensiune electrică având frecvența defazată, valoarea defazării fiind o măsură a gradului de gelificare, față de frecvența de oscilație a bobinei **8** mobile aparținând motorului liniar electrodinamic.

În exteriorul corpului superior rabatabil mai este fixat un senzor **18** de temperatură, folosit atât pentru determinarea temperaturii de lucru, cât și pentru comanda termostatării, ce coboară odată cu penetratorul **10** în materia cercetată, atunci când se realizează rabatarea părții superioare a aparatului.

Batiul **1** fix al aparatului conține proba **20** cercetată care se găsește într-un vas **19** cilindric, din sticlă, termostatat din exterior, prin intermediul unei cămăși **21** tot cilindrice, realizată din elemente Peltier.

Pentru a putea asigura aceeași rezoluție de măsurare pe un domeniu mare de gelificare, aparatul folosește mai multe penetratoare de aceeași lungime, dar cu unghiuri diferite ale conului, schimbarea acestora realizându-se cu un șift **23** metalic, cu ajutorul căruia se rigidizează echipamentul mobil al aparatului pentru a nu-l deregla mecanic, după care se realizează deșurubarea manuală a piuliței **22** randalinate ce strâng penetratorul **10** pe tija **15** portpenetrator.

Frecvența tensiunii electrice aplicată bobinei mobile **8** a motorului electrodinamic liniar este comparată, în unitatea **5** electronică a aparatului, cu frecvența tensiunii alternative generate de bobina **17** fixă, operație în urma căreia rezultă un unghi de defazare δ a căruia valoare exprimă măsura frânării oscilației penetratorului de către materia analizată și, totodată, corespondența cu gradul de gelefieri a produsului la un moment dat și în anumite condiții date: temperatură, compozitie, concentrație, aditivi, catalizatori etc.

3        1. Aparat pentru determinarea gradului de gelificare, **caracterizat prin aceea că** este  
5        alcătuit dintr-un batiu (1) fix și un corp (2) superior rabatabil cu 180° în jurul unui bolț (3), o  
7        unitate (5) electronică, pentru prelucrarea și afișarea datelor, un motor electrodinamic liniar,  
9        montat în corpul (2) superior rabatabil, motor compus dintr-un magnet (6) continuu, destinat  
11      obținerii mișcării de oscilație sinusoidală, un miez (7) magnetic fix, o bobină (8) mobilă a  
13      cărei mișcare de oscilație sinusoidală este transmisă unui penetrator (10) metalic, sub formă  
15      de ac metalic lung, prin intermediul a doi magneți (11, 12) permanenți, a unui arc (13)  
lamelar, a două tije (14, 15) cilindrice și a unui miez (16) magnetic ce induce într-o bobină  
(17) fixă o tensiune electrică având frecvență defazată față de frecvența de oscilație a  
bobinei (8) mobile, un senzor (18) de temperatură, folosit atât pentru determinarea tempe-  
raturii de lucru, cât și pentru comanda termostatării, și un vas (19) din sticlă, ce conține proba  
(20) cercetată, vas termostatat din exterior prin intermediul unei cămăși (21) de termostatare  
realizată cu elemente Peltier.

17        2. Procedeu pentru determinarea gradului de gelificare, ce utilizează aparatul de la  
19      revendicarea 1, **caracterizat prin aceea că**, pentru determinarea automată a gradului de  
21      gelificare și a curbelor cinetice de gelificare pentru o probă (20) cercetată, compară într-o  
23      unitate (5) electronică valoarea unghiului de defazare ce apare între frecvența tensiunii  
electrice sinusoidale, aplicate unei bobine (8) mobile, și valoarea frecvenței tensiunii electrice  
generată de o bobină (17) fixă, ca urmare a oscilației alternative a unui penetrator (10)  
scufundat până la un reper fix în probă cercetată, operație în urma căreia rezultă un unghi  
de defazare δ a cărui valoare exprimă măsura frânării oscilației penetratorului și, totodată,  
corespondența cu gradul de gelificare a probei cercetate.

(51) Int.Cl.

G01N 11/00 (2006.01).

G01N 33/02 (2006.01)

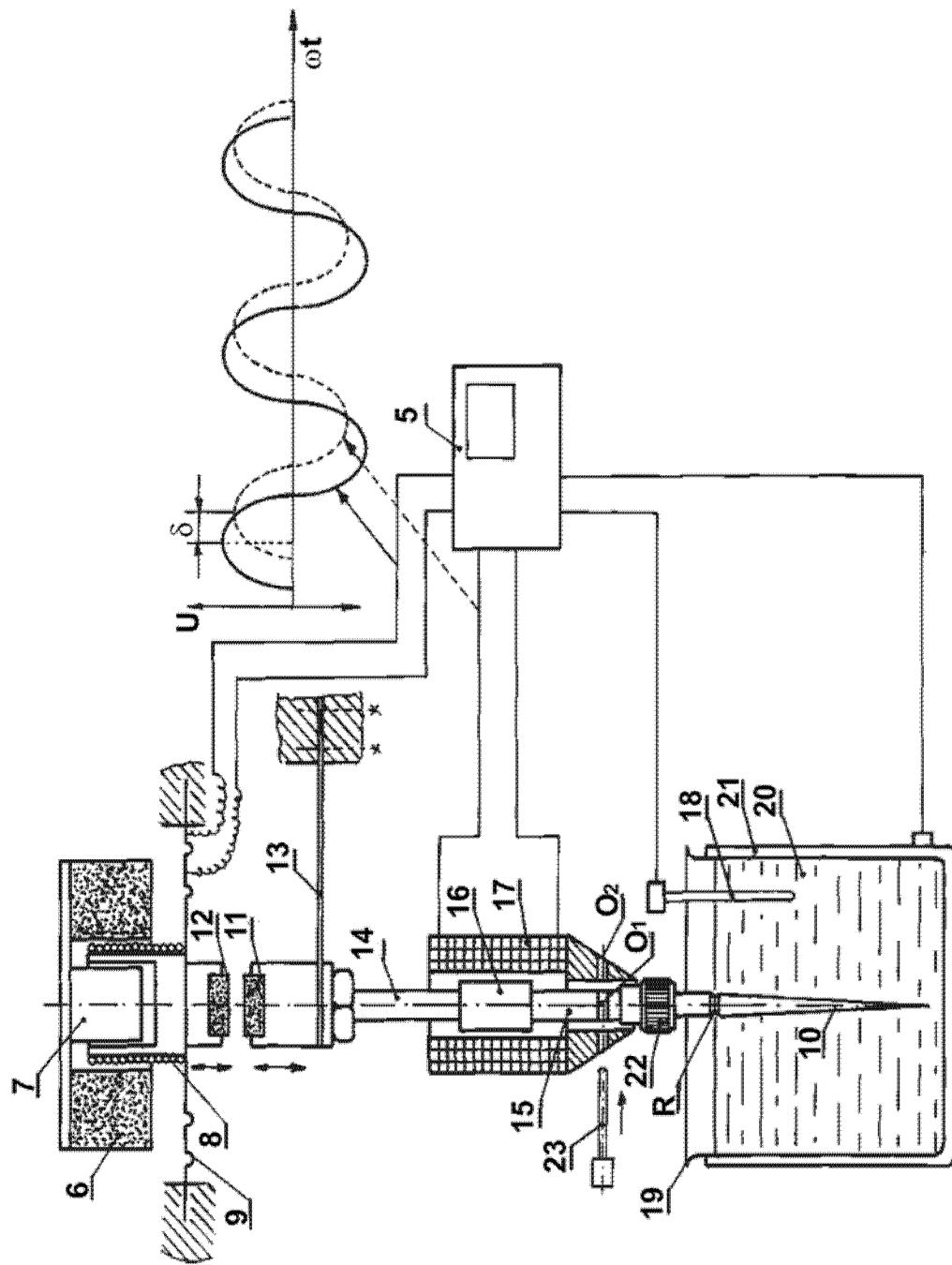
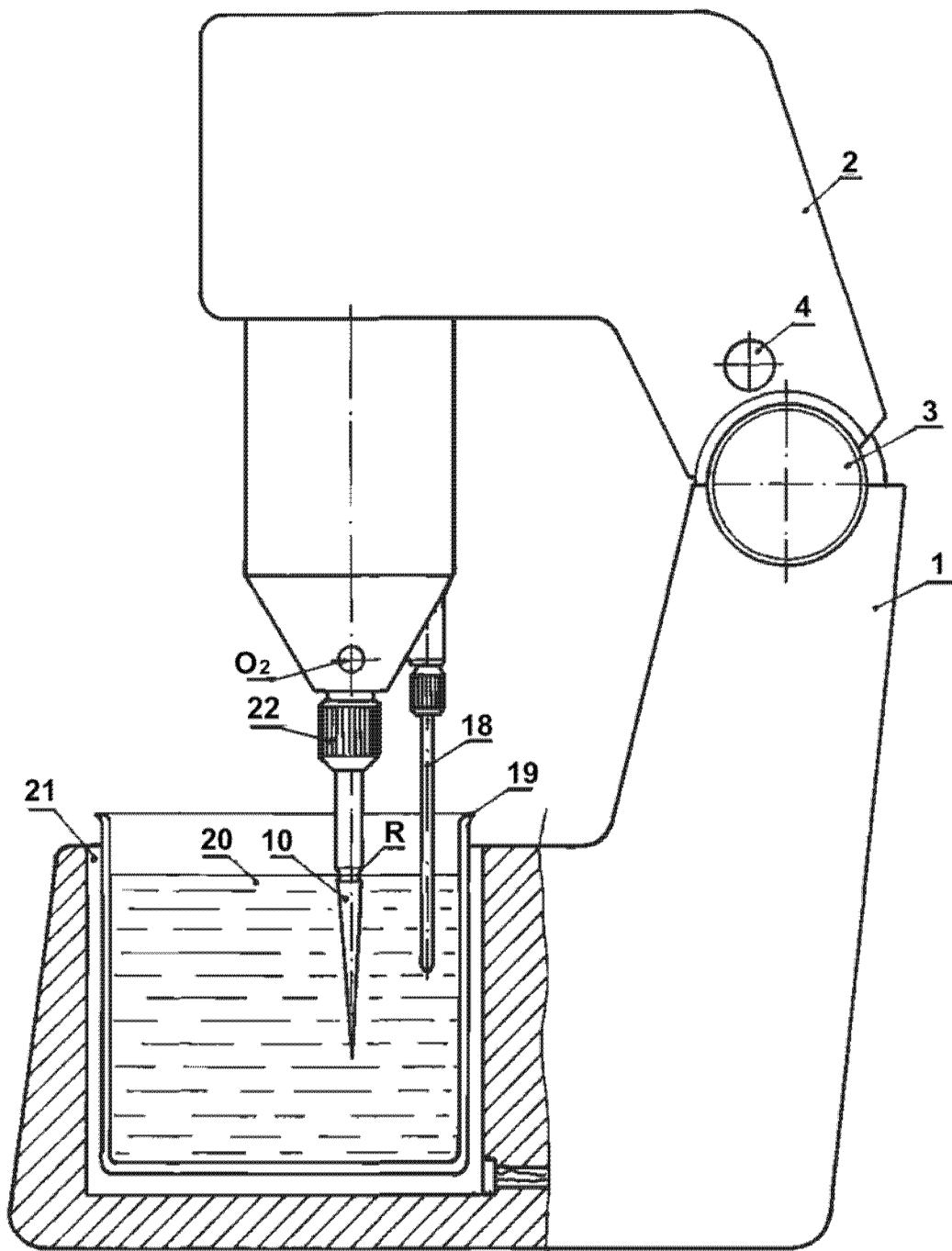


Fig. 1



**Fig. 2**

