



M O D E L O  
D E  
U T I L I D A D

para "MECANISMO APLICABLE A MAQUINAS DE ENGRAPAR PORTATILES",  
a favor de Don José Hernández Vidal, de nacionalidad española,  
domiciliado en Barcelona, calle Horta, 69, bajos.

- . -

MEMORIA DESCRIPTIVA

El presente modelo de utilidad se refiere a un mecanismo aplicable a máquinas de engrapar portátiles.

5. El modelo proporciona un mecanismo especialmente aplicable a las máquinas de engrapar utilizadas para clavar papeles y elementos laminares similares sobre superficies, mediante el que se hace mucho más seguro y eficaz su funcionamiento, debido, principalmente, a la racional disposición de sus piezas, y al corto número de elementos móviles que se cuentan entre éstas.

10. La realización mecánica del modelo para la consecución de estos efectos comprende, dentro de una máquina de la clase citada, una corredera que lleva fija la cuchilla de empuje para las grapas y está relacionada con un resorte que tiende a empujar al conjunto, de manera que el extremo útil de dicha cuchilla llegue a sobresalir al exterior de la máquina en la zona de aplicación, de aquellas, comprendiendo

15.



5. dicha corredera, un vástago conectado a ella por un medio elástico, que tiende a mantener al conjunto citado de manera que dicha cuchilla no sobresalga de la mencionada zona en la posición normal de reposo del mecanismo, y una muesca lateral en la que juega el extremo de un diente relacionado con una palanca de mando para empujar a dicha corredera en el sentido contrario al de aplicación de una grapa, cargando a dicho resorte hasta un momento en que dicha muesca se zafa del extremo de dicho diente, desplazándose el conjunto móvil en sentido contrario, para fijar una grapa en función de la energía acumulada en dicho resorte.

10. El acoplamiento de dicho diente con la palanca de mando, se efectúa mediante los dispositivos de limitación de giro y medios elásticos más adecuados a cada caso particular de máquina.

15. Para facilitar la explicación, se acompaña a la presente memoria descriptiva, una lámina de dibujos, en los cuales se ha representado un caso de realización, que se cita únicamente a título de ejemplo no limitativo del carácter del invento, con referencia a la siguiente descripción.

20. En los dibujos:

la figura es una sección longitudinal, parcial, de una máquina de engrapar, dotada del mecanismo que se describe.

25. Este mecanismo comprende una corredera -1-, montada en forma corrediza en guías -2-, que forman parte del cuerpo de la máquina, la cual comprende, igualmente, una guía -3- para una provisión de grapas -4-, que son empujadas en el sentido indicado por la flecha -5-, por medio de un dispositivo de avance convencional, de manera que tiendan a de

30.

30525

29



sembocar en una canal -6-, que sirve para acompañarlas, una a una, hasta el punto de fijación.

5. La corredera -1- está relacionada con un fuerte resorte -7-, que se apoya en un punto fijo de la máquina, tendiendo a hacer desplazar a aquella en el sentido indicado por la flecha -8-. Este desplazamiento, no obstante, está limitado por la presencia de un vástago -9-, dispuesto paralelamente a dicho resorte y sobresaliendo ligeramente por la parte inferior de la corredera, de manera que se apoye normalmente contra una pieza tope -10-. Esta disposición tiene por objeto que la cuchilla -11- para la impulsión de las grapas y clavarlas en el punto deseado, la cual está fija a dicha corredera por medio de un tornillo -12-, no sobresalga, normalmente, de la cara inferior -13- de la máquina, destinada a descansar sobre la superficie donde tiene lugar la fijación. No obstante, cuando la corredera -1- avanza rápidamente contra la pieza -10-, según se describirá más adelante, la combinación de las energías correspondientes al resorte -7- y a la inercia del conjunto que se mueve, es suficiente para determinar la deformación de un medio elástico -14-, que relaciona a dicho vástago con la corredera en cuestión, haciendo que la cuchilla -11- se desplace hasta más allá de su posición normal de reposo, contribuyendo a clavar profundamente la grapa. Después del impacto, vuelve a mandar el medio elástico -14-, devolviendo al conjunto a la posición indicada en la Fig.

30. La corredera -1- presenta una muesca lateral -15-, en la que encaja un diente -16-, montado en disposición articulada en un eje -17-, previsto en el extremo de una palanca de mando -18-, oscilante en el punto -19-. Un medio elástico -20-

3 0 5 2 5

29



5. tiende a mantener a la palanca citada en una posición elevada. Un segundo medio elástico -21-, tiende a hacer girar al diente -16- en el sentido de la flecha -22-, cuyo giro resulta limitado por la presencia de un escalón de tope -83- con el que tropieza una cola -24- de dicho diente. Se comprende que actuando sobre la palanca -18- en el sentido de la flecha -25-, el diente -16- elevará la corredera -1-, comprimiendo al resorte -7-. A partir del momento en que la cola -24- del diente -16- tropiece con el escalón -23-, el extremo libre de la pieza -16- se desplazará resbalando por la superficie -26- de la muesca -15-, hasta llegar a escaparse de ella, en cuyo momento el resorte -7- se distiende violentamente impulsando a la corredera -1- y a la cuchilla -11-, para empujar y clavar una grapa que previamente había resultado colocada en la canal -6-.

10.

15.

El modelo, dentro de su esencialidad, podrá ser llevado a la práctica en otras variantes de realización que difieran en detalle de la indicada únicamente a título de ejemplo ilustrativo para la precedente descripción, y a las cuales alcanzará igualmente la protección que se recaba. Podrá, pues, ser construido en cualquier forma y tamaño, empleando para su fabricación los materiales más adecuados a cada caso particular de aplicación, combinados del modo más conveniente para el logro del fin propuesto; por quedar todo ello comprendido dentro del espíritu de las presentes reivindicaciones.

20.

25.

30525



N O T A

Descrito el objeto y utilidad del presente modelo, lo cual se declara como no divulgado ni llevado a la práctica en España, comprende las siguientes reivindicaciones:

- 1ª.- Mecanismo aplicable a las máquinas de engrapar portátiles, de la clase que comprenden una guía para una provisión de grapas, elásticamente empujadas para desembocar en una canal transversal para su desplazamiento, una a una, y clavado en una superficie de aplicación, en función del movimiento de una cuchilla contenida en disposición deslizante en dicha canal y mecánicamente relacionada con una corredera de mando, caracterizado porque dicha corredera está vinculada a un medio elástico, que tiende a desplazarla en la dirección de trabajo, hasta que dicha cuchilla sobresalga de la cara inferior de la máquina, y con un segundo medio elástico, cooperante con un vástago que encuentra tope con una pieza limitadora de la carrera de dicha corredera, para mantener a dicha cuchilla en una posición de reposo, sin sobresalir de la máquina, cuya corredera comprende una escotadura en la que juega un diente articulado al extremo de una palanca oscilante mediante concurso de medios capaces de determinar el accionamiento de dicho diente, actuando sobre la citada muesca, para desplazar a la corredera, cargando al medio elástico citado en primer lugar, y para hacer que el referido diente se zafe de dicha muesca, permitiendo la distensión de dicho medio elástico, para clavar la grapa situada en dicha canal.

30525



29

2ª.- Mecanismo aplicable a las máquinas de engrapar portátiles.

Según se describe y reivindica en la presente memoria descriptiva, que consta de seis hojas, foliadas y escritas a máquina por una sola cara, acompañadas de una lámina de dibujos.

5.

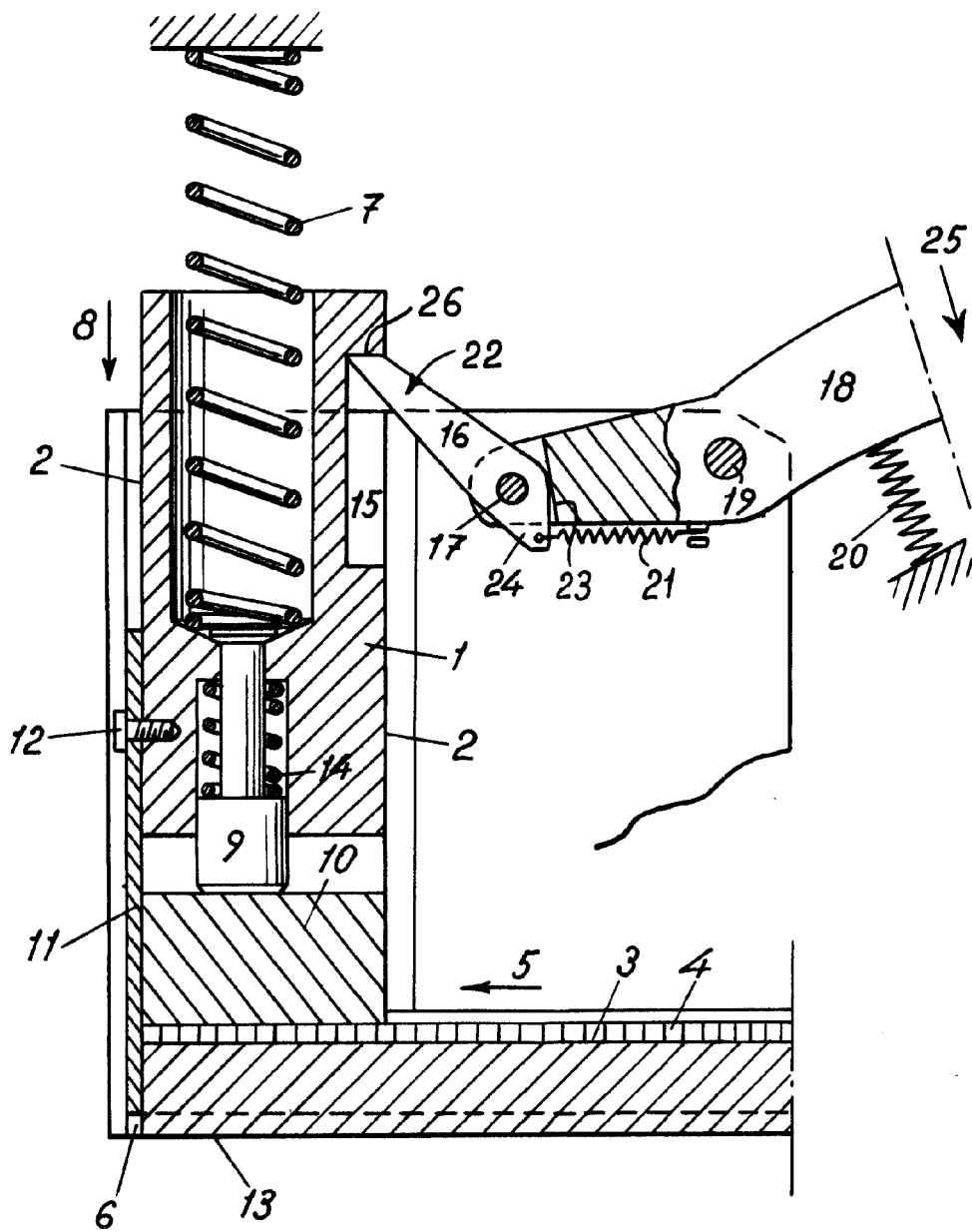
Madrid, a 29 de marzo de 1952.

JOSE HERNANDEZ VIDAL.

p.a.

JAIMESERN

D. D.



*Madrid, 29 Marzo 1952*  
*Jaime Isern*

*p.p.*  
