



31390

MEMORIA DESCRIPTIVA  
de un MODELO DE UTILIDAD por 20 años, a  
nombre de:

EDMUND VON ULLISPERGER SEN, fabricante,  
apático y EDMUND VON ULLISPERGER JUN, In-  
geniero, apático, domiciliados en Köln-  
Deutz, Kaltenbornweg 20-24 y Hürth Kreis  
Köln, Breitestrasse Nº 78 (Alemania), res-  
pectivamente, por: "ENHEBRADOR DE AGUJAS".

=====

El presente modelo de utilidad se refiere a un enhebra-  
dor de agujas en el cual puede enhebrarse automáticamente un  
hilo en una aguja de coser, lezna y similar con ayuda de un  
mecanismo enhebrador.

5 El enhebrador automático trabaja de manera que un meca-  
nismo enhebrador extendido en forma de arco de círculo oscila  
alrededor de un centro de giro y puede ser accionado por medio  
de un órgano de servicio contra la acción de un muelle, para  
el enhebrado. El hilo que ha de interponerse en la trayectoria  
10 del mecanismo enhebrador se introduce, al accionar el mecanis-  
mo, a través de la aguja de coser correspondientemente dispues-  
ta o del ojo de la misma. Como las guías para el mecanismo en-  
hebrador y también para el portaagujas tienen que estar exacta-



31390

mente ajustadas entre sí, para que puedan garantizar el proce-  
15 so de enhebrado automático, el mecanismo enhebrador resulta en  
la práctica utilizable sólo para un grupo determinado de tama-  
ños de agujas. Pero por lo común hay permanentemente en uso  
toda una serie de tamaños de agujas, comprendidos entre las  
agujas de coser más finas y las mayores agujas saqueras. Para  
20 cada grupo individual de agujas sería necesario un enhebrador  
especial con la disposición hasta ahora conocida.

El dispositivo según el presente modelo de utilidad se  
propone también atender esta exigencia. Se distingue porque a  
cada órgano receptor para los grupos de agujas que han de en-  
25 hebrarse se subordina un mecanismo enhebrador. Sin embargo,  
los enhebradores individuales se albergan juntos en una caja  
única, y los diversos mecanismos enhebradores pueden maniobrar-  
se por medio de un órgano de accionamiento común. Es ventajoso  
disponer los órganos receptores de las agujas en los extremos  
30 opuestos de la caja, y entre ellos el órgano común de acciona-  
miento. De esta manera se consigue un enhebrador de agujas ma-  
nual, el cual permite enhebrar agujas comprendidas entre lími-  
tes de tamaño esencialmente ampliados, especialmente las diver-  
sas agujas saqueras gruesas. Uno de los órganos receptores se  
35 destina a agujas de coser de tipo grueso, por ejemplo agujas  
saqueras, mientras que el otro se destina exclusivamente a  
agujas de coser finas. Como cada parte receptora está provis-  
ta de un mecanismo enhebrador subordinado de tamaño correspon-  
diente, queda garantizado un funcionamiento correcto y seguro.  
40 Por lo demás, la caja en su conjunto puede ser pequeña y mane-  
jable, puesto que solo es necesario un órgano de maniobra para  
todos los mecanismos enhebradores. El aparato completo no ne-  
cesita tener un tamaño total mayor que los enhebradores de  
agujas correspondientes al mismo tipo conocido hasta la actua-



45 lidad. Y también es insignificante la elevación del precio, en  
comparación con el de los aparatos enhebradores de campo de  
utilización más limitado conocidos hasta hoy.

Las partes receptoras, dispuestas separadas entre sí,  
para las agujas de diverso tamaño, se conforman ventajosamente  
50 como embudos, los cuales hacia abajo se continúan en una sec-  
ción transversal alargada, por ejemplo rectangular, que se  
adapta al aplanamiento del ojo de la aguja. De esta manera se  
procura que la aguja se disponga siempre en postura correcta  
respecto al mecanismo enhebrador, puesto que dicho mecanismo  
55 enhebrador es movable en el sentido del lado corto de la sec-  
ción transversal rectangular del embudo. Los centros de giro  
de los mecanismos enhebradores, los cuales se construyen pre-  
ferentemente como agujas aplanadas, se encuentran en el eje  
de los correspondientes embudos. El órgano de accionamiento  
60 común actúa simultáneamente sobre los mecanismos enhebradores  
previstos múltiples, y esto preferentemente por intercalación  
de una guía en cuña. Por ejemplo, los mecanismos enhebradores  
pueden agarrar por medio de rodillos en la guía en cuña del  
órgano de accionamiento, el cual puede desplazarse preferente-  
65 mente en sentido vertical. El órgano de accionamiento puede  
moverse desde arriba o desde el lado. En el primer caso, el  
órgano de accionamiento termina ventajosamente en un botón de  
maniobra. En el segundo caso, puede disponerse una tecla que  
sobresale lateralmente.

70 En el dibujo se presenta un ejemplo de ejecución del ob-  
jeto del modelo de utilidad.

La figura 1 presenta una sección longitudinal del dispo-  
sitivo de enhebrado según el modelo de utilidad. La figura 2,  
una sección transversal por la línea II-II de la figura 1. La  
75 figura 3 ilustra un detalle en perspectiva.



El ejemplo de ejecución representado se refiere a un enhebrador automático de agujas con dos mecanismos enhebradores y un órgano de manejo común. En la caja 1 hay dos partes receptoras u órganos de admisión para las agujas, constituido por los embudos 2 y 3, dispuestos separados entre sí, a cada uno de los cuales se subordina uno de los mecanismos enhebradores 4 y 5. Los embudos receptores 2 y 3 se ensanchan hacia arriba en forma infundibular y se continúan hacia abajo en una sección transversal rectangular, de modo que la aguja introducida llega a situarse en la posición correcta con su extremo aplanado del ojo respecto a la abertura 6,7, a través de las cuales pueden moverse las correspondientes agujas aplanadas 8 y 9. Los mecanismos enhebradores 4 y 5 pueden girar alrededor de los ejes 10 y 11, los cuales se encuentran a su vez en los ejes de los embudos 2 y 3. Las dos palancas 4 y 5 se accionan simultáneamente, y precisamente gracias a una pieza cuneiforme 12, unida a una tecla o botón 13. La unión de las palancas 4 y 5 con la pieza de guía 12 se realiza por ejemplo mediante gorriones 14 o rodillos 14a, dispuestos en los brazos de palanca 15 y 16 de las palancas 4 y 5. Los gorriones 14 o rodillos 14a entran en ranuras de guía 17,18 de la pieza de guía 12 y pueden desplazarse en ellas. La pieza de guía permanece bajo la acción de un muelle 19. El botón o tecla 13 está unido a la pieza de guía 12 por medio de un vástago 20, que se apoya en la caja 1 en 21 y 22.

El embudo 3 se destina por ejemplo a tamaños menores de agujas, por ejemplo a los tamaños 0 a 3, mientras que el embudo 2 está destinado a las agujas mayores, por ejemplo de los tamaños 5 a 8. Delante de los embudos se encuentra siempre una escotadura 23, 24, que llega hasta la trayectoria



de las agujas o picos planos 8 o 9, y en la cual se introduce el hilo. El mecanismo según el modelo de utilidad puede también estar formado de más de dos partes receptoras con correspondientes mecanismos enhebradores, de manera que todos los mecanismos enhebradores puedan ser movidos por un órgano de accionamiento común. Así pueden disponerse cada vez dos embudos en serie y conformar la pieza de guía 12 simétricamente según la otra dirección. También puede adoptarse una disposición tal que los embudos queden en cruz.

#### REIVINDICACIONES.

1.-Enhebrador de agujas con mecanismo enhebrador y órgano de manejo para éste, caracterizado porque se prevén varias partes receptoras para las agujas que de han de enhebrar y un instrumento enhebrador perteneciente a cada una de dichas partes, y porque estos mecanismos enhebradores pueden manejarse por un órgano de accionamiento común.

2.-Enhebrador según lo reivindicado en el punto 1, caracterizado porque las partes receptoras presentan diversos tamaños y están conformadas como embudos que hacia abajo se continúan en una sección transversal alargada en forma de rectángulo, y porque los mecanismos enhebradores extendidos en forma circular son móviles en la dirección del lado corto del rectángulo.

3.-Enhebrador según lo reivindicado en el punto 1, caracterizado porque los embudos se disponen en los extremos opuestos de la caja, y entre dichos embudos el órgano de accionamiento.

4.-Enhebrador según lo reivindicado en los puntos 1 a 3, caracterizado porque los centros de giro de los mecanismos enhebradores están situados en el eje de los embudos



correspondientes, y el órgano de accionamiento actúa sobre las agujas mediante guía en cuña.

5.-Enhebrador según lo reivindicado en los puntos 1 a 4, caracterizado porque los mecanismos enhebradores agarran en la guía de cuña del órgano de accionamiento por medio de gorriones, rodillos ó similares, siendo dicho órgano desplazable verticalmente, permaneciendo bajo la presión de un muelle y terminando en un botón de maniobra.

6.-Enhebrador según lo reivindicado en los puntos 1 a 5, caracterizado porque el órgano de accionamiento presenta una tecla o botón que sobresale lateralmente.

7.-Enhebrador según lo reivindicado en los puntos 1 a 6, caracterizado porque mediante un órgano accionador común pueden maniobrarse más de dos mecanismos enhebradores.

8.-Enhebrador de agujas.

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

Madrid, 2 de Junio de 1952.

ANTONIO FERNANDEZ PASQUA  
A. P.

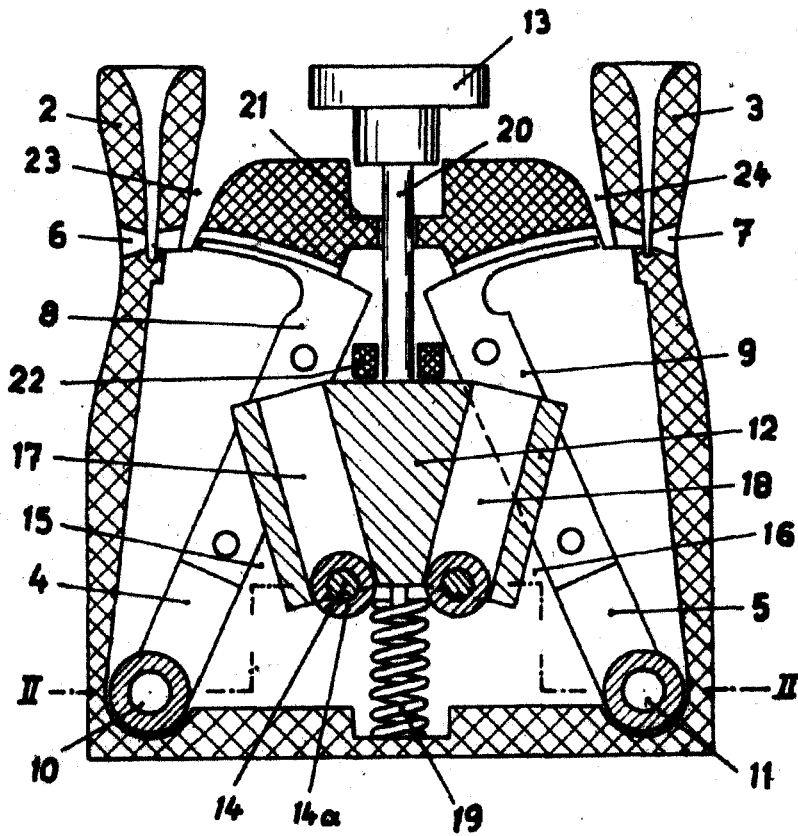


Fig. 1

Fig. 2

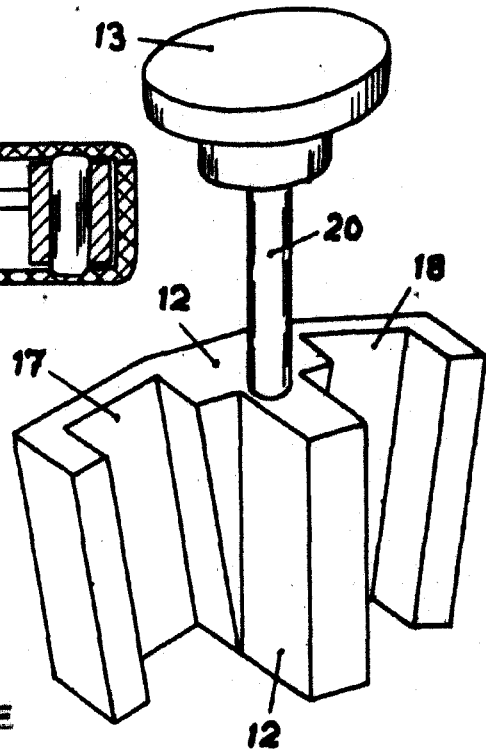
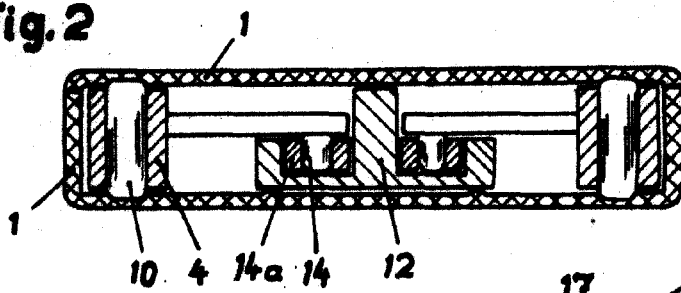


Fig. 3

ESCALA VARIABLE

Madrid, 2 de Junio de 1952.

ANTONIO FERNANDEZ PASQUA

*Antonio Fernandez Pasqua*