



142461

MEMORIA DESCRIPTIVA  
que se acompaña  
a la solicitud de  
una PATENTE DE INVENCION por VEINTE AÑOS en España,  
a favor de  
Establisements Meffre & Cie.- domiciliados en 249 Bou-  
levard Foch.- CASABLANCA (Marruecos)  
por  
"MECANISMO DE MANDO SIMPLE O MULTIPLE VERTICAL, HORIZON  
TAL O DE ANGULO, DE SISTEMA DE COMPENSACION CONTINUO Y  
PARADA AUTOMATICA ABSOLUTA."

Acogiéndose a la prioridad de la patente ma-  
rroquí No. 2.679, depositada el 7 de junio de 1935.



El presente invento tiene por objeto un mecanismo formado por diversos elementos cuyo ensamblaje y funcionamiento permiten compensar el peso, formando freno continuo y realizando una parada automática absoluta e instantánea.

Este aparato puede adaptarse a cualquier sistema de maniobra vertical, horizontal u oblicuo, y más especialmente a los chasis de guillotina, postigos rodantes, cortinas metálicas, monta-cargas, etc.

El sistema de mando de las piezas entre sí puede ser realizado por pinones, por cadenas (Calle, Vaucanson, a rodillos o silenciosas), por cables, por jarcias o cualquier otro sistema apropiado.

El funcionamiento del mecanismo objeto del presente invento se realiza de la manera siguiente:

El sistema completo reposa sobre un árbol fijo A que atraviesa el mecanismo.

Este árbol posee uniones de compensación D y D'.

El movimiento de rotación motor se comunica directa o indirectamente a un tornillo sin fin B, el cual acciona un piñón helicoidal C sobre el que están incorporados los tambores E y E' que contienen los elementos de compensación.

El esfuerzo de resistencia que se podría hallar estirando los elementos de compensación, se convierte en nulo por el peso de la masa suspendida, que en ese momento descende y ayuda a la compensación.

Cuando se ha obtenido la compensación total y en toda su potencia, el esfuerzo de arrastre que pudiera



implicar la compensación, es anulado a su vez por la masa suspendida que debe remontar hacia lo alto.

En el momento de estas dos operaciones, el movimiento motor puede detenerse en cualquier punto, sin que la masa tienda a descender por su peso o a subir por el efecto de la compensación.

La parada automática, absoluta y continua es así realizada.

En el caso de la rotura de uno o varios elementos de la compensación, es imposible la caída de la masa por el sistema de tornillo sin fin y piñón helicoidal.

En el caso de rotura de los piñones o tornillo sin fin la caída se detiene también por la compensación que mantiene la masa en suspensión.

El dispositivo de mando o de compensación se ha realizado en el dibujo adjunto solamente a título indicativo; este dispositivo puede ser colocado en cualquier sitio.

Este aparato puede maniobrar separada o simultáneamente varios elementos, sin que por ello tengan que ser estos elementos de la misma materia.

Las ventajas de este mecanismo son numerosas:

1ª. Suprime los cajones enojosos que impediría la utilización de los contrapesos.

2ª. Realiza una seguridad perfecta, como consecuencia de la parada automática instantánea que suprime toda caída.

3ª. Aunque sea muy pesado, puede ser maniobrado por un niño, dadas su compensación y suavidad de mani



obra.

Bien entendido, el invento no se limita al modo de ejecución representado y descrito, sino que engloba todas las variantes.

65 Queda también entendido que el invento no ha sido descrito y representado sino a título explicativo y de ninguna manera limitativo, y que se podrán introducir en él modificaciones de detalles sin alterar su espíritu.

70

N O T A.

En resumen, la PATENTE DE INVENCION que se solicita, recaerá sobre las reivindicaciones siguientes:

75 1. Mecanismo de mando simple o múltiple vertical, horizontal o de ángulo, de sistema de compensación continuo y parada automática absoluta, que se caracteriza porque puede adaptarse a cualquier sistema de maniobra vertical, horizontal u oblicuo, y más especialmente a los chasis de guillotina, postigos rodantes, cortinas metálicas, montacargas, etc., pudiendo ser realizado el sistema de mando de las piezas entre sí por piñones, por cadenas (Calle Vaucanson, a rodillos o silenciosas), por cables, por jarcias o cualquier otro sistema apropiado.

85

2. Mecanismo según reivindicación 1, caracterizado porque el sistema completo reposa sobre un arbol fijo que atraviesa el mecanismo, poseyendo uniones de compensación, y comunicándose el movimiento de rota-



ción motor directa o indirectamente a un tornillo sin  
90 fin, el cual acciona un piñón helicoidal sobre el que  
están incorporados los tambores que contienen los ele-  
mentos de compensación.

3. Mecanismo según reivindicaciones anterior-  
res, caracterizado porque el esfuerzo de resistencia  
95 que se podría hallar estirando los elementos de la com-  
pensación, se convierte en nulo por el peso de la masa  
suspendida, que en ese momento desciende y ayuda a la  
compensación, y cuando se ha obtenido la compensación  
total y en toda su potencia, al esfuerzo de arrastre  
100 que pudiera implicar la compensación, es anulado a su  
vez por la masa suspendida que debe remontar hacia lo  
alto, pudiendo detenerse en el momento de estas dos ope-  
raciones el movimiento motor, en cualquier punto, sin  
que la masa tienda a descender por su peso o a subir por  
105 el efecto de la compensación, siendo así realizada la pa-  
rada automática, absoluta y continua.

4. Mecanismo según reivindicaciones anterior-  
res, caracterizado porque en el caso de la rotura de  
uno o varios elementos de la compensación, es imposi-  
110 ble la caída de la masa por el sistema de tornillo sin  
fin y piñón helicoidal, y en el caso de rotura de los  
pinones o tornillo sin fin la caída se detiene también  
por la compensación que mantiene la masa en suspensión.

5. Mecanismo según reivindicaciones anterior-  
115 res, caracterizado porque el mismo puede maniobrar se-  
parada o simultáneamente varios elementos, sin que por  
ello tengan que ser estos elementos de la misma materia.

6. Se reivindica, por último, como objeto so-



bre el que ha de recaer la PATENTE DE INVENCION que se  
120 solicita por VEINTE AÑOS en España,

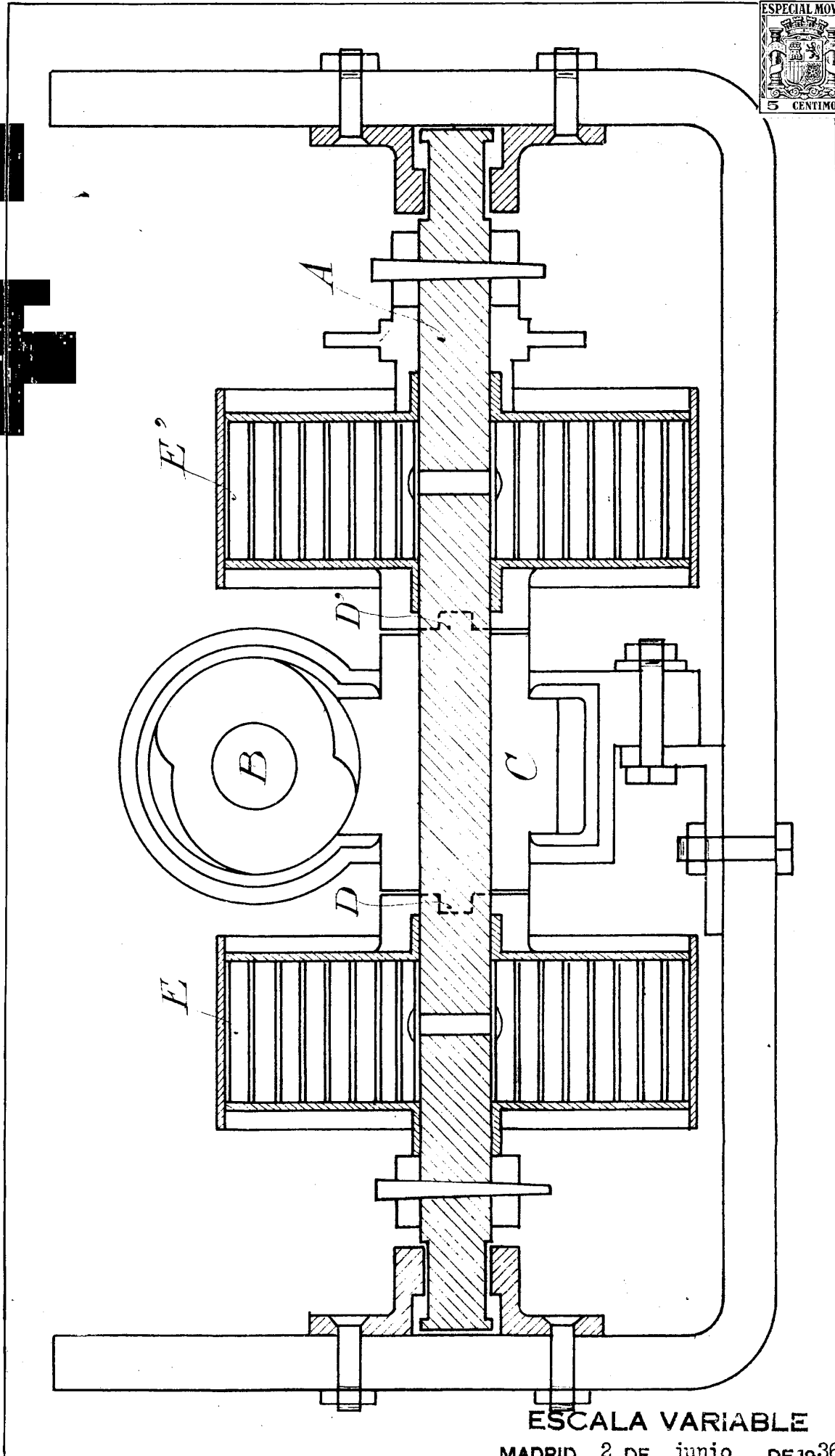
«MECANISMO DE MANDO SIMPLE O MULTIPLE VERTICAL, HORIZON  
TAL O DE ANGULO, DE SISTEMA DE COMPENSACION CONTINUO Y  
PARADA AUTOMATICA ABSOLUTA».

125 Todo conforme queda expresado en la presente  
memoria, que consta de seis hojas escritas a máquina  
por una sola cara, y planos que se acompañan.

Madrid, 2 de junio de 1936.

ALFONSO UNGRIA.

PP. *Miguel Leng*



ESCALA VARIABLE

MADRID, 2 DE junio DE 1936

ALFONSO UNGRIA  
E. P. *Ungria*