

14772L



MEMORIA DESCRIPTIVA

SECCION TECNICA  
CLASIFICACION I. P. E.  
CLASE B 25  
SUBCLASE C

del Modelo de Utilidad, por 20 años, solicitado a favor de  
A P E, S.L., de nacionalidad Española, residente en Barcelona,  
calle La Sagrera nº 173 bis por " DISPOSITIVO PARA COLOCACION  
DE GRAPAS METALICAS ".

5 El presente Modelo de Utilidad se refiere a un dispositivo  
para colocación de grapas metálicas, que permite colocar de for -  
ma fácil grapas mayores de tipo industrial sin precisar una máqui -  
na pesada sino mediante un dispositivo ligero accionable manual -  
mente.

Una aplicación interesante es la de atado de las ramas de la  
vid que con este dispositivo se efectúa con mayor rapidez. Asi -  
mismo se usa en arboricultura.

10 El dispositivo está constituido por los dos brazos articula -  
dos en forma de tenaza que presentan, en la boca de/salida <sup>la</sup> de  
su mordaza, unas mandíbulas fijas de forma convergente que cons -  
tituyen las guías a través de las cuales se hace pasar la grapa,  
cuyas ramas se rebatan sobre el alma, dada la convergencia de  
las guías.

15 Solidario a las guías de la grapa a colocar, existe un perfil  
de almacenaje de grapas que las suministra una a una presentán -  
dolas en la ranura de entrada a las guías de conformación para  
cierre de la grapa. Una placa deslizante sobre el alma del perfil  
de almacenaje presiona continuamente la tira de grapas hacia la  
20 mordaza mediante la acción de un resorte guiado en un vástago.



Una placa móvil es la que impulsa por su testero el alma de la grapa, introduciéndola en las guías convergentes. El movimiento de la placa guiada dentro de una ranura envolvente, se efectúa por el movimiento de uno de sus puntos solidario al vértice de un paralelogramo articulado.

Los lados concurrentes del paralelogramo articulado opuestos a los que se unen en el punto de accionamiento de la placa, se prolongan a partir de su articulación. Las prolongaciones se articulan con la cara interior de los mangos de la tenaza, de forma que al cerrar ésta se deforma el paralelogramo articulado, determinando el avance de la placa impulsora de las grapas hacia la guía conformadora de salida.

En la hoja gráfica adjunta y a título de ejemplo se representa un caso de realización práctica del dispositivo para colocación de grapas metálicas objeto del presente Modelo de Utilidad.

La fig. 1 muestra una vista en alzado de la parte de impulsión de las grapas en la posición de impulsión, mientras en la fig. 2 se advierte la misma vista, pero antes de iniciarse la operación de doblado y expulsión de la grapa.

La fig. 3 es la vista del dispositivo por la cara opuesta a la de las figs. 1 y 2.

La fig. 4 muestra una vista en alzado longitudinal del dispositivo reivindicado, mientras en la fig. 5 se advierte la vista inferior del dispositivo, siendo claramente visible la guía de almacenaje y suministro de grapas.

Siguiendo los dibujos se advierten los dos brazos de accionamiento -1- articulados en -2- que, al presionarse manualmente, determinan la aproximación de los puntos -3- del paralelogramo articulado cuyos otros vértices son -4- y -5-. Los lados de pletina -6- del paralelogramo articulado han pasado de la posición -6'- a la -6-, que determina una mayor proximidad de los brazos -1-.



Los lados -7- se cruzan articulándose en el vértice -5- y se prolongan después del mismo hasta articularse en -8- al soporte -9- de la cara interior de los brazos -1-, a través del cual se determina el plegado del paralelogramo articulado.

El tetón de la articulación -4- antes de actuar en los brazos -1- y -2-, está en la posición -4'- y solidario a la placa móvil de impulsión -10- que, por su extremo -11-, impulsa a la grapa -12- que sobresale del extremo de salida del perfil en U -13- y la envía a través de las guías de las mordazas fijas -14-, con lo que se rebaten las ramas -12'- de la grapa determinándose la operación normal de engrapado.

La placa móvil de impulsión -10- es accionada por el pasador -4- y se desplace guiada en la vaina -15-, que lleva una ranura -16- en la que se desplace el pivote -17- solidario a la placa -10-.

Para el almacenaje de las grapas y su suministro sucesivo al dispositivo de colocación, se emplea el perfil en U -13-.

Mediante una placa de compresión -18- corredera superpuesta sobre el alma del perfil -13-, se comprime permanentemente la serie de grapas -19- que se presenta a las mandíbulas -14- del dispositivo.

La presión constante de la placa -18- sobre las grapas se consigue mediante un resorte -20- envolvente del vástago -21-. Un gancho terminal -22- introducido en un orificio del alma de la guía determina la sujeción del conjunto de grapas.

Quitando el gancho se extree la placa y se puede recargar de grapas el perfil -13-.

Se fabricará el dispositivo para colocación de grapas metálicas con los materiales apropiados a sus elementos componentes, pudiendo variar su forma, acabado y dimensiones y cuantos detalles no alteren, cambien o modifiquen su esencialidad.



===== N O T A =====

- 1a.- Dispositivo para colocación de grapas metálicas, consti-  
tuido por dos brazos articulados en forma de tenaza que presen-  
tan, en la boca de la salida de su mordaza, unas mandíbulas fi-  
85 jas de forma convergente que constituyen las guías a través de  
las cuales se hace pasar la grapa cuyas ramas se rebaten sobre  
el alma, dada la convergencia de las guías.
- 2a.- Dispositivo para colocación de grapas metálicas, según rei-  
vindicación 1a., caracterizado porqué solidario a las guías de  
90 la grapa a colocar existe un perfil de almacenaje de grapas que  
las suministra una a una presentándolas en la ranura de entrada  
a las guías de conformación para cierre de la grapa. Una placa  
deslizante sobre el alma del perfil de almacenaje presiona con-  
tínuamente la tira de grapas hacia la mordaza, mediante la ac-  
95 ción de un resorte guiado en un vástago.
- 3a.- Dispositivo para colocación de grapas metálicas, según rei-  
vindicaciones anteriores, caracterizado porqué una placa móvil  
es la que impulsa por su testero el alma de la grapa introducién-  
dola en las guías convergentes. El movimiento de la placa guiada  
100 dentro de una vaina envolvente, se efectúa por el movimiento de  
uno de sus puntos solidario al vértice de un paralelogramo arti-  
culado.
- 4a.- Dispositivo para colocación de grapas metálicas, según rei-  
vindicaciones anteriores, caracterizado porqué los lados concu-  
105 rrentes del paralelogramo articulado opuestos a los que se unen  
en el punto de accionamiento de la placa, se prolongan a partir  
de su articulación. Las prolongaciones se articulan en la cara  
interior de los mangos de la tenaza de forma que, al cerrar ésta,  
se deforma el paralelogramo articulado determinando al avance de  
110 la placa impulsora de las grapas hacia la guía conformadora de



salida.

112 5ª.- Dispositivo para colocación de grapas metálicas.

Consta la presente memoria descriptiva de cinco hojas foliadas y escritas de una sola cara.

Barcelona, 17 de ABRIL de 1.969.

P. A.

M. LLORT



FIG. 1

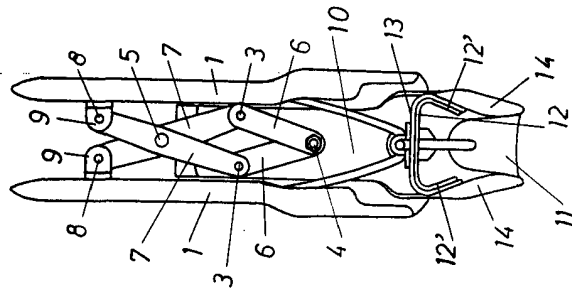


FIG. 2

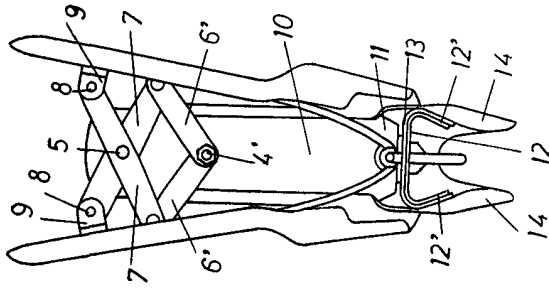


FIG. 3

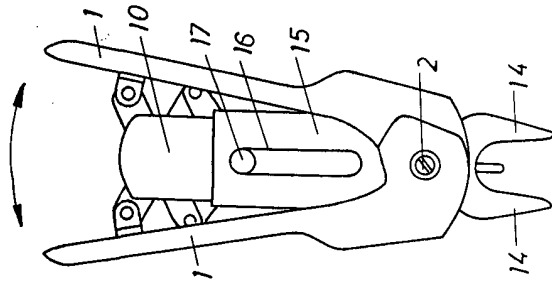


FIG. 4

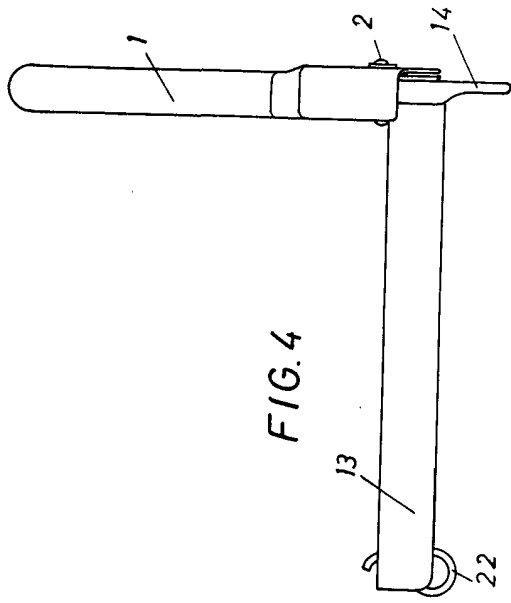
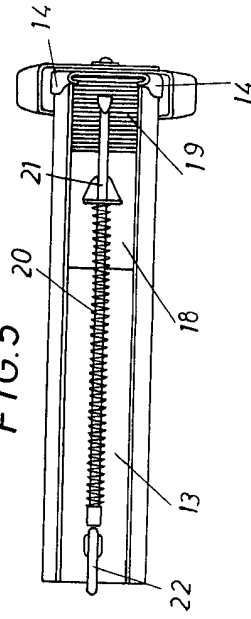


FIG. 5



Handwritten signature and text in the bottom right corner.