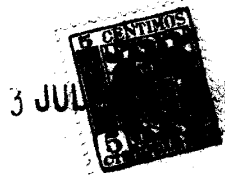


229608



229608

CERTIFICADO DE ADICION

Que se solicita a favor de D. Jesus Garmen-
dia Lasa, de nacionalidad española, domiciliado en San Se-
bastian, calle de Calzada de Egua, 2 y que ha de recaer
sobre "Perfeccionamientos en el objeto de la Patente de
Invención n.º. 225391, por aparato mecánico para la aprehen-
sion de objetos a distancia".

Memoria Descriptiva.

El registro de Certificado de Adición que se so-
licita tiene por objeto garantizar la explotación exclu-
siva en todo el territorio nacional y colonias, por el
resto de vida de la patente principal, de perfeccionamien-
tos en el objeto de la patente de invención n.º. 225391, por
aparato mecánico para la aprehension de objetos a distan-
cia.

229608



Los perfeccionamientos a que se refiere el presente Certificado de Adición, vienen a subsanar diversas dificultades observadas en el funcionamiento de los aparatos mecánicos para la aprehensión de objetos a distancia objeto de la patente principal. De acuerdo con estos perfeccionamientos el aparato queda constituido por una garra o tenaza colocada en el extremo de una vara 1, de longitud adecuada y accionada desde el otro extremo de la misma y desde su punto medio por un par de manillas 13 y 15, que accionan una varilla 9, cuyo extremo superior, después de atravesar un apéndice metálico 11 solidario de la extremidad de la vara, va solidario de otra pieza metálica 3 a la cual, después de atravesarla perpendicularmente, va fija mediante dos tuercas, siendo esta pieza la que transmite el movimiento a las tenazas o garras 4 y 5, las cuales se abren automáticamente, en cuanto cesa la acción del usuario sobre las manillas, merced a un muelle tensor 12 que rodea la varilla haciendo tope en cada una de las piezas metálicas 3 y 11.

De la extremidad de la vara 1 se yergue una placa metálica 2 provisto de tres ranuras convergentes, una 16 en el sentido del eje longitudinal de la vara y dos 17 formando una V bastante abierta en el sentido de cada uno de los brazos o mandíbulas aprehensoras. Ambas van unidas entre sí y a la pieza transmisora 3 la cual presenta un pequeño vástago roscado, el cual atraviesa el punto de convergencia de las tres ranuras y lleva ensartadas y sujetas mediante una tuerca las extremidades de los mencionados brazos aprehensores de forma que uno quede por detrás y otro por delante de la placa ranurada. Los remaches 6 y 7 aseguran que los brazos, al cerrarse, y abrirse sigan la trayectoria de las



229608

ranuras 17.

De esta forma al descender la pieza 3 por efecto de la acción sobre las manillas, el punto de union o convergencia de los brazos se desplazará verticalmente a lo largo de la ranura. Ahora bien los puntos 6 y 7 de apoyo de los brazos sobre las ranuras 17 no pueden desplazarse en el mismo sentido, sino en el de dichas ranuras, con la consecuencia de que el ángulo formado por los brazos tiende a cerrarse, tanto como se lo permita el objeto que haya entre sus extremos y que se trata de aprehender.

La varilla inferior 15 gira sobre un eje 16 que atraviesa la vara 1 y actúa sobre un gancho formado en la extremidad de la varilla La otra manilla 13 gira sobre el eje 14 y esta atravesada por la varilla 9 la cual forma un pequeño escalon en ángulo recto sobre el cual actúa la manilla.

El apéndice 11 esta formado de goma del mismo modo que las extremidades de los brazos y sirve de punto de apoyo de ciertos objetos, por ejemplo botellas, que no pueden aprehenderse con la necesaria seguridad sin la ayuda de un tercer punto de apoyo.

La precedente descripción se ha referido al adjunto plano cuyas figuras representan:

FIGURA I. - Vista posterior del aparato.

FIGURA II. - Vista lateral del aparato

FIGURA III. - Detalle de la extremidad superior del aparato, visto por detras .

Los materiales, forma, tamaño y colores, serán susceptibles de variación siempre que esto no suponga una alteración en la esencialidad del invento. Los términos en

229608



que se ha redactado esta memoria deberán ser tomados siempre en sentido amplio, no limitativo.

=====

NOTA DE REIVINDICACIONES.

Se reivindica como de propia y nueva invención a favor de D. Jesús Garmendia Lasa, residente en San Sebastian por las siguientes reivindicaciones:

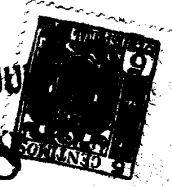
PRIMERA.- Perfeccionamientos en el objeto de la patente de invención nº.225591 por aparato mecánico para la aprehension de objetos a distancia caracterizados por que de la extremidad de la vara(1) se yergue una placa metálica(2) provista de tres ranuras convergentes, una(18) en el sentido del eje longitudinal de la vara y dos(17) formando una V bastante abierta en el sentido de cada uno de los brazos o mandíbulas aprehensores.

SEGUNDA.- Por los mismos perfeccionamientos de la reivindicación anterior caracterizados por que las extremidades de los brazos(4 y 5) estan unidas entre si y a la placa ranurada (2) mediante un vástago roscado (3), que atraviesa el punto de convergencia de las ranuras, y una tuerca, apoyándose además los brazos sobre las ranuras en V mediante sendos remaches (6 y 7) de forma que pueden deslizarse sobre ellas.

TERCERA.- Por los mismos perfeccionamientos de las reivindicaciones precedentes caracterizados por que el vástago roscado (3) esta atravesado perpendicularmente por la varilla accionadora(9) y solidarizado a ella mediante tuercas y por que la extremidad de la vara presenta un apéndice

229608

3 JUN



perpendicular (11) torrado parcialmente de goma, que está
atravesado por la varilla (9) la cual, en el sector compren-
dido entre dicho apéndice y el vástago roscado (8), va ro-
deada de un muelle tensor (12).

5 CUARTA. - Por los mismos perfeccionamientos de las reivin-
dicaciones anteriores, caracterizado por que la varilla se
acciona desde dos manillas (13 y 15) montadas mediante ejes
(14 y 16) una en la extremidad inferior y otra en el punto
10 medio de la vara, actuando la primera sobre un gancho ter-
minal de la varilla (9) y la segunda sobre un resilon sensible-
mente en ángulo recto de dichas varillas .

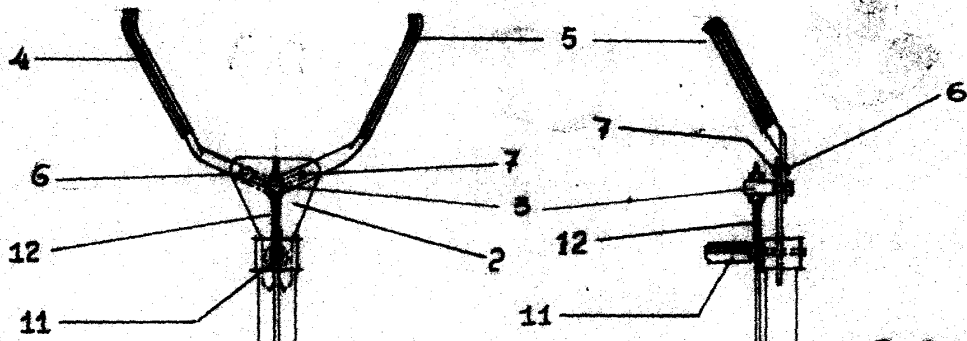
QUINTA. - Perfeccionamientos en el objeto de la Patente de
Invención N.º. 225591 por aparato mecánico para la aprehensión
de objetos a distancia.

15 Tal y como se deja descrito en la memoria prece-
dente que consta de cinco hojas foliadas y mecanografiadas
por una sola de sus caras.

Madrid tres de Julio de mil novecientos cincuenta
y seis.

20 P. A. de D. Jesus Garmendia Lasa.

VICTOR GIL VEGA



229608

FIG. I

FIG. II

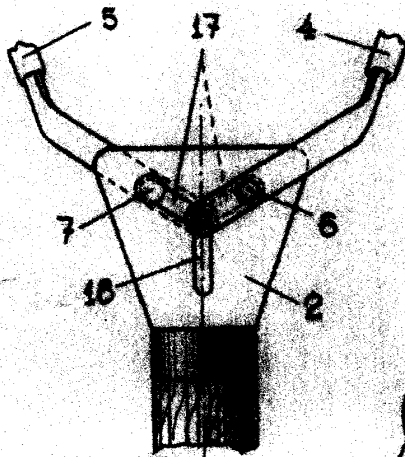
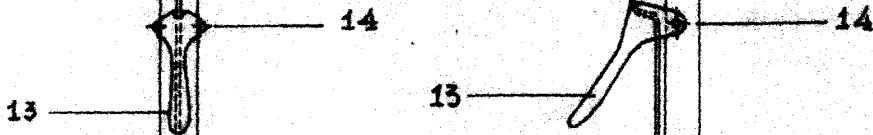
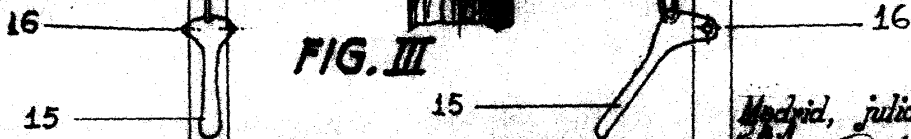


FIG. III



Escala variable

Madrid, julio 1956