

AÑO

Expediente núm.



245874

REGISTRO DE LA PROPIEDAD INDUSTRIAL

PATENTE DE **INTRODUCCION**

MEMORIA DESCRIPTIVA

que se acompaña a la solicitud de

una **PATENTE DE** **INTRODUCCION** por 10 años, en España

a favor de

Don **LUIS SANZ DE LARA** de nacionalidad
española

domiciliado en **Madrid**
calle de **Colombia** núm. 1

por:

"MECANISMO DE BRAZOS PLEGABLES Y CIERRE, PARA
MAQUINAS DE TAQUIGRAFIA"

Nº 11283

Agente Sr. OCHOA

29



2 456 74

10 elementos de los límites del volumen de la carcasa.

Este mecanismo se caracteriza, por otra parte, en lo que se refiere a que un órgano gobernado por el equipo móvil precintado, bloquea la barra universal o cualquier otro órgano arrastrado positivamente a cada pulsación, y por consiguiente a todas las barras y palancas de signos, en tanto que el equipo móvil no sea colocado en posición activa.

El equipo móvil está constituido por una corredera horizontal susceptible de resbalar en unas guías previstas para este fin en el zócalo de la máquina, una pletina vertical solidaria de estas guías de deslizamiento y con ejes para que puedan girar en ellos los dos brazos cuyas extremidades libres pueden llevar los carretes de enrollamiento y desenrollamiento de la bobina de papel, y las levas provocan el movimiento de dichos brazos sobre los ejes antes citados para llevarlos de la posición de reposo a la posición de trabajo respectivamente, cuando el equipo móvil pasa él mismo de una a otra de las dos posiciones citadas.

Este equipo móvil es, así mismo, solidario de un dedo que gobierna el deslizamiento de una corredera encargada de bloquear ó liberar la barra universal siguiendo la posición que ella ocupa, un resorte o cualquier otro dispositivo de freno impiden los desplazamientos inoportunos de esta corredera.

En los planos adjuntos, se ha representado a título de ejemplo la realización del objeto de esta patente.

29 NOV



2 45674

40

La Fig. 1ª es una vista de perfil de la máquina.

La Fig. 2ª es una vista de plano.

La Fig. 3ª es una vista en corte vertical siguiendo la línea III - III de la Fig. 2ª.

45

La Fig. 4ª es una vista análoga a la Fig. 1ª mostrando el equipo móvil en posición activa o de trabajo.

La Fig. 5ª es una vista análoga a la Fig. 2ª mostrando igualmente el equipo móvil en posición activa.

50

La Fig. 6ª es una vista en corte hecha según la línea VI - VI de la Fig. 5ª.

55

Haciendo referencia en la descripción que sigue a estos dibujos, vemos como la máquina objeto de esta patente lleva un zócalo -1-, las teclas -2-, una tapa -3- y una barra universal -4- susceptible de girar en un eje -5- montado en la pletina -6-, un rodillo de impresión -7- y una caja -8- en el interior de la cual se halla la cinta entintada.

60

El equipo móvil está constituido por una corredera horizontal -9- susceptible de correr longitudinalmente en el zócalo -1-; sobre esta corredera se halla fija una pletina vertical -10- en la cual va montado un eje -11- sobre el que gira el brazo -12- portador del eje -13- para el carrete ó tambor de enrollamiento y el eje -14- sobre el que gira el brazo -15-, en cuya extremidad está dispuesto el eje -16- del tambor ó carrete de desenrollamiento.

65

En la pared vertical -17- de la capota lateral de la máquina, se ha previsto una ranura angular que lleva en la parte delantera un espacio rectilíneo -18-

70



2 45674

al mismo nivel que el eje de giro -11- del brazo -12- de la bobina de enrollamiento y en la parte trasera un espacio -19- inclinado hacia abajo.

75 Un vástago -20- solidario del brazo -12- circula por la indicada ranura -18- y sobresale al exterior para constituir el órgano de gobierno del equipo móvil.

80 Como se puede apreciar en la Fig. 3ª, cuando este vástago -20- es oprimido a fondo hacia la parte delantera de la ranura, se encuentra al mismo nivel que el eje de giro -11-. y de esta manera el brazo -12- toma una posición horizontal de tal suerte que no sobresale del volumen de la tapa de la máquina.

85 Cuando ejerce una presión sobre este vástago de gobierno -20-, resbala primero horizontalmente, arrastrando con él todo el equipo móvil y no provoca la rotación del brazo -12- mientras está en la parte horizontal -18- de la indicada ranura, y por el contrario al llegar a la parte inclinada -19- la extremidad anterior del brazo -12- se inclina con él hacia abajo, lo que hace que su extremidad exterior y en particular el eje -13- de la bobina de enrollamiento, se oriente hacia arriba para tomar finalmente la posición indicada en las figuras 4ª, 5ª y 6ª.

95 En cuanto al brazo -15- cuya extremidad libre está destinada a la bobina de enrollamiento, su borde superior coopera con una lámina de resorte -21-, cuya parte delantera está ligeramente redondeada; este borde superior tiene delante una parte rectilínea, gracias a la cual el brazo queda horizontal, durante el principio del movimiento del carro; después una parte -22- en forma de leva en función de su eje -14-, gracias

100



2 45674

105

a la cual el resorte -21- provoca la rotación de dicho brazo -15- sobre el referido eje para llegar a la posición expuesta en las figuras 4ª, 5ª y 6ª, un tope -23- cooperando con una muesca -24- del zócalo de la máquina, limita este movimiento de giro hacia arriba del brazo -15-, al mismo tiempo que un enganche -25- solidario del brazo -12- coopera con la barra universal -4- para limitar el giro hacia arriba del referido brazo -12- .

110

115

El equipo móvil queda seguro en sus dos posiciones extremas, en posición activa o de trabajo por un vástago elástico -26-, en el cual se engancha el botón de gobierno -20-, y en posición de reposo por los pequeños salientes -27- previstos a los lados de la ranura de guía del vástago -20-, consiguiendo bloquear el extremo de la parte horizontal -18- de la indicada ranura, el vástago -20- en posición de reposo.

120

125

La corredera horizontal -9- es solidaria en traslación de una pieza en escuadra -28- que puede cooperar con los dos topes -29- y -30- situados en la deslizadora -31- susceptible de deslizarse sobre el zócalo -1-; esta pieza deslizadora -31- tiene un vástago -32- que se halla dispuesto bajo la barra universal -4- e impide la rotación de esta última sobre su eje -5- cuando el equipo móvil está en su posición de reposo, representado así en las figuras 1ª, 2ª y 3ª y que la escuadra -28- actuando sobre el tope -30- de la deslizadora -31- ha provocado la traslación de esta última hacia la parte delantera de la máquina.

130

Cuando se actúa sobre el botón de mando -20- para poner el equipo móvil en posición activa, la pieza en



2 45674

135

escuadra -28- resbala primeramente sin provocar el desplazamiento de la deslizador -31- que no es arrastrada nada más que en el momento que llega a hacer contacto con el tope -29-; la posición de este tope es tal que la deslizador -31- no comienza su movimiento más que cuando el equipo móvil queda listo para ser fijado en posición activa y el tope -32- no libera la barra universal -4- más que en el momento preciso de esta fijación.

140

145

El dispositivo de freno impidiendo los desplazamientos inoportunos de la corredera de cierre de la barra universal y el pupitre de corrección solidario del brazo -12-, no ha sido representado para no sobrecargar el dibujo.

150

Queda bien entendido que la forma de realización de esta patente, ha sido dada a título puramente indicativo y no limitativo, y que pueden ser introducidas modificaciones que no alteren la esencialidad de la misma.

N O T A

Se declaran de novedad en España las siguientes:

155

R E I V I N D I C A C I O N E S
- + + + + + + + + + + + + -

160

1ª.- Mecanismo de brazos plegables y cierre para máquinas de taquigrafía, que se caracteriza porque tiene un equipo móvil con dos brazos sobre los extremos de los cuales se montan, respectivamente, las bobinas o carretes para enrollar y desenrollar el royo de papel cuando está en posición activa o de trabajo, replegando el referido equipo móvil en posición de reposo, de tal modo que desaparece por completo bajo la carcasa



2 45674²⁹

165 de la máquina, sin que sobresalga ninguno de sus elementos del volumen limitado por la carcasa.

170 2^a.- Mecanismo de brazos plegables y cierre para máquinas de taquigrafía, caracterizado porque un órgano gobernado por el equipo móvil bloquea la barra universal, o todo órgano arrastrado positivamente en cada golpe y por consiguiente todas las barras y palancas de caracteres, mientras dicho equipo móvil no sea el mismo enclavado en posición activa.

175 3^a.- Mecanismo de brazos plegables y cierre para máquinas de taquigrafía, según la reivindicación primera, que se caracteriza porque el equipo móvil está constituido por una deslizadora horizontal susceptible de deslizarse por una vía de resbalamiento prevista a dicho efecto en el zócalo de la máquina, una pletina vertical solidaria de dicha vía de resbalamiento, y teniendo ejes alrededor de los cuales pueden girar, respectivamente, los dos brazos, cuyos extremos libres llevan los carretes de enrollar y desenrollar el royo de papel y levas que originan el basculamiento de los referidos brazos alrededor de los ejes antes citados.

180 para llevarlos de la posición de reposo a la posición activa, respectivamente, cuando el equipo móvil pasa él mismo de una a otra de las posiciones antes citadas.

185 4^a.- Mecanismo de brazos plegables y cierre para máquinas de taquigrafía, según las reivindicaciones anteriores, que se caracteriza porque el equipo móvil es solidario de un dedo o leva que gobierna el deslizamiento de una deslizadora dispuesta de modo que blo-

190



2 45674

que o libere la barra universal, según la posición que ocupe.

195

5ª.- MECANISMO DE BRAZOS PLEGABLES Y CIERRE, PARA MAQUINAS DE TAQUIGRAFIA.

Todo ello según se describe y reivindica en la presente memoria que consta de ocho hojas escritas a máquina por una sola de sus caras, debidamente numeradas e ilustradas con el plano adjunto.

200

Madrid, 29 de Noviembre de 1.958.-

Handwritten signature or initials, possibly "J. -" with a large flourish underneath.



2 45674

FIG. 1

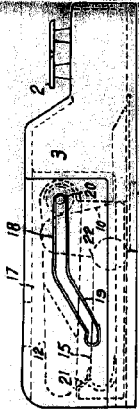


FIG. 2

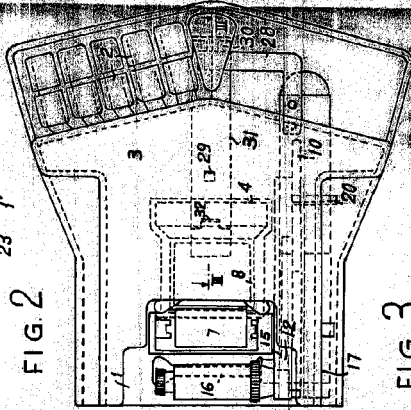


FIG. 3

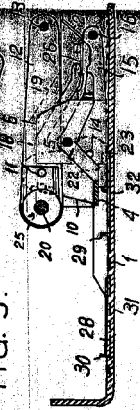
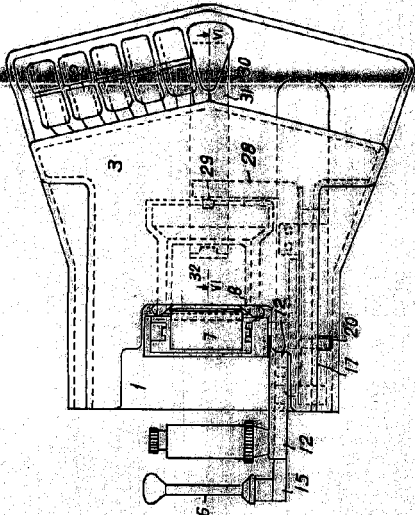


FIG. 5



ESCALA VARIABLE.

Madrid. 29 de Noviembre de 1958.

[Handwritten signature]



2

2 45674

FIG. 7

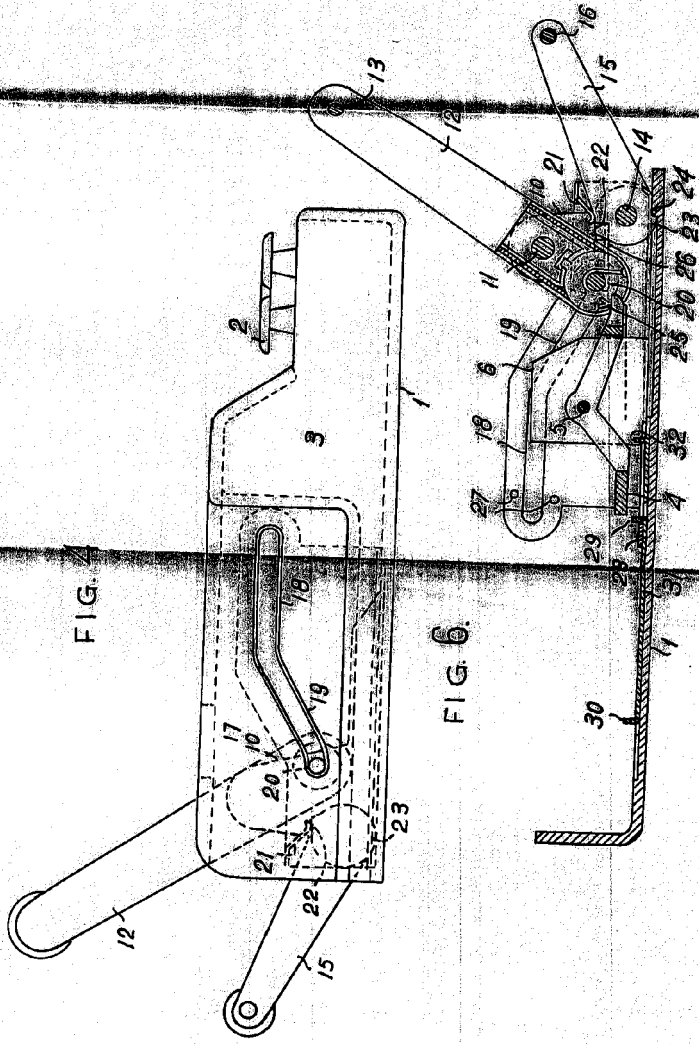
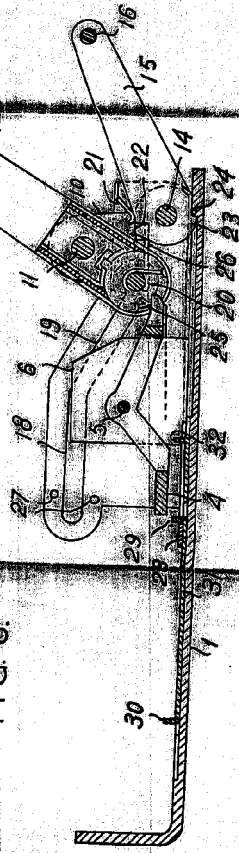


FIG. 6



ESCALA VARIABLE.

Madrid. 29 de Septiembre de 1.933.-

1.