



ESPAÑA

19	ES	11	NUMERO	253528	16	Y
21						
22			FECHA DE PRESENTACION	12-11-79		

MODELO DE UTILIDAD

16 DIC. 1980

30	PRIORIDADES:	32	FECHA	33	PAIS
31	NUMERO				
	45172/78		18-11-78		Gran Bretaña

47	FECHA DE PUBLICIDAD	51	CLASIFICACION INTERNACIONAL
			B 60 N 1102

54	TITULO DE LA INVENCIÓN
	"UN ASIENTO PERFECCIONADO"

71	SOLICITANTE (S)
	UCP INC

DOMICILIO DEL SOLICITANTE
Ten UCP Plaza, Algonquin & Mt. Prospect Roads, Des Plaines, Illinois 60016, EE.UU.

72	INVENTOR (ES)
	Geoffrey Wilfred Barley

73	TITULAR (ES)

74	REPRESENTANTE
	DON ALBERTO DE EL ABUJU MARQUEZ (P.- 73.305)

1

Este invento se refiere a asientos, en particular a asientos para vehículos, que tienen un respaldo que incluyen un soporte lumbar movable.

5

Es conocido, por ejemplo por la memoria de la patente británica nº 1.011.726, proporcionar un asiento que tiene un respaldo que incluye un bastidor de respaldo y un miembro de soporte lumbar montado en dicho bastidor merced a un mecanismo de soporte, teniendo dicho miembro de soporte lumbar una superficie de soporte que es arqueada en torno a un eje geométrico horizontal transversal al respaldo, pudiendo ser hecho funcionar el mecanismo de soporte en un modo para desplazar al soporte lumbar en dirección hacia delante o hacia atrás y en un segundo modo para hacer subir o bajar la altura a la cual el miembro de soporte lumbar se aplica con la espalda de un ocupante del asiento.

10

15

20

El mecanismo de la patente antes mencionada es operable mediante un mando dispuesto hacia la parte posterior del respaldo y supone un sencillo desplazamiento en vertical hacia delante y hacia atrás de un resorte sobre el que está montado el miembro de soporte lumbar. En este mecanismo, el miembro de soporte lumbar es deslizable sobre la cara interna de la tapicería del respaldo y el resorte de soporte puede deslizar en una guía vertical en el bastidor del respaldo.

25

Existe la necesidad de un mecanismo de soporte mejorado para un miembro de soporte lumbar y, preferiblemente de uno que sea hecho funcionar fácilmente por una persona mientras está sentada en el asiento, cuyo mecanismo, consiguientemente, deba ser fácilmente accesible y presente poca resistencia al rozamiento durante su funcionamiento.

1
5
10
15
20
25

Un asiento de acuerdo con el invento se caracteriza porque el mecanismo de soporte comprende miembros de soporte conectados al miembro de soporte lumbar y movibles simultáneamente para hacer subir o bajar al eje geométrico del miembro de soporte lumbar y para efectuar una acción de inclinación o de rodadura del miembro de soporte lumbar en torno a dicho eje geométrico.

En particular, los miembros de soporte comprenden dos pares horizontalmente espaciados de brazos de soporte que se extienden hacia arriba, que tienen primeras conexiones pivotantes en un extremo de los mismos con el bastidor del respaldo y segundas conexiones de pivotamiento en su extremo opuesto con el miembro de soporte lumbar, siendo los brazos de soporte de cada par relativamente movibles para desplazar las segundas conexiones de pivotamiento en el sentido de producir dicha acción de inclinación o de rodadura.

El movimiento hacia delante y hacia atrás del miembro de soporte lumbar puede efectuarse mediante un movimiento diferente de los miembros de soporte o merced a un mecanismo que puede ser hecho funcionar para mover al miembro de soporte lumbar directamente.

De preferencia, un modo de funcionamiento del mecanismo de soporte consiste en hacer subir o bajar un actuador y el otro modo de operación se efectúa haciendo girar el mismo actuador, siendo fácilmente accesible el actuador para el ocupante del asiento.

A continuación se describirá particularmente el invento con referencia a los dibujos anejos, en los que:
la fig. 1 es una sección vertical dada por un plano transversal a través de un respaldo de un asiento de vehi

culo de acuerdo con el invento;

la fig. 2 es una sección por la línea II-II de la fig. 1;

5 la fig. 3 es una sección por la línea III-III de la fig. 1;

la fig. 4 es una representación diagramática del movimiento del miembro de soporte lumbar representado en la fig. 2;

10 la fig. 4a, a modo de comparación, ilustra el movimiento ideal de un soporte lumbar arqueado;

la fig. 5 es una vista en perspectiva de un aspecto adicional del respaldo;

la fig. 6 es una sección dada a través de un deta-
lle del mecanismo representado en la fig. 5; y

15 la fig. 7 es una sección dada por la línea VII-VII de la fig. 6.

El respaldo ilustrado en los dibujos, y diseñado para formar parte de un asiento de vehículo comprende un bas-
tidor 10 de respaldo que puede adoptar la forma de una ban-
20 deja de chapa metálica, cóncava, tal como se representa en las figs. 2 y 3, y un miembro de soporte lumbar 11 montado en el bastidor merced a un mecanismo 12 de soporte. El miembro de soporte lumbar 11 tiene una superficie 11a que mira hacia delante, que se arquea en torno a un eje geométrico
25 horizontal, transversal al respaldo, y que está cubierta por la tapicería, en particular un cojín 13 de espuma de poliuretano moldeada con un revestimiento exterior enterizo o separado, que está asegurado a la periferia del bastidor 10 de respaldo.

30 El mecanismo 12 de soporte está diseñado para per-

1 mitir que el ocupante del asiento mueva el miembro de soporte lumbar 11 hacia delante o hacia atrás y, alternativamente o en forma simultánea, en un sentido de rodadura hacia arriba o hacia abajo.

5 El movimiento ideal para la superficie arqueada - del miembro de soporte lumbar 11 es el movimiento ilustrado en la fig. 4a, en la que el arco 11' rueda en contacto con el plano tangencial DE desde la posición A'B' pasando por la posición A''B'', a la posición A'''B''' correspondiente al movimiento en vertical del centro de curvatura desde C, pasando por C₂, hasta C₃. El arco 12' hace contacto con el plano DE en estas tres posiciones en los puntos H₁, H₂, H₃, que representan los puntos en que un soporte lumbar arqueado que rodase de esta forma, haría contacto con la espalda de un ocupante del asiento. Si no tiene lugar deslizamiento del arco con relación al plano DE, el lugar geométrico de B' y A' es una cicloide.

15 Tal movimiento de rodadura es difícil de reproducir mecánicamente, pero se puede conseguir una gran aproximación mediante el movimiento de pivotamiento de una superficie arqueada 11'', según se ve en la fig. 4, que está suspendida en el punto b de una primera disposición triangular de varillajes de conexión bf, fg, gb, que tienen un soporte fijo en f, y una segunda disposición triangular de varillajes de conexión km, ml, lk que tienen un soporte fijo en l, y montando un rodillo B con su eje geométrico en k y dispuesto para rodar en contacto con la superficie 11''.

20 Mediante un movimiento apropiado del punto g y del punto m, la superficie 11'' puede ser obligada a moverse desde una posición a'b', pasando por a''b'' hasta a'''b''' , posición

1 nes que corresponden a los movimientos del centro de curva-
 tura de la superficie 11". En cada una de estas posiciones,
 la tangente vertical a la superficie 11" se encuentra en h_1 ,
 h_2 , h_3 , respectivamente, que corresponden a posiciones idea-
 5 les H_1 , H_2 y H_3 , con sólo un ligero desplazamiento en hori-
 zontal de los puntos h_1 y h_3 respecto de la línea vertical
 que pasa por h_2 .

Este movimiento puede lograrse mediante el meca-
 nismo, representado en las figs. 1 y 2, que comprende una -
 10 primera palanca acodada formada por los brazos de palanca
 14, 14' espaciados y paralelos, asegurada rígidamente a una
 biela superior 15 que está soportada a rotación en sus ex-
 tremos en patillas 16 aseguradas al bastidor 11 del respal-
 do. Los brazos de palanca 14, 14' están interconectados en
 15 sus extremos inferiores mediante una biela 17 inferior so-
 portada a rotación en sus extremos opuestos en cojinetes -
 11b de la superficie trasera del miembro de soporte lumbar
 11. Un brazo radial 14", que forma también parte de la pri-
 mera palanca. se extiende hacia atrás desde la biela 15 con
 20 un fin que se describirá más adelante.

Una segunda palanca está formada por los brazos
 de palanca 18, 18' espaciados y paralelos, que están inter-
 conectados rígidamente en sus extremos inferiores por una
 biela 20 cuyos extremos están soportados a pivotamiento en
 25 patillas 21 aseguradas al bastidor 10 de respaldo. Los ex-
 tremos superiores de los brazos de palanca 18, 18' sostie-
 nen rodillos 22 dispuestos para rodar sobre la superficie
 trasera arqueada del miembro de soporte lumbar 11. Un brazo
 radial 18" se extiende desde la biela 20 en forma similar
 30 al brazo radial 14".

1

Los brazos radiales 14" y 18" están conectados en sus extremos libres a una primera y a una segunda articulaciones 23, 24, para realizar un movimiento en virtud de la actuación del mecanismo de accionamiento para el miembro de soporte lumbar.

5

10

Este mecanismo de accionamiento comprende un par de miembros de placa triangular espaciados y paralelos 25, 25', que están asegurados entre sí en relación espaciada y que tienen un vástago de pivote 25a que interconecta los miembros 25, 25' y situado en una posición central en ellos. El vástago 25a atraviesa una corredera 26 que penetra en el espacio comprendido entre los miembros 25, 25' y que es movable en una guía vertical 27 asegurada rígidamente al bastidor del respaldo. Los miembros 25, 25' están también interconectados por vástagos de pivote 25b, 25c en aplicación con los extremos libres de las articulaciones 23, 24, estando los vástagos 25b, 25c espaciados lateralmente del vástago de pivote 25a y a lados opuestos del mismo.

15

20

Un miembro de control 28, merced al cual los miembros de placa 25, 25' pueden ser hechos girar en torno al eje geométrico del vástago de pivote 25a o pueden ser hechos subir y bajar dentro de la guía 27, está situado dentro de las placas y está conectado a pivotamiento a ellas mediante una conexión de pivote que incluye las patillas 25d que se extienden lateralmente desde los miembros de placa 25, 25' dentro del miembro de control 28.

25

El miembro de control 28 está formado como un mango que está roscado interiormente para acoplarse con un fileteado exterior de un vástago de accionamiento 30 que se extiende en una dirección en general horizontal a través de

1 una ranura vertical 10a en el bastidor del respaldo y que -
lleva un mando 31 manualmente operable en su extremo exte-
rior.

5 El vástago de accionamiento 30 está soportado a -
rotación para girar en torno a su eje geométrico longitudi-
nal dentro de un bastidor de soporte que está constituido -
por un par de placas alargadas 32, 32', espaciadas y para-
lelas, y pivotado en su extremo alejado del mando en un eje
10 33 de pivotamiento que se acopla en una patilla 34 rígida -
con el bastidor del respaldo. Las placas 32, 32' se extien-
den a lados opuestos de los miembros de placa 25, 25' y es-
tán pivotadas a ellos en las patillas 25d.

Se verá así que, en funcionamiento, el giro del -
mando 31 hará que el miembro del control 23 mueva longitu-
15 dinalmente al vástago 30 de accionamiento. Como el vástago
30 está asegurado contra movimiento longitudinal por el bas-
tidor de soporte 32, 32', el movimiento transversal del miem-
bro de control hará girar a las placas triangulares 25, 25'
en torno al vástago de pivote 25a y provocará el movimiento
20 longitudinal, en dirección vertical, de las articulaciones
23, 24. Esto a su vez hará girar a las palancas 14, 14' y -
18, 18' en direcciones contrarias en torno a los ejes geo-
métricos de sus respectivas bielas 15, 20, dando como resul-
tado un desplazamiento hacia delante o hacia atrás del miem-
25 bro 11 de soporte lumbar.

Independientemente de este movimiento del vástago
de accionamiento 30, o en forma simultánea con él, el vás-
tago puede ser abisagrado hacia arriba o hacia abajo merced
al movimiento del mando 31, para hacer subir o bajar a los
miembros de placa triangular 25, 25'. Este movimiento es -

1 permitido por el movimiento vertical de la corredera 26 en
la guía 27. El movimiento vertical de los miembros de placa
25, 25' dará como resultado el movimiento vertical de las -
articulaciones 23, 24, en la misma dirección, y esto a su -
5 vez producirá el giro de los vástagos 15 y 20 de conexión de
palancas en un sentido común. En consecuencia, uno de los -
pares de brazos de palanca oscilará hacia el bastidor de res-
paldo y el otro oscilará separándose del mismo, dando lugar
a la inclinación del miembro de soporte lumbar en una o en
10 otra dirección. Esto hará subir o bajar el punto en que la
superficie de soporte 11a del miembro de soporte lumbar 11
hace contacto con un plano vertical, haciendo subir o bajar
por tanto al punto en que el miembro de soporte lumbar 11 -
sostendrá la espalda de un ocupante del asiento.

15 El bastidor 32, 32' está cargado elásticamente por
un resorte 35, montado en el eje 33 entre una tuerca 36 y el
bastidor, en el sentido de empujar al vástago 30 de acciona-
miento a acoplamiento de fricción con el borde trasero de -
la ranura 10a. Si este acoplamiento por fricción no es su-
20 ficiente para asegurar al vástago de accionamiento en cual-
quier posición seleccionada en la que esté situado, el bor-
de de la ranura puede estar dotado de muescas o de rebajes
a intervalos.

25 Como el efecto de que el ocupante del asiento se
recueste bruscamente contra el respaldo puede comunicar un
choque sustancial al mecanismo de accionamiento, el miembro
de control está conectado convenientemente al resto del me-
canismo de accionamiento a través de un resorte amortigua-
dor que, convenientemente, puede incorporarse en la forma -
30 descrita en lo que sigue en relación con la fig. 6.

De acuerdo con otro aspecto del invento, un miembro de soporte lumbar 111 está montado en un primer par de brazos de palanca 114, 114' teniendo el miembro de soporte pestañas laterales 111a pivotadas en los extremos inferiores de los brazos de palanca merced a conexiones 115 de pivotamiento. Los brazos de palanca 114, 114' tienen segundas conexiones de pivotamiento en 116 con el bastidor 110 de respaldo. Un par de articulaciones 117, 117' pivotadas también en 116, se extienden hacia atrás y están conectadas por conexiones de pivotamiento 119 a los extremos superiores del segundo par de brazos de palanca 118, 118'. - Las conexiones de pivotamiento 119 están interconectadas por una placa transversal 120 que, junto con los brazos de palanca 118, 118', forman un bastidor intermedio. Los extremos inferiores de los segundos brazos de palanca 118, 118' están conectados a las pestañas laterales 111a por conexiones de pivotamiento 121, espaciadas horizontalmente de las conexiones de pivotamiento 115. Los dos brazos de palanca 114, 118, 114', 118' en cada lado del mecanismo, interconectados por pestañas 111a en sus extremos inferiores y por articulaciones 117, 117' en sus extremos superiores forman, juntos, dos varillajes de conexión en forma de paralelogramo, espaciados y paralelos, a lados opuestos del miembro del soporte lumbar 111. Así, el movimiento de los brazos de palanca 118, 118', longitudinalmente con respecto a los brazos de palanca 114, 115', provocará el movimiento de inclinación del miembro de soporte lumbar 111, mientras que el movimiento de pivotamiento de los brazos de palanca 114, 114' con respecto al bastidor 110 de soporte de respaldo, en torno a las conexiones de pivotamiento 106, dará como resultado,

el movimiento hacia delante o hacia atrás del miembro de soporte lumbar 111.

El mecanismo para efectuar el movimiento relativo como se ha descrito en lo que antecede comprende un miembro de control 128 roscado en un vástago de accionamiento 130, que tiene un mando de accionamiento 131 en su extremo exterior. El vástago está soportado a rotación dentro de un bastidor de soporte 132 que está sostenido a pivotamiento por el eje horizontal 133 en el bastidor 110 de respaldo y conectado a pivotamiento mediante brazos de articulación 123 a la placa 120 del bastidor intermedio. Así, el movimiento de pivotamiento vertical del vástago de accionamiento 130 da como resultado un movimiento vertical correspondiente del bastidor intermedio, produciendo por tanto el movimiento longitudinal relativo de los brazos de palanca para hacer que el miembro de soporte lumbar se incline hacia delante o hacia atrás. Como en el primer aspecto descrito, una fila de rebajos verticalmente espaciados, formada en este caso en una placa 140 asegurada al bastidor 110, puede aplicarse con el vástago de accionamiento para retener al vástago en cualquiera, seleccionada, de varias posiciones correspondientes, verticalmente espaciadas.

El miembro de control 128 está sostenido a pivotamiento dentro de un anillo 126 de junta cardan que tiene espigas de pivote horizontales 126a conectadas con el miembro 128 y espigas transversales 126b que se aplican en placas 125 paralelas y espaciadas. Las placas 125 están pivotadas a su vez en torno a un eje de pivote vertical 125a, soportado en patillas 127 aseguradas al bastidor de respaldo.

La placa 125 soporta también rígidamente un brazo 141 que se

5

10

15

20

25

30

1 extiende radialmente desde el eje de pivote 125a y que tie-
ne un rodillo o corredera 142 en su extremo libre, que se
aplica en una guía 143 en la superficie trasera del miembro
de soporte lumbar.

5 En funcionamiento, por tanto, el giro del mando -
hace que el miembro de control 128 se mueva longitudinalmen-
te respecto al vástago 130, dando lugar al movimiento de pi-
votamiento de las placas espaciadas 125 en torno al eje de
10 pivote de soporte 125a y, como este eje está fijado al bas-
tidor del respaldo, el brazo radial 141 es obligado a osci-
lar en un plano horizontal y empuja al miembro de soporte
lumbar hacia delante o hacia atrás en dirección horizontal.
Este movimiento puede ser independiente del movimiento de
inclinación del miembro 111 descrito en lo que antecede; o
15 simultáneo con él.

Con el fin de absorber el choque aplicado desde -
el miembro de soporte lumbar 111 al vástago actuador resca-
do 130, el miembro control 128 comprende una tuerca 128a fi-
leteada interiormente, que está enclavada para movimiento de
20 deslizamiento longitudinal dentro de un manguito exterior -
128b. El manguito está montado a pivotamiento entre las pla-
cas paralelas y espaciadas 125 y contiene un resorte precom-
primido 128c que, en un extremo, se aplica contra el extre-
mo de la tuerca y en su extremo opuesto se aplica contra una
25 pestaña interior del manguito. Así, el movimiento de la tuer-
ca con respecto al manguito en una dirección, provocado por
un choque sobre la cara delantera del miembro de soporte -
lumbar, será amortiguado por el resorte precomprimido 128c.

Hoja n.º 12

REIVINDICACIONES

1

5 Los puntos que como característica de novedad se presentan para que sean objeto de esta solicitud de Modelo de Utilidad en España, por VEINTE años, son los que se recogen en las reivindicaciones siguientes:

10 1ª.- Un asiento perfeccionado, que tiene un respaldo do que incluye un bastidor de respaldo y un miembro de soporte lumbar montado en dicho bastidor merced a un mecanismo de soporte, teniendo dicho miembro de soporte lumbar una superficie de soporte que se arquea en torno a un eje geométrico horizontal transversal al respaldo, siendo operable 15 el mecanismo de soporte en un modo para desplazar el soporte lumbar en dirección hacia delante o hacia atrás y en un segundo modo para hacer subir o bajar la altura a la cual el miembro de soporte lumbar se aplica con la espalda de un ocupante del asiento, caracterizado porque el mecanismo de 20 soporte comprende miembros de soporte conectados al miembro de soporte lumbar y movibles simultáneamente para hacer subir o bajar el eje geométrico del miembro de soporte lumbar y para efectuar una acción de inclinación o de rodadura del miembro de soporte lumbar en torno a dicho eje geométrico.

25 2ª.- Un asiento según la reivindicación 1ª, caracterizado porque los miembros de soporte comprenden dos pares horizontalmente espaciados de brazos de soporte que se extienden hacia arriba, que tienen primeras conexiones de pivotamiento en un extremo de los mismos con el bastidor del respaldo y segundas conexiones de pivotamiento en el ex-

1 tremo opuesto de los mismos con el miembro de soporte lum-
 bar, siendo movibles los brazos de soporte de cada par rela-
 tivamente para desplazar las segundas conexiones de pivota-
 miento en el sentido de producir dicha acción de inclina-
 5 ción o de rodadura.

3ª.- Un asiento según la reivindicación 2ª, carac-
 terizado porque un brazo de soporte de cada par forma parte
 de una primera palanca que tiene dicha primera conexión de
 pivotamiento a una altura adyacente a, o por encima de, la
 10 parte superior del miembro de soporte lumbar y que tiene di-
 cha segunda conexión de pivotamiento con dicho miembro en
 una posición adyacente a su parte inferior, y el otro brazo
 de soporte de cada par forma parte de una segunda palanca
 que tiene dicha primera conexión de pivotamiento con el bas-
 15 tidor del respaldo a una altura adyacente a, o que se encuen-
 tra bajo, la parte inferior del miembro de soporte lumbar y
 que tiene dicha segunda conexión de pivotamiento con dicho
 miembro en una posición adyacente a su parte superior, sien-
 do una de dichas conexiones una conexión deslizante o de ro-
 20 dadura, incluyendo dicho mecanismo medios para hacer girar
 a dichas palancas en sentido contrario en torno a los ejes
 geométricos de sus primeras conexiones de pivotamiento con
 el fin de mover al miembro hacia delante y hacia atrás, y -
 para hacer girar dichas palancas en sentidos comunes en tor-
 25 no a dichos ejes geométricos con el fin de efectuar dicha -
 acción de inclinación o de rodadura del miembro.

4ª.- Un asiento según la reivindicación 3ª, carac-
 terizado porque dichos medios de rotación comprenden un miem-
 bro de acoplamiento pivotado en un primer punto de pivote -
 con respecto a un portador que está montado para realizar

1 un movimiento ascendente o descendente en dicho bastidor,
estando el acoplamiento pivotado en un segundo punto de pi-
votaje verticalmente espaciado respecto del primer punto de -
pivote, con un miembro de control que es movable mediante -
5 un actuador en dirección ascendente y descendente y en di-
rección transversal, teniendo el miembro de acoplamiento un
tercero y un cuarto puntos de pivote dispuestos lateralmen-
te, y a lados opuestos, respecto del primer punto de pivote,
por lo que el movimiento lateral del miembro de control -
10 efectúa el movimiento del tercero y del cuarto puntos de pi-
votaje en direcciones contrarias y el movimiento ascendente
y descendente del miembro de control da lugar al movimiento
del tercero y del cuarto puntos de pivote en dirección co-
mún ascendente o descendente y medios que conectan dichos
15 puntos de pivote tercero y cuarto con dichas palancas de -
manera que dichas palancas sean desplazadas a pivota-
miento en sentidos contrarios por dicho movimiento del tercero
y del cuarto puntos de pivote en direcciones contrarias, y
sean movidas a pivota-
20 miento en sentidos comunes por un mo-
vimiento común, hacia arriba o hacia abajo, de los puntos
de pivote tercero y cuarto.

5ª.- Un asiento según la reivindicación 4ª, carac-
terizado porque dicho miembro de control está soportado so-
bre un vástago que forma parte de dicho actuador y que se
25 extiende transversalmente respecto al respaldo, estando pi-
votado el vástago junto a un extremo para permitir el movi-
miento ascendente y descendente del miembro de control, lle-
vando el vástago un fileteado en acoplamiento con el miem-
bro de control de tal manera que el giro del fileteado da
30 lugar al movimiento del miembro de control a lo largo del

1
5
10
15
20
25

vástago.

6ª.- Un asiento según la reivindicación 2ª, caracterizado porque un primer brazo de cada par de brazos de soporte se extiende sustancialmente en dirección vertical entre su conexión de pivotamiento con el bastidor del respaldo y su conexión de pivotamiento con el miembro de soporte lumbar, estando los otros brazos de dichos pares interconectados, junto a un extremo, por un miembro transversal para formar un bastidor intermedio que está conectado a pivotamiento mediante articulaciones con el bastidor del respaldo, estando los extremos opuestos de dichos otros brazos pivotados al miembro de soporte lumbar mediante conexiones horizontalmente espaciadas respecto de las conexiones de pivotamiento de dichos primeros brazos con el miembro de soporte lumbar, por lo que las conexiones de pivotamiento entre los brazos de cada par y el miembro de soporte lumbar y las conexiones de pivotamiento entre los brazos y el bastidor del respaldo y dicha articulación se encuentran en las esquinas de un paralelogramo, por lo que el movimiento ascendente o descendente del bastidor intermedio con respecto al bastidor del respaldo provoca el movimiento de inclinación del miembro de soporte lumbar y el movimiento en dirección vertical de su eje geométrico, y que incluye medios de accionamiento operables en un modo para efectuar dicho movimiento relativo, y en otro modo para mover a dicho miembro de soporte lumbar hacia delante o hacia atrás.

7ª.- Un asiento según la reivindicación 6ª, caracterizado porque dichos medios de accionamiento comprenden un vástago pivotado en un extremo con el bastidor del respaldo y en un punto intermedio del mismo con dicho bastidor

1 intermedio, habiendo un fileteado en dicho vástago que se
encuentra en acoplamiento con un miembro de control que es
movible longitudinalmente respecto al vástago por giro del
fileteado, y una palanca movible con una componente horizon-
5 tal de movimiento merced a dicho movimiento del miembro de
control a lo largo del vástago y operativa para desplazar
al miembro de soporte lumbar hacia delante o hacia atrás.

8ª.- Un asiento según las reivindicaciones 4ª ó 7ª,
caracterizado porque dicho miembro de control y dicho file-
10 teado están montados mediante resortes para amortiguar los
choques aplicados a ellos desde dicho miembro de soporte
lumbar.

9ª.- "UN ASIENTO PERFECCIONADO".

Tal y como se ha descrito en la Memoria que ante-
15 cede, representado en los dibujos que se acompañan y para -
los fines que se han especificado.

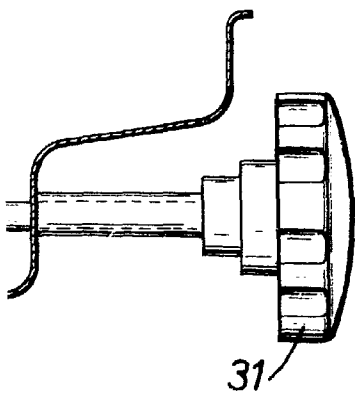
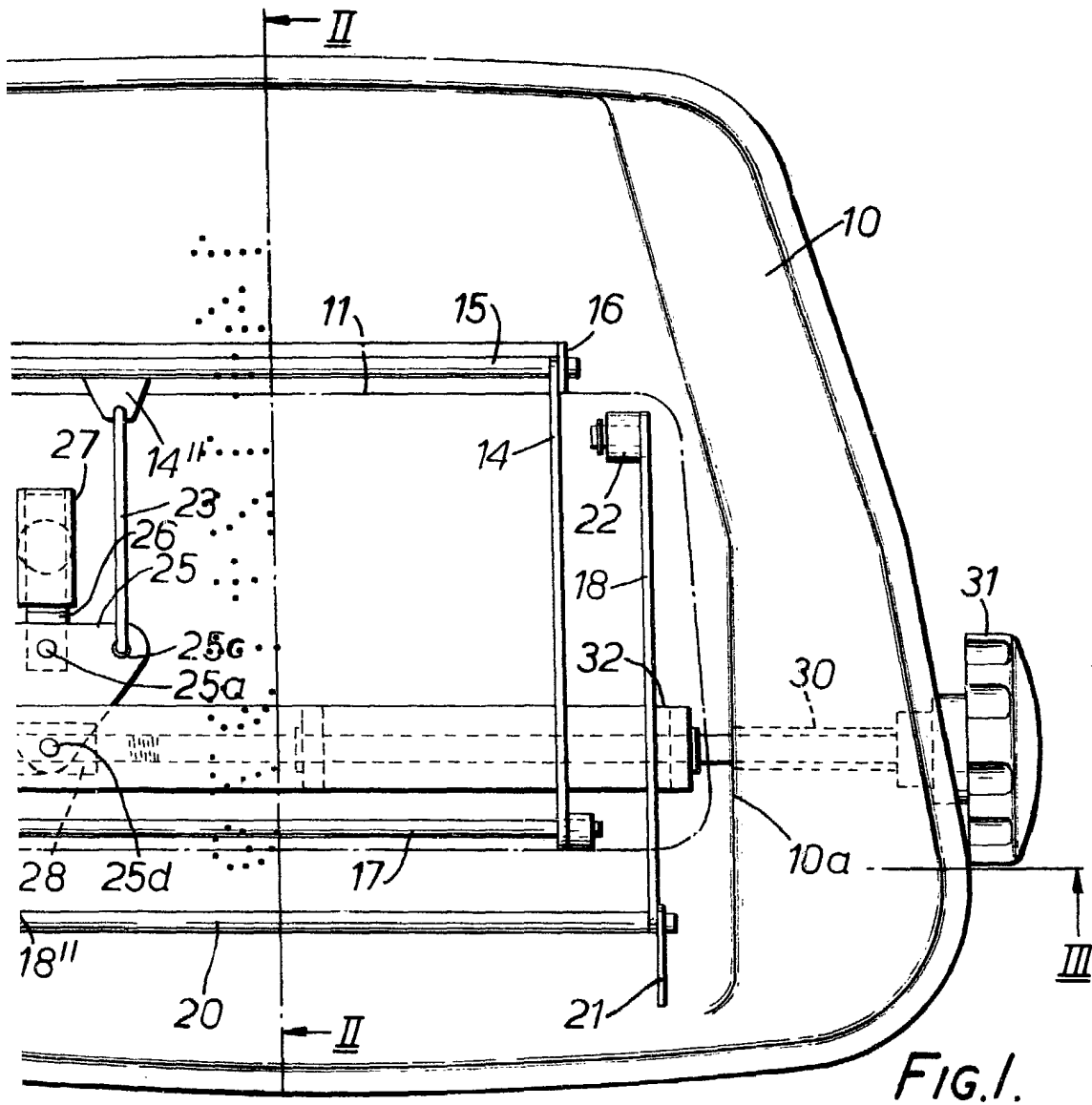
Esta Memoria consta de dieciséis hojas escritas a
máquina por una sola cara.

Madrid, 26 JUN 1980

P.A.

Alberto de Elizalde
Por Poder.





Alberto de Elzaburu
Por Poderes

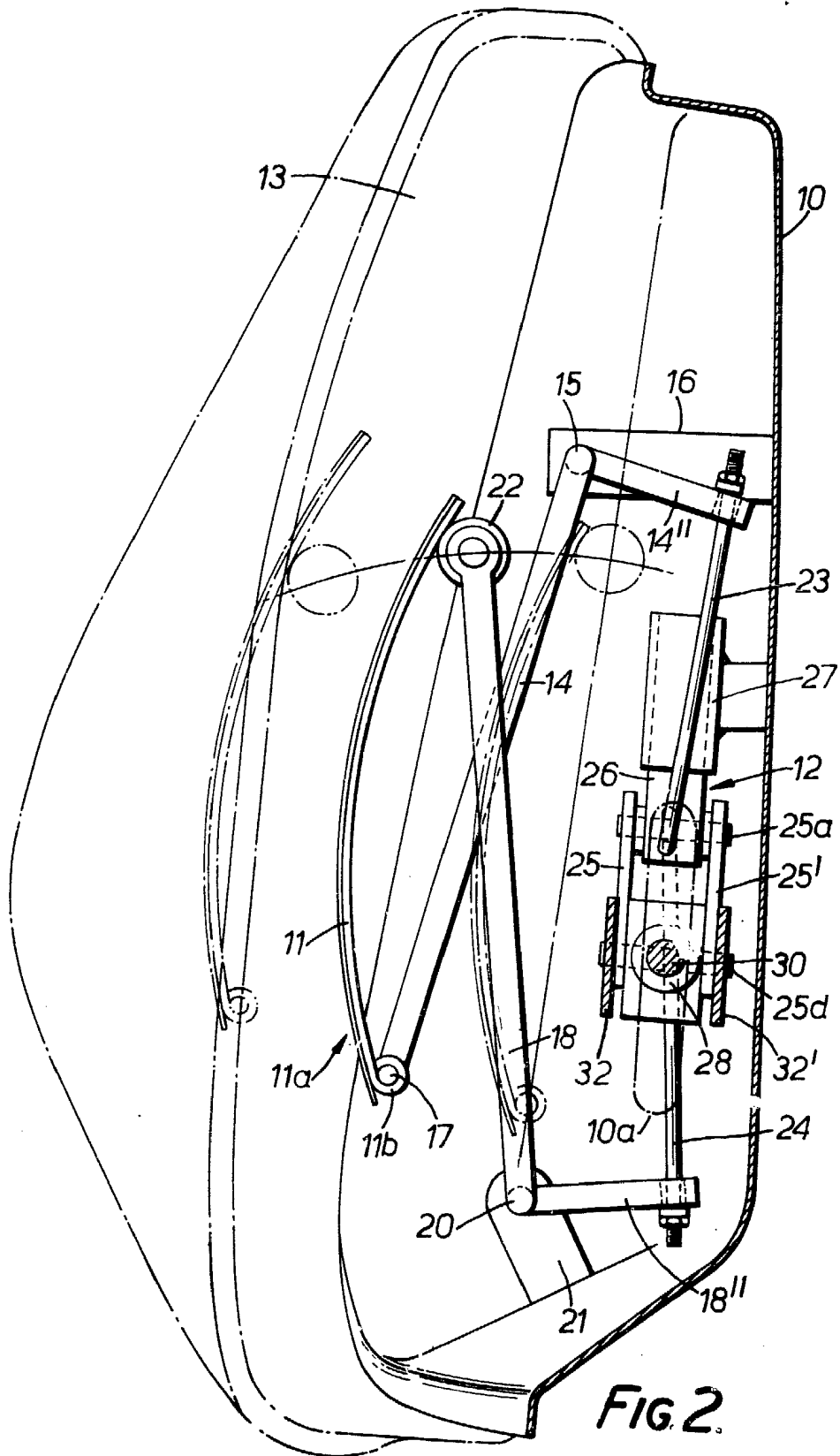


FIG. 2.

Alberto de Blazuro
Por Poder,

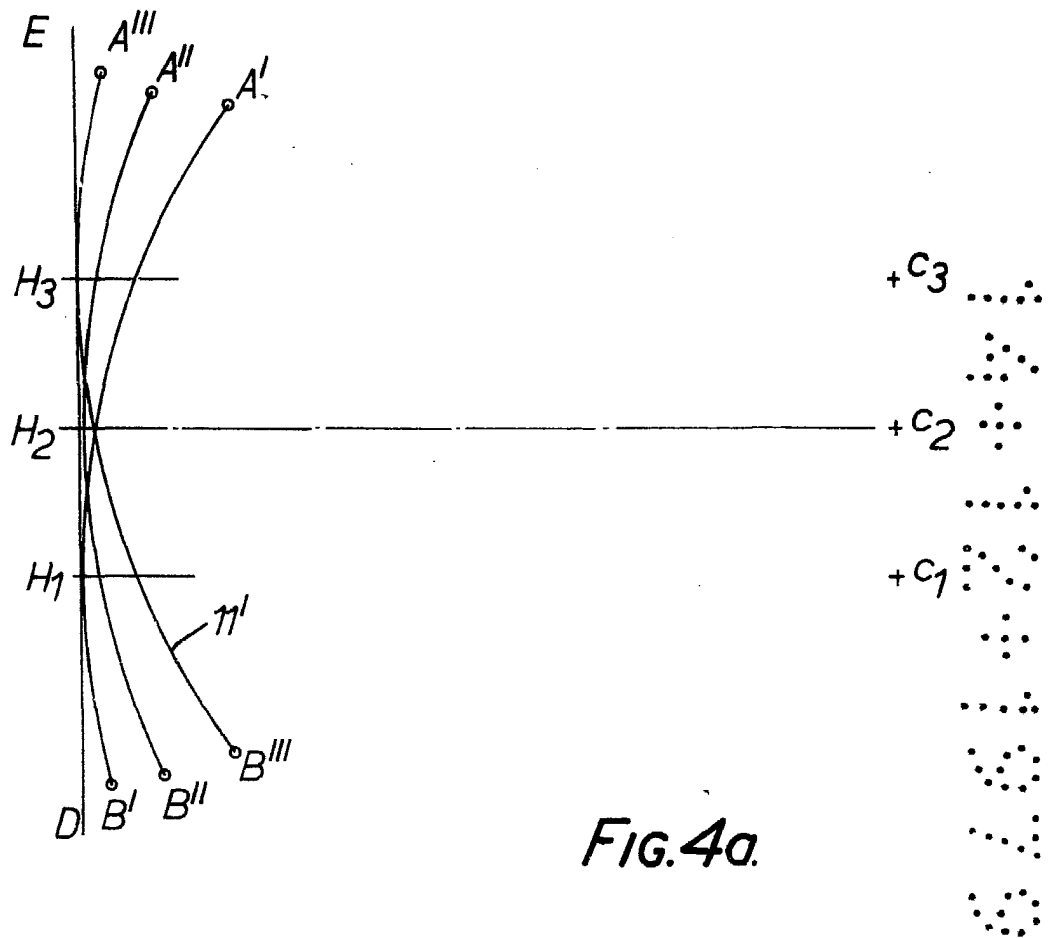


FIG. 4a.

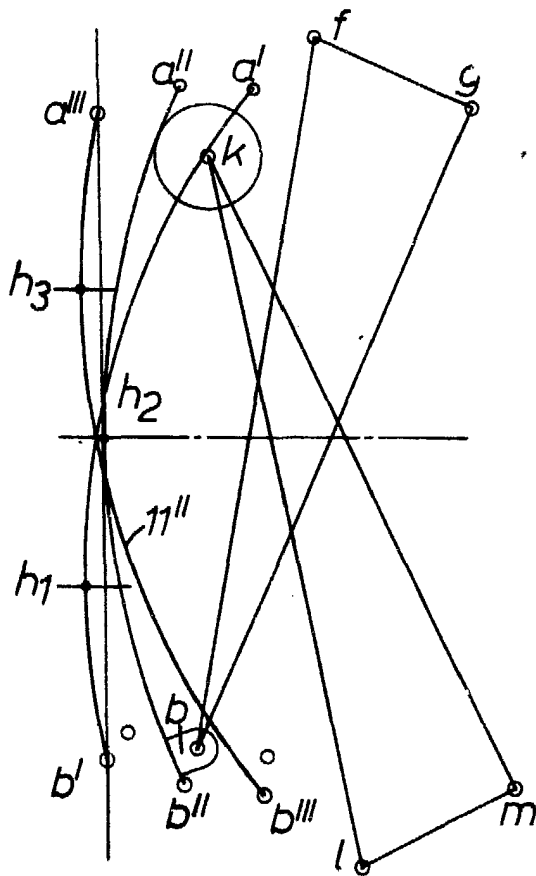


FIG. 4b.

Alberto de Elizaburu
Por Poder

