

(19) ES (21) (22)	NUMERO 282259	(10) Y
	FECHA DE PRESENTACION 25 OCT. 1984	



ESPAÑA

MODELO DE UTILIDAD

1 MAR. 1985

(30) PRIORIDADES:	(32) FECHA	(33) PAIS
(31) NUMERO		

(47) FECHA DE PUBLICIDAD	(51) CLASIFICACION INTERNACIONAL
	H05K 5/03

(54) TITULO DE LA INVENCIÓN
"COBERTURA DE SUPERFICIE PARA MECANISMOS ELECTRICOS".

(71) SOLICITANTE (S)
FABRICA ELECTROTECNICA EUNEA, S.A.

DOMICILIO DEL SOLICITANTE
31 PUENTE LA REINA (Navarra).

(72) INVENTOR (ES)

(73) TITULAR (ES)

(74) REPRESENTANTE
DON MANUEL DE RAFAEL GARCIA

MEMORIA DESCRIPTIVA

Se refiere el modelo a una funda o cuerpo de su superficie dotada de propiedades contra la intemperie y de los destinados para alojar un mecanismo eléctrico, generalmente, un interruptor o un tomacorrientes.

5 Las instalaciones eléctricas de intemperie o so metidas a inclemencias atmosféricas, requieren de unas condiciones y cualidades especiales para proteger sus mecanismos eléctricos.

10 Estos mecanismos van protegidos en cuerpos estan cos que se fijan a la superficie en los que, incluso, el órgano de mando, viene también protegido; aunque, generalmente, es la zona menos sensible o menos vulne rable a tal inclemencia.

15 Las coberturas conocidas, aún siendo de compro- bada utilidad, presentan inconvenientes susceptibles de mejorarse tanto en el aspecto práctico, en las con- diciones de estanqueidad, simplificación de estructura, racionalización de fabricación, facilidad de montaje y óptimas ventajas de operatividad.

20 Las coberturas en uso vienen principalmente inte gradadas por una caja que tiene la altura máxima neces^a ria para cobijar un mecanismo de la naturaleza aludida.

25 La cobertura en cuestión consta de medios internos para sujetarla o fijarla a la superficie y con los propios para montar el mecanismo. Estos resultan complica-

dos y requieren de una buena especialización para afianzarlos con facilidad y prontitud.

5 Dicha caja viene cerrada por una tapa provista de medios para afianzarse al cuerpo de la misma. Dicha tapa es una pieza facultada para recibir el medio operativo o pulsador del mecanismo y de un perfil apropiado para recibir una segunda tapa de protección que va provista de una junta estanca y de medios de articulación a un sólo extremo de la misma.

10 Las características de la funda propuesta, vienen a modificar, sustancialmente, la concepción de los antedichos y corrige ventajosamente las deficiencias, tanto técnicas como prácticas, de las coberturas anteriores.

15 En este caso el modelo viene a proporcionar una cobertura compuesta, principalmente, de una funda que comprende la envolvente o carena protectora del mecanismo, y que tiene medios para sujetarlos en el interior, y de una base o asiento de la funda provista de medios para fijarse a la superficie de afianzamiento, y otros relativos al ajuste recíproco de ambas partes, y los accesos propios para la entrada y salida de las conducciones.

20

Otro detalle del modelo es que la funda o envolvente, frontalmente, consta de medios para articulación de una trampilla protectora del pulsador u órgano de

25

operaciones, de medios parciales para cierre estanco de la trampilla y de medios de enclavamiento para evitar la apertura fortuita de dicha trampilla.

Una idea más amplia de las características del modelo, la realizaremos a continuación al hacer referencia a la lámina de dibujos que a esta memoria se acompaña, en la que de manera un tanto esquemática y tan sólo por vía de ejemplo se representan los detalles preferidos del modelo.

10 En los dibujos:

La figura 1, es una vista en planta superior de la funda o envolvente según el modelo.

La figura 2, es una vista en sección longitudinal por la línea A-A de la figura 1.

15 La figura 3, es una vista cortada por la línea B-B de la figura 1.

La figura 4, es una vista en planta por la cara superior de la base o asiento.

20 La figura 5, es una vista longitudinalmente seccionada por la línea H-H de la figura 4.

La figura 6, es una vista en planta de la junta de estanqueidad inferior.

La figura 7, es una vista en planta por la cara inferior de la trampilla protectora.

25 La figura 8, es una vista longitudinalmente corta-

da por la línea x-x de la figura 7.

La figura 9, es una vista en planta de la junta de estanqueidad para la trampilla de la figura 7.

5 En relación con dichas ilustraciones se describirán las características del objeto.

Con el número -1- se indica el cuerpo hueco de la funda o envolvente. Con el número -2- la base o asiento donde encaja y fija la funda y -3- es la trampilla que protege el pulsador. Con el número -4- se indica la junta estanca para el cierre de dicha trampilla.

10 La funda -1- es un cuerpo hueco de configuración paralelepípedica abierto en la base -5- y dotada en la planta superior de una ventana rectangular -6- para el pulsador que, por fuera, circundándola parcialmente, consta de un nervio -7- para que asiente el perfil de la trampilla -3- donde remata dicho nervio; consta de anclajes -23- para una uñeta de enclavamiento prevista en la trampilla -3- y, por el extremo opuesto consta de un puente para articulación forzada por resortes de la trampilla -3-.

15 20 25 La funda -1- consta de medios para su fijación, uno en cada esquina de la funda o preferente dos diagonalmente opuestos -8- y -9- para anclarse contra la base -2- mediante tornillos o herrajes en cada extremo y consta de medios facultativos mecanizables opcio-

nalmente para el paso de las conducciones.

5 Interiormente, dicha funda consta de resaltes o mamelones -13- y -14- situados a ambos extremos de la ventana -6- y provisto de taladros ciegos para montar los herrajes que sujetarán el automatismo o mecanismo que se aloje en su interior.

10 La base -2- es una pieza sustancialmente plana de planta rectangular; en cada extremo prolongada en solapados -15- y -16- que cubren o compensan los salientes -11-, -12- de la funda -1- que encaja por dentro del resalte o reborde -17- que, concéntricamente, consta de dicha base -2-, con recortes en las esquinas -18- para dejar libre los agujeros -19- para los tornillos de unión entre ésta y la funda -1-.

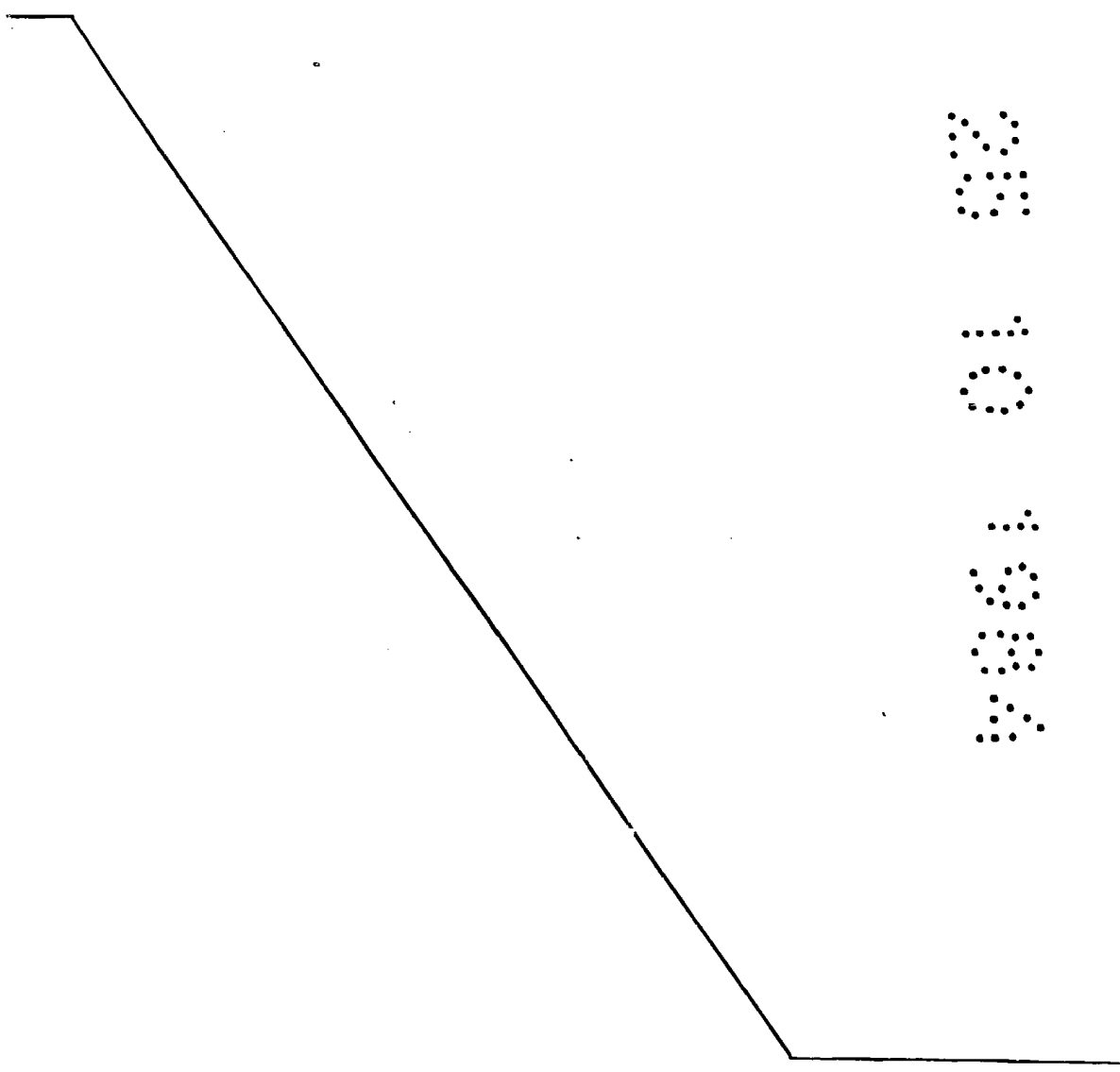
15 Dicha base -2- comprende de otros medios apropiados para su amarre o fijación a la superficie de afianzamiento.

20 La trampilla -3- comprende un formato apropiado para cubrir la ventana -6- y el pulsador del automatismo, comprende una canal interior -20- para la junta (fig. 10) de estanqueidad y por sus extremos consta, del relativo a la parte superior, de unos goznes fijos -21- complementarios del puente -10- para configurar el cuerpo de la charnela de articulación y, el relativo al extremo libre, de una uñeta -22- para en

25

clavamiento en un punto fijo de la funda -1-.

Una vez descrita convenientemente la naturaleza del modelo se hace constar a los efectos oportunos que el mismo no queda limitado a los detalles exactos de ésta exposición, sino que por el contrario en él se introducirán las modificaciones que se consideren oportunas, siempre que no se alteren las características esenciales del mismo que se reivindican a continuación.



REIVINDICACIONES

1.- Cobertura de superficie para mecanismos eléctricos, de condiciones estancas para montarla a la intemperie caracterizada porque comprende una funda o carena que es el cuerpo de cobertura y alojamiento del mecanismo o automatismo, configurada para acoplarse o fijarse a una base, fondo o asiento que va afianzado a la superficie donde se instale y consta además de una trampilla de protección del pulsador o mando de operaciones que consta de medios de articulación recuperables y otros de enclavamiento del cierre, fácilmente liberables.

2.- Cobertura de superficie para mecanismos eléctricos, que comprende una funda o cobertura según la reivindicación 1, caracterizada porque es un cuerpo hueco paralelepípedo dimensionado para recibir el mecanismo o automatismo que se fijará al interior mediante herrajes sujetos a unos mamelones con taladros roscados ciegos en cada extremo de la ventana de acoplamiento del pulsador que, por fuera, va rebordeada por un nervio, en cuyo extremo, consta de un apéndice de enclavamiento, y por arriba, de un puente de resaltes machos para formar la charnela de la trampilla y en cada extremo de medios para el paso y montaje de las conducciones.

3.- Cobertura de superficie para mecanismos eléctricos

5 tricos, que comprende una funda con medios de fijación según la reivindicación 1 y 2 caracterizados porque son taladros pasantes en diámetros escalonados y centralmente estrechados que van practicados en cada esquina y, preferentemente, en dos esquinas diagonalmente opuestas.

10 4.- Cobertura de superficie para mecanismos eléctricos, que consta de una base o asiento según la reivindicación 1 caracterizada porque comprende un cuerpo o bandeja semiplana de formato rectangular, provisto en sus extremos de cortas aberturas de acoplamiento para los extremos de la funda y, esencialmente, consta de un resalte o pestaña concéntrica, de poca altura, que delimita el perfil de encaje, por su interior, para
15 dicha funda, dotada de recortes, al menos, en dos esquinas diagonalmente opuestas, para acceso libre de los taladros de fijación para dicha funda.

20 5.- Cobertura de superficie para mecanismos eléctricos, que comprende una trampilla de protección articulada en la parte superior, con medios elásticos de retorno y junta de estanqueidad según la reivindicación 1, caracterizada porque en su extremo libre consta de un medio de enclavamiento compuesto por una lengüeta provista de uñeta de engarce fácilmente libera-
25 ble.

6.- "COBERTURA DE SUPERFICIE PARA MECANISMOS ELECTRICOS".

5 Todo conforme queda descrito en la presente memoria que consta de nueve hojas mecanografiadas por una sola cara, foliadas y dibujos que se acompañan.

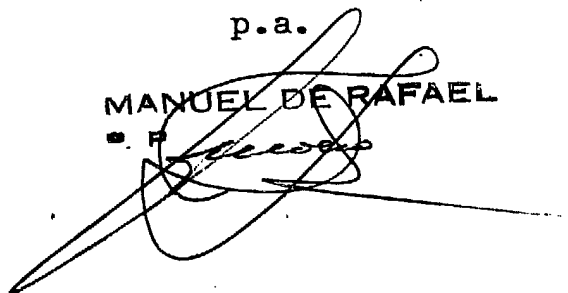
Madrid, 25 OCT. 1984

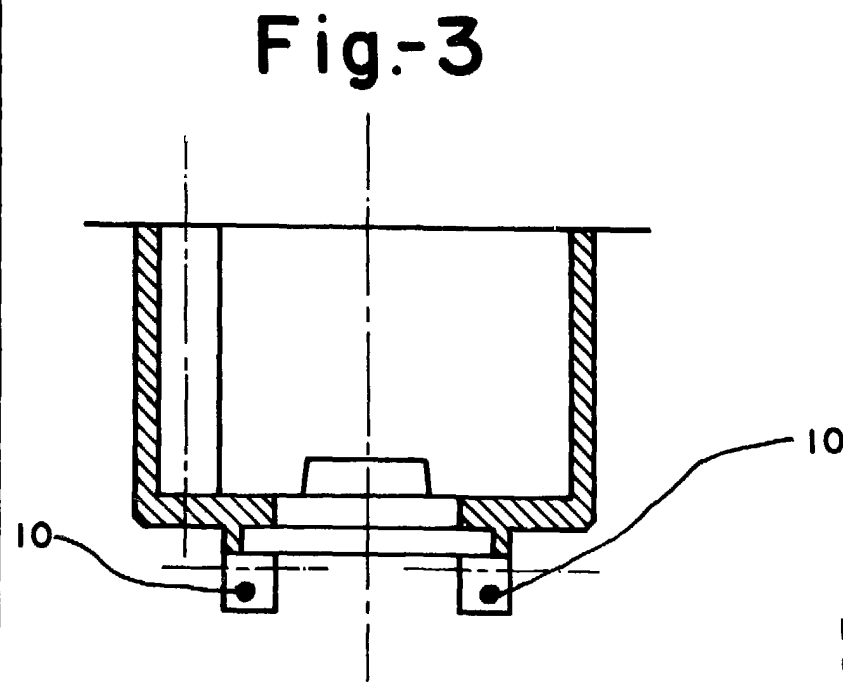
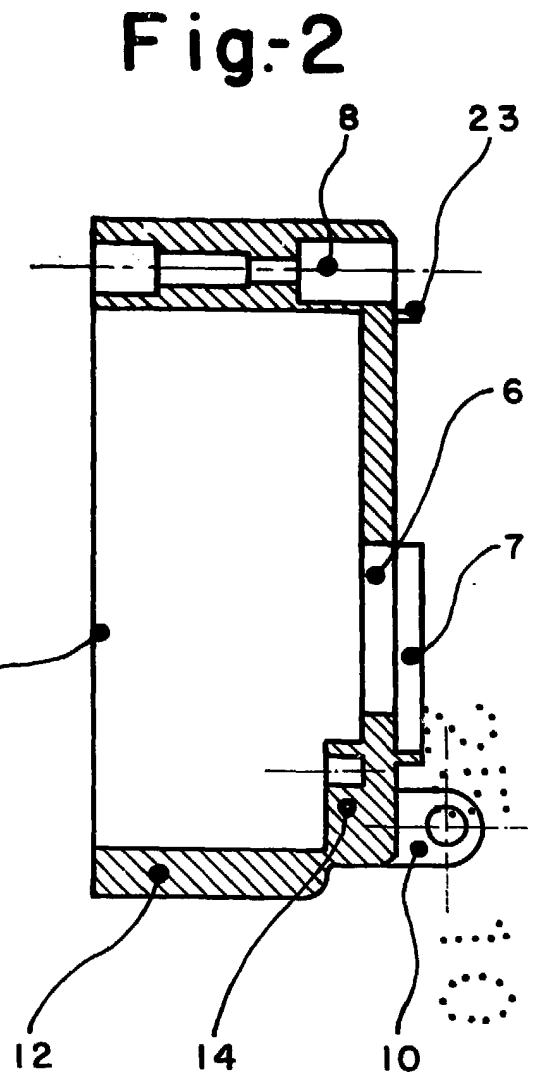
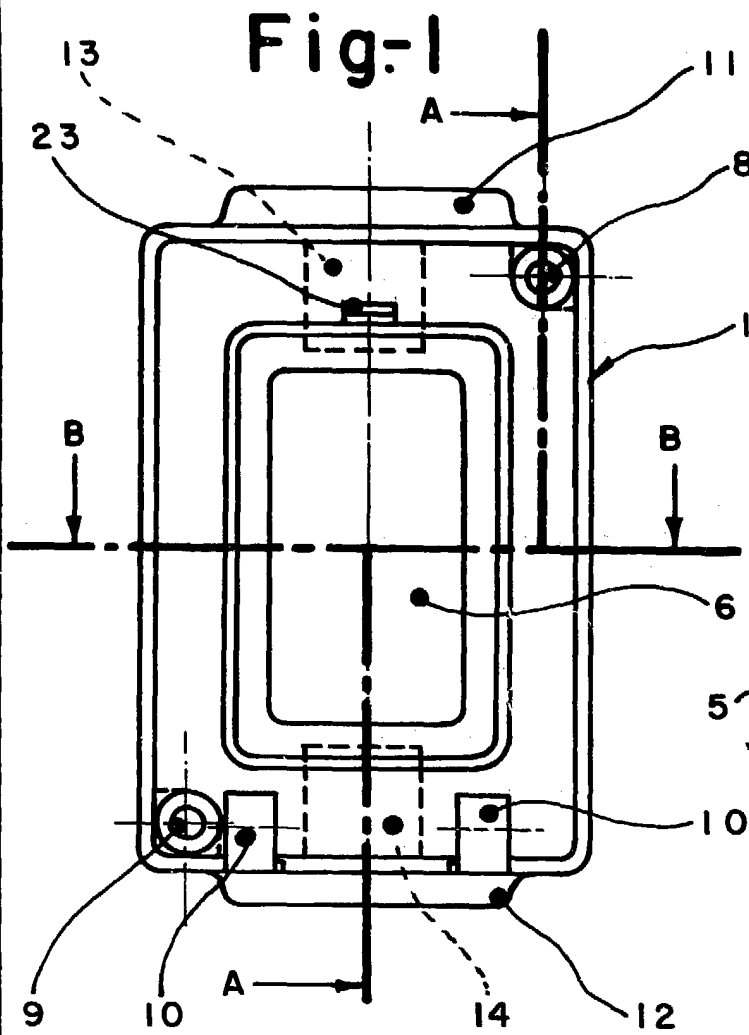
FABRICA ELECTROTECNICA EUNEA, S.A.

p.a.

MANUEL DE RAFAEL

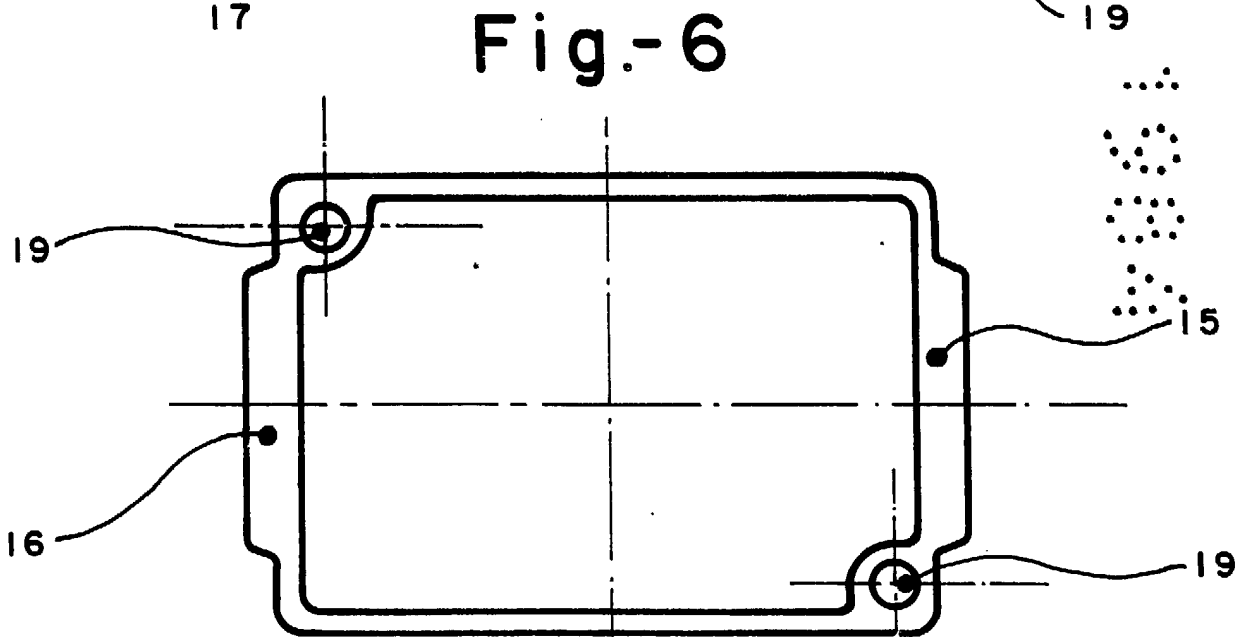
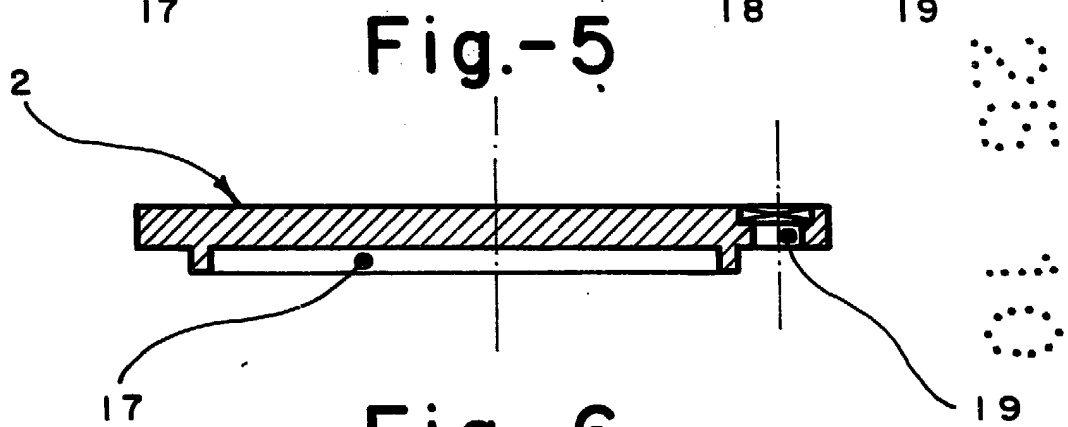
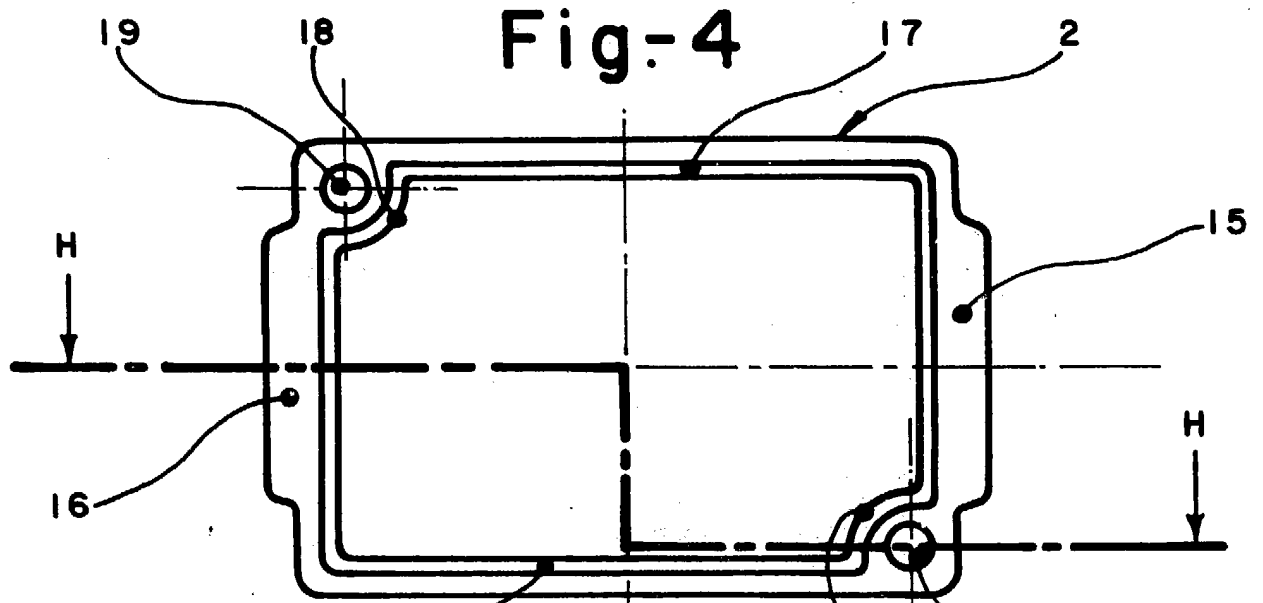
• F





Escala variable

25 OCT 1964
MADRID
MANUEL DE RAFAEL
P. P.



Escala variable

25 OCT. 1984
MADRID
MANUEL DE RAFAEL
D. F. *[Signature]*

Fig.-7

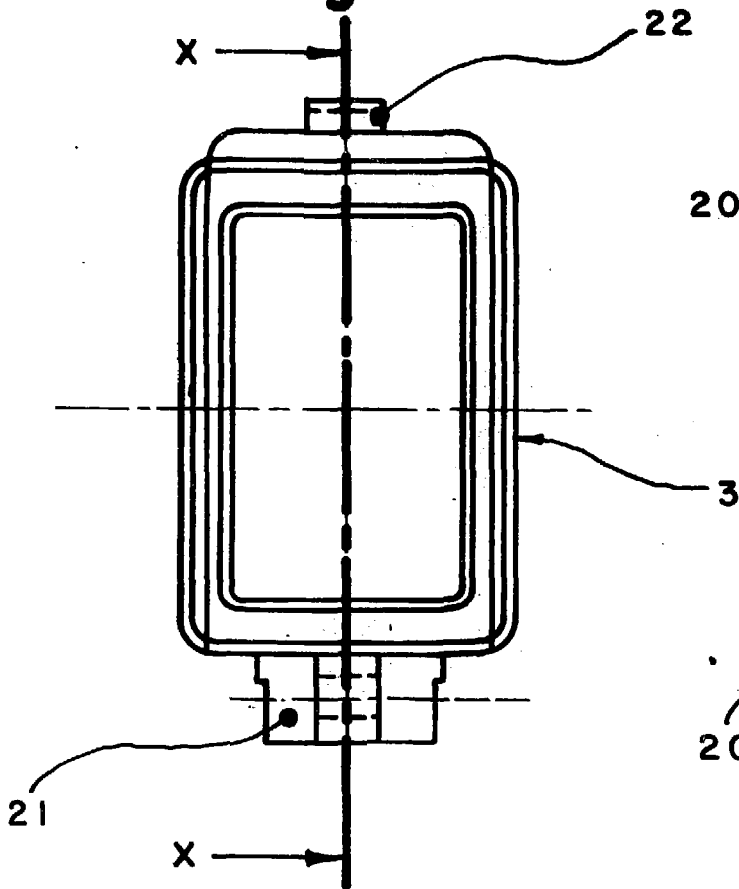


Fig.-8

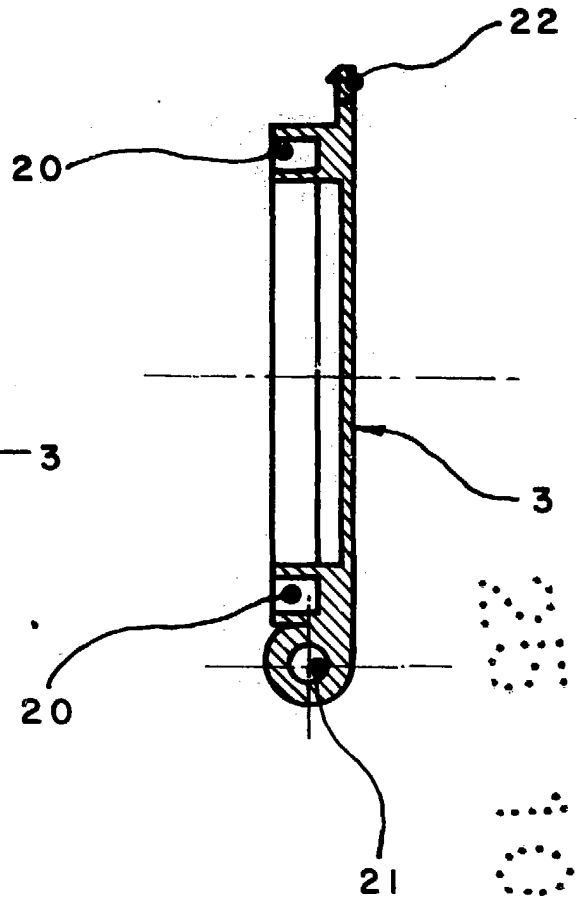
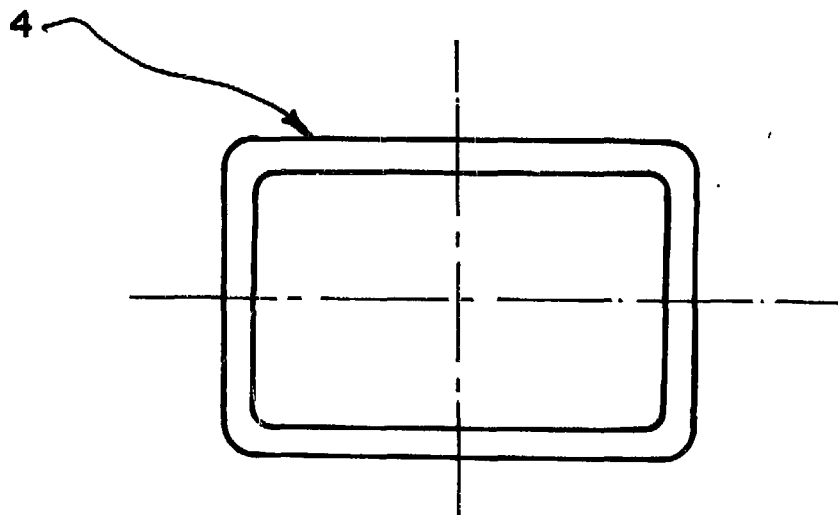


Fig.-9



25 OCT. 1984
MADRID
MANUEL DE RAFAEL
D. P.

Escala variable