



ESPAÑA

19 ES	11 21	NUMERO 288885	10 Y
	22	FECHA DE PRESENTACION 30 Agosto 1.985	

MODELO DE UTILIDAD

16 ENE. 1986

30 PRIORIDADES:	32 FECHA	33 PAIS
31 NUMERO		

47 FECHA DE PUBLICIDAD	51 CLASIFICACION INTERNACIONAL
	Int. Cl. B66B 13/24

54 TITULO DE LA INVENCIÓN

"DISPOSITIVO PARACAIDAS PARA ASCENSOR"

71 SOLICITANTE (S)

WITTUR AUFZUGTEILE G.m.b.H.

DOMICILIO DEL SOLICITANTE

Rohrbachstrabe, 28 - D-8061 WIEDENZHAUSEN (República Federal Ale-
mana)

72 INVENTOR (ES)

73 TITULAR (ES)

74 REPRESENTANTE

D. BERNARDO UNGRIA GOIBURU

1 El Estatuto vigente sobre Propiedad Industrial, de
26 de Julio de 1929, en su texto refundido publicado el 30
de Abril de 1930, establece los caracteres de patentabili-
dad de las invenciones de tipo industrial que tienen por
5 objeto obtener ventajas sobre lo ya conocido, admitiendo
por consiguiente como patentables, las nuevas máquinas, a-
paratos, instrumentos, procesos de fabricación, etc. La am-
plitud de conceptos previstos como patentables, ha llevado
al legislador a aclarar (Artº. 46) que la enumeración con-
10 tenida en dicho cuerpo legal es puramente enunciativa y no
limitativa, haciéndola extensiva incluso a los descubrimien-
tos de tipo científico (Artº. 47).

El Decreto de 26 de Diciembre de 1947, recogiendo
la Orden de 18 de Noviembre de 1935, confirma el criterio
15 legal de que también serán patentables los instrumentos, ob-
jetos, o partes de los mismos, que aporten a la función a
que son destinados, un beneficio o efecto nuevo, y en defi-
nitiva que constituyan una mejora sustancial sobre lo ante-
riormente conocido.

20 Pues bien, a tenor de lo expuesto, y en base a ar-
ticulado que recoge los conceptos expresados, debe conside-
rarse, que la invención a que se refiere la presente memo-
ria, constituye una novedad industrial, con características
y ventajas que la hacen merecedora del privilegio de explo-
25 tación exclusiva que por ella se solicita, premiando así
los méritos de quien aporta a la industria del país una me-
jora efectiva y precisamente comprendida entre las enuncia-
das por la Ley como patentables. (Arts. 46 y 47 en relación
con el 171, en su nueva redacción afectada por la Orden de
30 18 de Noviembre de 1.935).

1 La siguiente invención según se expresa en el
enunciado de la presente memoria descriptiva, consiste en un
dispositivo paracaídas para ascensores, de forma que la uni-
dad paracaídas quedará fijada en una carcasa soporte, de ma-
5 nera desplazable.

En la carcasa soporte se encuentra un excéntrico do-
ble siendo uno un excéntrico tensor, y el otro un excéntrico
retrasado de soporte, los cuales giran conjuntamente respecto
de un eje excéntrico de menor diámetro.

10 El eje de menor diámetro citado, el estribo de resor-
te y un cuerpo hueco rígido, forman conjuntamente la unidad
paracaídas.

Al efectuar el giro del eje excéntrico, el excéntrico
tensor se apoya en la guía, desplazando a la unidad paracaídas
15 de forma que la zapata de freno que se apoya al estribo de
resorte por medio de los resortes de disco, se aproxima a la
guía hasta llegar a contactar con ella. Por otro lado, el ex-
céntrico doble también se aproximará a la guía por el otro la-
do, hasta que al seguir girando la excentricidad doble se de-
20 ja de contactar con la guía haciéndolo la zapata de freno que
se apoya al excéntrico retrasado de soporte, momento en el
cual el excéntrico doble queda libre. El excéntrico tensor,
es el de mayor diámetro, y el de soporte sobre el cual se apo-
ya la zapata de freno es de diámetro intermedio entre el excen-
25 trico tensor y el eje excéntrico respecto del cual giran ambos.

Para complementar la descripción que seguidamente se
va a realizar y con objeto de ayudar a una mejor comprensión
de las características de la invención, se acompaña a la
presente memoria descriptiva, de un plano en cuyas figuras se
30 representa lo siguiente:

1

Figura 1. Muestra una vista frontal del dispositivo paracaídas, en la cual se observa como la unidad paracaídas está ubicada en la carcasa soporte de forma desplazable, estando en posición de libre.

5

Figura 2. Muestra una vista frontal del dispositivo paracaídas, en la cual observamos como el eje excéntrico ha efectuado un pequeño giro desplazándose la unidad paracaídas y quedando la zapata de freno que apoya en el estribo de resorte, en contacto con la guía, estando así en la posición de embrague.

10

Figura 3. Muestra una vista frontal del dispositivo paracaídas, en la cual observamos como los resortes de disco, han sufrido una compresión y como la zapata de freno que apoya en el excéntrico retrasado de soporte, se ha aproximado a la guía, estando así en la posición tensora.

15

Figura 4. Muestra una vista frontal del dispositivo paracaídas, en la cual observamos como los resortes de disco, siguen comprimidos y como la zapata de freno que apoya en el excéntrico retrasado de soporte ya ha contactado con la guía, de forma que si seguimos girando el eje excéntrico, el excéntrico doble queda libre, estando ahora en la posición de frenado.

20

De acuerdo con lo citado de las diversas figuras, observamos como el dispositivo paracaídas para ascensor, puede adoptar cuatro posiciones distintas, referentes a distintas posiciones del excéntrico tensor 3.

25

En la figura 1 vemos como el paracaídas para ascensor se encuentra en la posición de libre, no contactando con la guía 9 la zapata de freno 7, apoyada en el estribo de resorte 5, ni el excéntrico tensor 3, así como tampoco la za-

30

1

pata de freno 6, que apoya en el excéntrico de soporte 10.

5

Si giramos el eje excéntrico 4 (centro C), se producirá el giro del excéntrico tensor 3, (centro A), y el excéntrico de soporte 10 (centro B), con lo cual se producirá el acercamiento de la zapata de freno 6 a la guía 9, pero sin contactar con ella. De esta forma la figura 2 nos muestra la posición del excéntrico tensor 3 con la unidad paracaídas desplazada, al contacto con la guía 9 del excéntrico tensor 3.

10

El eje excéntrico 4 se gira hasta que el excéntrico tensor 3 toca la guía, este giro se efectúa mediante palancas reguladoras. A partir de este momento el excéntrico tensor 3 ribeteado, toma contacto con la guía 9 desplazando a la unidad paracaídas hasta que la zapata 7 toma contacto con la guía.

15

En la figura 3 se representa la posición en que los resortes de disco 8 se comprimen debido a que la unidad paracaídas 1 está desplazada, en el recorrido máximo, debido al giro del excéntrico tensor 3. Solamente hasta este punto, el excéntrico doble produce tensión a los resortes de disco 8.

20

Por último, en la figura 4 vemos la posición de frenado total, que es la posición con unidad paracaídas desplazada al máximo, al tocar la zapata de freno 6 la guía 9, la cual queda aprisionada entre las zapatas de freno 6 y 7.

25

El excéntrico tensor 3 solamente puede girar hasta que el excéntrico retrasado 4 de soporte lleve a la zapata de freno apoyada en él, a tocar la guía. A partir de este punto, el excéntrico doble quedará inmóvil y solamente ambas zapatas de freno tocarán la guía 9.

30

1

La potencia de freno se produce mediante los resortes de disco 8, cuya presión es regulable, en los cuales se producirá una tensión por el desplazamiento de la unidad paracaídas 1.

5

Las relaciones geométricas están elegidas de manera que en situación de frenado existe una situación de equilibrio, en la cual la zapata de freno 7 absorbe la parte más grande de potencia de freno, frente al excéntrico tensor ribeteado.

10

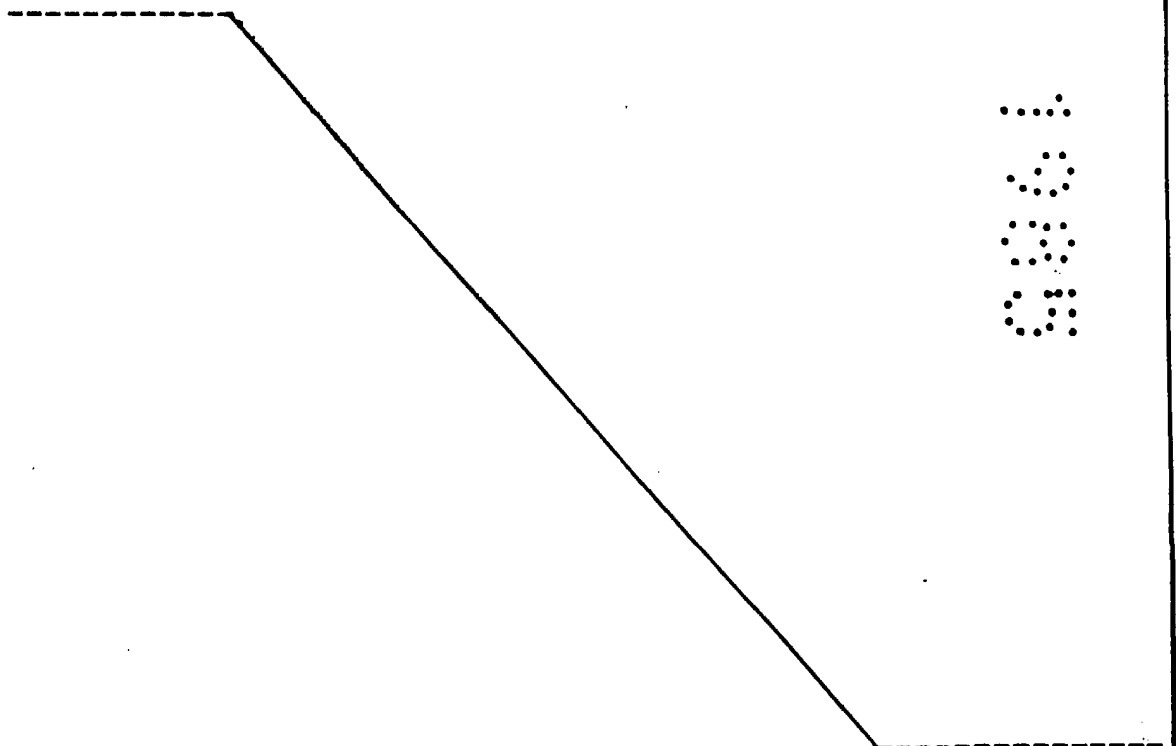
Aparte, permiten las relaciones geométricas entre zapata de freno y excéntrico tensor, que incluso en las cargas mínimas, en el momento de frenado máximo, podrá utilizarse una zapata de freno rígida de latón, lo cual hace el dispositivo de freno completamente insensible contra errores en la regulación. La unidad de paracaídas está dentro de una carcasa para que potencias normales no influyan sobre las guías en el momento de frenado.

15

20

25

30



1 Hecha la descripción a que se refiere la memoria
que antecede, es preciso insistir en que los detalles de
realización de la idea expuesta, pueden variar, es decir,
que pueden sufrir pequeñas alteraciones, basadas siempre
5 en los principios fundamentales de la idea, que son en esen-
cia los que quedan reflejados en los párrafos de la descrip-
ción hecha. En efecto, el Artículo 48 del Estatuto vigente
sobre Propiedad Industrial, establece como no patentables,
en su apartado tercero, "los cambios de forma, dimensiones,
10 proporciones y materias de un objeto ya patentado" fijando
así el criterio del legislador en el sentido de que paten-
tada una idea que pueda dar lugar a una realidad práctica
e industrializable, nadie podrá apoyarse en ella para, a
pretexto de haber introducido ligeras modificaciones, pre-
15 sentarla como nueva y propia.

Este principio, en cuanto al alcance de la protec-
ción del objeto patentado se refiere, se halla confirmado
por numerosas Sentencias del Tribunal Supremo, y entre
20 ellas, como más terminantes en las de fechas 16 de Octubre
de 1954, 23 de Enero de 1959, 20 de Marzo de 1964 y otras.

Establecido el concepto expresado, en cuanto a la
amplitud que debe darse a la protección solicitada, se re-
dacta a continuación la Nota de Reivindicaciones, de acuer-
do con lo que se establece en el último párrafo del apar-
25 tado tercero del Artículo 100 de la Ley, sintetizando así
las novedades que se desean reivindicar:

NOTA DE REIVINDICACIONES

30 En resumen, el privilegio de explotación exclusi-
va que se solicita, recaerá sobre las reivindicaciones si-
guientes:

1
5
10
15
20

1.- DISPOSITIVO PARACAIDAS PARA ASCENSOR, caracteri-
zado esencialmente porque la unidad paracaídas, formada por
un eje excéntrico, un estribo de resorte de disco, y un cuer-
po hueco, quedará fijada en una carcasa soporte de manera
desplazable, el eje excéntrico queda a un lado de la guía y
el estribo de resorte al otro; habiéndose previsto que el
eje excéntrico citado sea el eje de giro de un excéntrico
tensor, y de un excéntrico retrasado de soporte sobre el cual
apoya la zapata de freno, siendo el excéntrico retrasado de
soporte de diámetro menor al del excéntrico tensor, de forma
que al girar el eje excéntrico y tomar contacto con la guía
el excéntrico tensor, se desplazará la unidad paracaídas to-
pando la zapata fija en la guía prácticamente a la vez que
el excéntrico tensor, por el otro lado; con la particulari-
dad que al seguir girando, los resortes de disco de la zapata
fija se comprimirán a la vez que la zapata, que apoya en el
excéntrico retrasado de soporte, se aproxima a la guía, has-
ta que llega un momento en que es ella la que hace contacto
con la guía, instante en el cual ambas zapatas de freno to-
parán en la guía.

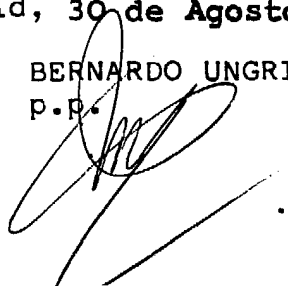
25

2.- Se reivindica por último como objeto sobre el que
ha de recaer el Modelo de Utilidad que se solicita: DISPOSI-
TIVO PARACAIDAS PARA ASCENSOR/

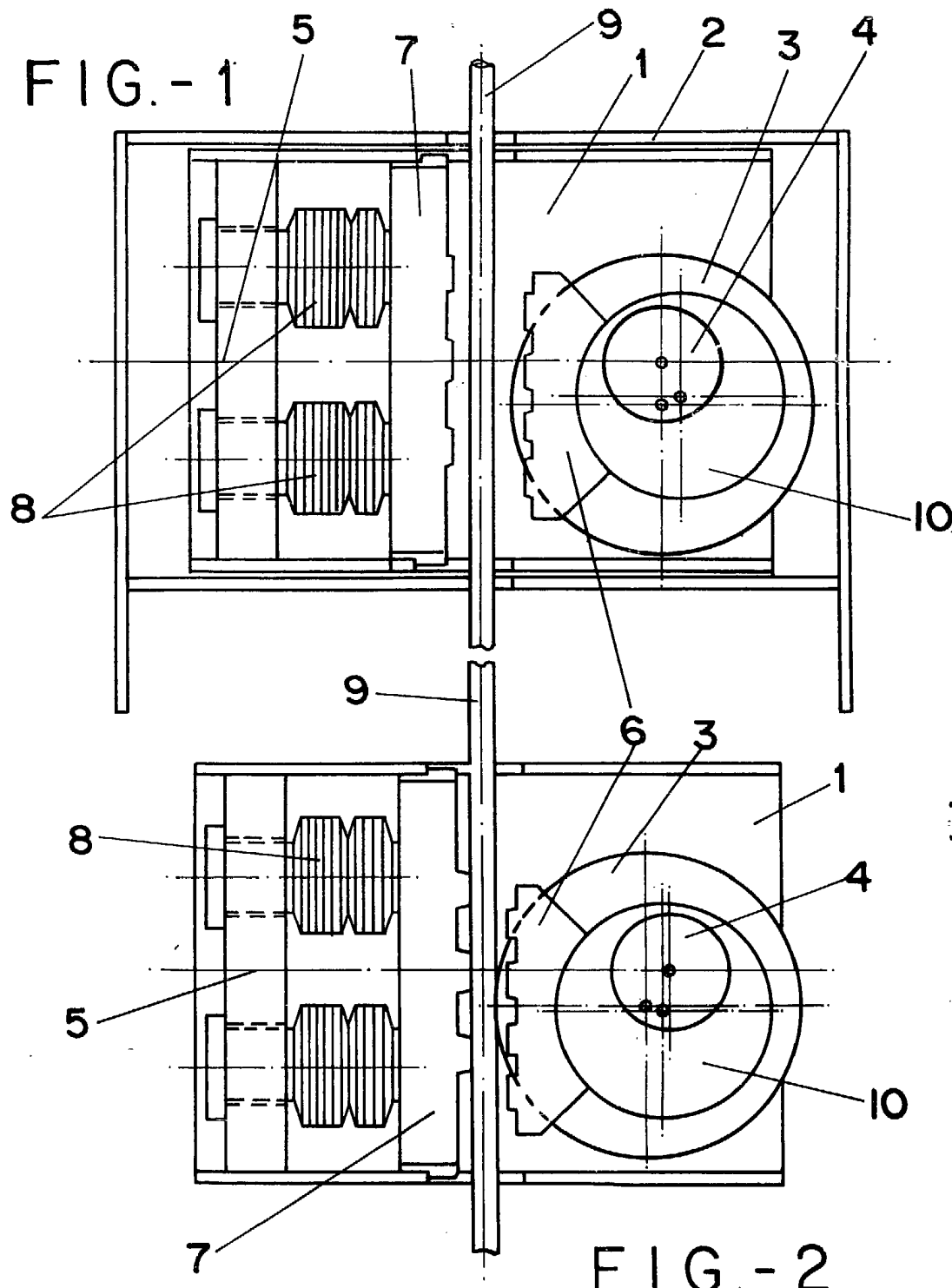
Todo tal y como queda descrito y reivindicado en la
presente memoria descriptiva, que consta de ocho páginas me-
canografiadas y dibujos adjuntos.

Madrid, 30 de Agosto 1.985

BERNARDO UNGRIA
P.P.



30



ESCALA VARIABLE

Madrid, 30 de Agosto de 19 85

BERNARDO UNGRIA

P. P.

FIG.-3

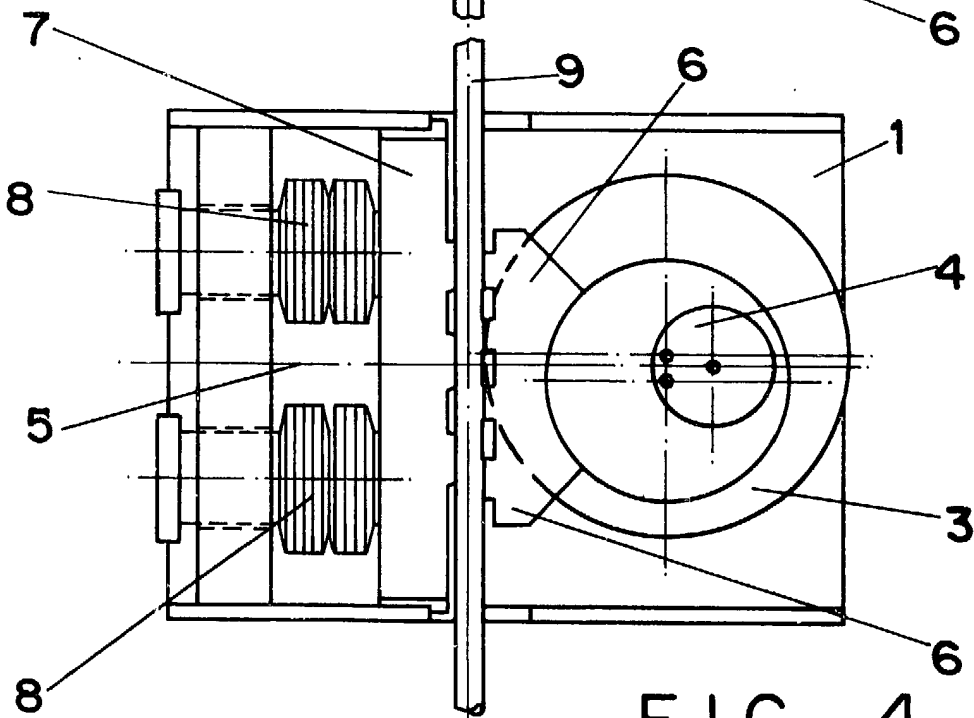
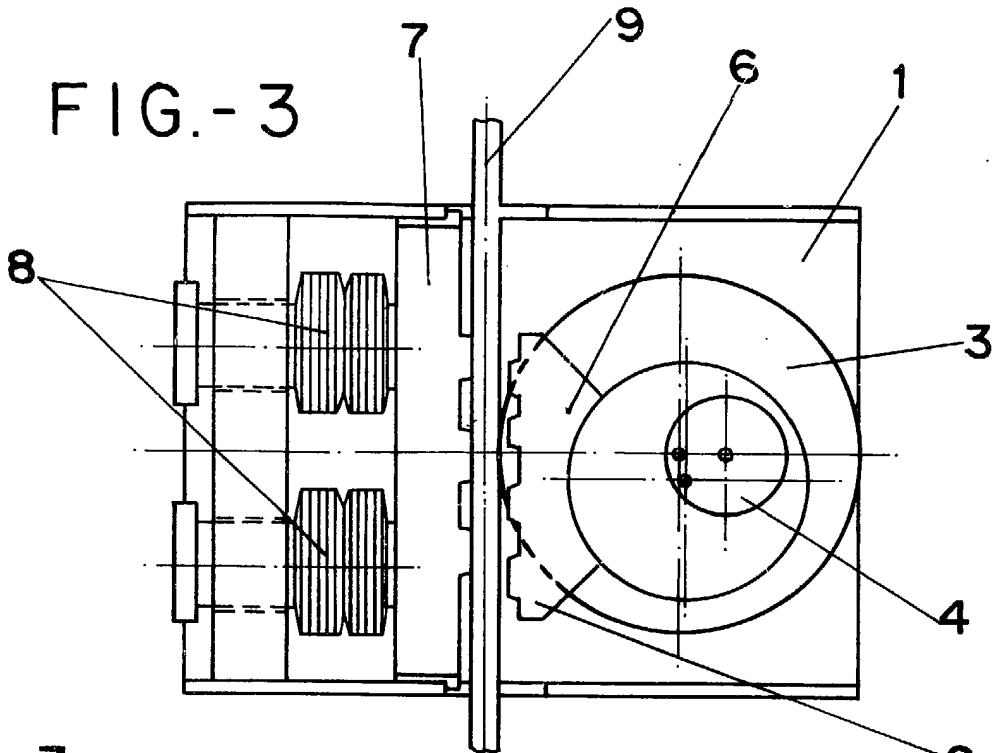


FIG.-4

ESCALA VARIABLE

Madrid, 30 de Agosto de 19 85

BERNARDO UNGRIA

P. P.