

19 ES 21 22	NUMERO 295945	10 Y
	FECHA DE PRESENTACION 22 JUL. 1985	



ESPAÑA

Ref.: 1864.41E

MODELO DE UTILIDAD

16 JUL. 1987

30 PRIORIDADES: 31 NUMERO 8403820-7	32 FECHA 23 Julio 1.984	33 PAIS SUECIA
---	----------------------------	-------------------

47 FECHA DE PUBLICIDAD	51 CLASIFICACION INTERNACIONAL A41H 15/00
------------------------	--

54 TITULO DE LA INVENCIÓN

"DISPOSITIVO PARA FIJAR OBJETOS"

71 SOLICITANTE (S)

Mats Ingvar DAVIDSSON

DOMICILIO DEL SOLICITANTE

Djupadal S-502 78 Gänghester, Suecia

72 INVENTOR (ES)

el solicitante

73 TITULAR (ES)

Mats Ingvar DAVIDSSON

74 REPRESENTANTE

D. JAIME ISERN CUYAS, Agente Oficial de la Propiedad Industrial.

DESCRIPCION

El presente invento se refiere a un medio para fijar objetos, comprendiendo un brazo de fijación montado, de manera que pueda oscilar, en un bastidor el cual está dispuesto de tal forma que cuando el medio se halla en la posición de fijación queda apretado contra una superficie del bastidor, teniendo el objeto colocado entre ambos y puede oscilar desde la posición de fijación a la posición de liberación.

A fin de fijar objetos, como por ejemplo piezas de material, de tal forma que se pueda soltar fácilmente el objeto, existe una cantidad de diferentes soluciones, según sea la función que se persiga y la clase de objeto. Con el fin de fijar piezas de material se ha descrito anteriormente, por ejemplo, un medio en forma de un brazo provisto de resorte el cual sujeta un objeto mediante la fricción contra un soporte colocado ante él. Moviendo el brazo hacia arriba, fuera de su recorrido, la pieza de material puede sacarse de su posición de fijación. El tener que hacer oscilar el brazo hacia arriba constituye un movimiento en sentido desfavorable, ya que se ejecuta en dirección opuesta al movimiento deseado para soltar el objeto, mientras que vencer la fricción tirándolo hacia abajo puede ocasionar daños a las piezas de material que sean delicadas, en determinados casos.

El objetivo que persigue el presente invento es eliminar los inconvenientes antes mencionados utilizando medios de fijación que funcione de manera altamente favorable para el objeto.

El objetivo en cuestión se consigue con el medio según el invento, el cual se caracteriza en que dicha superficie forma un tope límite para el brazo de fijación dispuesto de manera que

limita el movimiento de oscilación de dicho brazo de fijación en uno de los sentidos de la oscilación, y en que el medio incorpore mecanismos para volver a colocar el brazo de fijación de manera que pueda oscilar más allá del tope límite en una posición de liberación.

Seguidamente vamos a describir el invento con mayor detalle respecto a una cantidad de ejecuciones típicas utilizando para ello los dibujos adjuntos, en los que la figura 1 representa una sección longitudinal a través del medio según el invento, en una primera forma de realización; la figura 2 muestra un detalle del medio según la figura 1, pero en una posición distinta; la figura 3 representa una vista parcialmente seccionada tomada frontalmente al medio de la figura 1; la figura 4 representa, a una mayor escala, un detalle del medio según el invento; la figura 5 presenta una sección longitudinal a través del medio, en una segunda forma de realización, colocado en una primera posición, mientras que la figura 6 muestra el medio en una segunda posición; las figuras 7, 8 y 9 son detalles esquemáticos en tres diferentes posiciones, y las figuras 10, 11 y 12 representan el medio en una tercera forma de realización.

Los medios según los ejemplos representados han sido producidos especialmente para permitir el eficiente manejo de piezas de material textil en la industria de confección. El medio de suspensión del ejemplo representado está destinado a constituir o a formar parte de una unidad de transporte en un sistema transportador suspendido dedicado al traslado de piezas de material textil entre diferentes estaciones de trabajo, en cuyo caso es importante que se puedan soltar efectivamente las piezas de vestir de

los medios de suspensión sin que exista peligro de causar daños al material textil.

Tal como puede verse en la figura 1, se representa un ^{medio} ~~medio~~ en sección a través de un medio de suspensión según el ^{invento} ~~invento~~, en forma de una primera forma de realización en que se halla suspendido de un soporte 2 que tiene un rodillo transportador 3, mediante el cual el medio de suspensión se mueve a lo largo de un portador 4, representado esquemáticamente. El movimiento se consigue, por ejemplo, dando una cierta pendiente al portador de manera que el medio de suspensión se mueva por su propio peso. El medio de suspensión consiste en un bastidor 2 con una pata posterior 3 y dos patas delanteras 4, 5, una de las cuales se ha eliminado en la figura 1. Sin embargo, la construcción de las dos patas delanteras del bastidor puede verse en la figura 3. La parte central del medio de suspensión está formada por un brazo de fijación 6, el cual está montado de manera que puede oscilar en un elemento de soporte 7 situado en la pata posterior 3 del bastidor, mientras que la fijación y asegurado del objeto a sujetar se efectúa contra las dos patas delanteras 4, 5 del bastidor que, en este caso, forman un soporte contra el brazo de fijación. En el ejemplo representado, la pata posterior del bastidor tiene una sección en forma de U, con una pieza trasera 8 y dos piezas laterales 9, una de las cuales se ha suprimido en las figuras. Entre las dos piezas laterales 9 se forma un espacio en el cual se proyecta el brazo de fijación con su extremo posterior 10, en cuyo caso el brazo está provisto de un eje pasante 11 o dos clavijas que llegan hasta los lados, las cuales entran dentro de una ranura 12 construida al efecto en

5

10

15

20

25

5 cada pieza lateral 9. La forma de la ranura puede verse en la figura 4. La especial forma de la ranura proporciona dos puntos estables de apoyo para el brazo de fijación 6, o sea, un punto de apoyo frontal en el cual se coloca el brazo según indica la línea continua de las figuras 1 y 2, y un punto de apoyo trasero en el cual se coloca el brazo, tal como viene indicado por la línea de puntos y trazos de las figuras 1 y 2. Aun cuando la ranura se presenta en una diferente forma en la figura 2, ejerce la misma función que la ranura de las figuras 1 y 4.

10 En la forma típica de realización que se representa, el medio en cuestión también presenta un mecanismo de resorte en forma de un muelle de alambre que, en su parte inferior está doblado alrededor de un eje 11 y se halla sujeto entre una clavija superior 15 y una clavija fija 16, interpuesta, que sobresale de una de las piezas laterales 3, de modo que el mecanismo de resorte 14 tiende a retener al brazo de fijación 6 con el eje 11 en una posición bien en el punto de oscilación o en el punto de soporte. El mecanismo de resorte 14 también forma parte de un mecanismo de disparo 17 que a su vez incorpora una palanca de control 18 que, al ser accionada, hace que el mecanismo de resorte suba debido a que la clavija 15 está fijada en el extremo inferior de la palanca. Moviendo la palanca a la posición que se indica con la línea de puntos de la figura 1, se obliga a subir el mecanismo, a causa de lo cual el brazo de fijación 6 con su eje 11 sube de su punto frontal de oscilación, en sentido hacia arriba, y se mueve hacia atrás hasta su punto trasero de oscilación por efecto de la fuerza del muelle de retroceso del mecanismo de resorte. La palanca de control 18 puede ser accionada tanto ma-

15

20

25

nual como automáticamente, por ejemplo mediante un elemento de activación 19, que se proyecta hacia abajo y es, preferiblemente flexible, situado en una estación de trabajo, por ejemplo, con el resultado de que la pieza de material puede soltarse automáticamente y caer en el lugar deseado.

También el brazo de fijación 6 presenta en su extremo posterior 10 una leva 20 dispuesta de manera que actúa conjuntamente con una superficie de control 21 en la pieza posterior 8, ocasionando el movimiento hacia delante del brazo de fijación 6, desde su punto de oscilación posterior hasta el punto de oscilación delantero cuando el brazo de fijación 6 se mueve en una dirección de abajo a arriba con su extremo delantero 22, por ejemplo entre las posiciones representadas en la figura 1.

Tal como se podrá observar en las figuras, el extremo frontal del brazo de fijación 6 sobresale una cierta distancia entre las dos patas frontales 4, 5 del bastidor, que están hechas con un material elástico. La flexibilidad de las patas del bastidor 4, 5 pueden por tanto, ser ajustadas mediante un elemento puente 23 que es capaz de subir y bajar de las patas del bastidor. Al encontrarse en la posición superior, las patas puede flexar en alto grado, permitiendo que el extremo frontal del brazo de fijación pueda ser empujado entre los extremo gruesos 24, 25 de las dos patas del bastidor y más allá de las mismas, lo cual se ha representado de manera esquemática por medio de las líneas de trazos y puntos 26 en la figura 3. Cuando el elemento 23 se encuentra empujado hacia abajo, hacia los extremos 24, 25 de las dos patas de bastidor 4, 5, éstas quedan rígidas a pesar de todos los intentos y por tanto son capaces de bloquear totalmente el

paso del brazo de fijación 6 entre las dos patas. La longitud del brazo de fijación 6 es, no obstante, de tal medida que el bloqueo no se producirá cuando el brazo de fijación se encuentre en su posición posterior, es decir, con el eje 11 colocado en el punto posterior de oscilación.

5

El empleo del medio según el presente invento, en su primera forma de realización, se explica con referencia a las figuras 1 a 4. A tal objeto, se supone que el elemento móvil 23 adopta una posición, por ejemplo la que se representa en las figuras 1 y 3, en la cual proporciona flexibilidad a las patas delanteras 4, 5. La posición inicial puede ser o bien con el brazo de fijación 6 en su punto de oscilación delantero o bien con el brazo de fijación en su punto de oscilación posterior. Aquí hemos supuesto que el brazo de fijación se encuentra en la posición indicada por las líneas de trazos y puntos, según la figura 1, y con el eje 11 en su punto de oscilación posterior. Entonces el medio de fijación se halla en su posición de lanzamiento. Se coloca una pieza de material textil sosteniendo la pieza por su borde superior con una mano y moviéndola hacia arriba en el espacio existente entre las patas posterior y frontales 3, 4, 5 del bastidor, y, con la misma mano, se mueve el brazo de fijación 6 hacia arriba para hacerlo oscilar en sentido ascendente. Entonces, el brazo de fijación se encontrará en una posición posterior en la cual dicho brazo de fijación puede moverse libremente entre las dos patas frontales 4, 5 del bastidor, sin que las mismas se lo impidan, en cuyo caso, la pieza de material quedará colocada entre el extremo 22 del brazo 6 y las patas. Cuando el brazo oscila hacia arriba, la leva 2 del brazo entra en contacto con la

10

15

20

25

superficie de control 21, haciendo que el eje 11 se mueva hacia
delante de la ranura 12 y, una vez el brazo haya sobrepasado un
cierto ángulo de oscilación, por ejemplo el ángulo representado
en la figura 2, el eje 11 se moverá hacia abajo y hacia el punto
5 to frontal de apoyo, quedando contra la superficie de apoyo 13.
Cuando se ha alcanzado el punto de apoyo frontal, el brazo de
fijación habrá alcanzado la posición de oscilación representada
por las líneas continuas de la figura 2. Si se permite ahora al
brazo de fijación 6 oscilar hacia atrás, hasta la posición indi-
10 cada fundamentalmente por las líneas continuas de la figura 1,
el brazo quedará bloqueado contra las patas frontales 4, 5 del
bastidor, con la pieza de material entre ellas. El hecho de que
el brazo se proyecta ligeramente entre las patas del bastidor
hace que la pieza de material quede ligeramente doblada en forma
15 de una "U", de manera que queda fijada con seguridad. En tal ca-
so, el medio se encontrará en posición de fijación, permitiendo
el transporte de la pieza de material a lo largo de un transpor-
tador con objeto de llevarla a otra estación de trabajo. Cuando
se desee sacar la pieza de material, puede hacerse de dos maneras
20 diferentes. El modo más sencillo consiste en tirar de la pieza
en sentido hacia abajo, de manera que el brazo de fijación pueda
pasar entre las dos patas 4, 5 del bastidor, las cuales flexan
un determinado valor, hasta el punto que permiten que el brazo
de fijación pueda oscilar hacia abajo hasta la posición que, en
25 la figura 1, se indica con líneas de trazos y puntos. El brazo
de fijación 6 está dispuesto de tal modo que para soltarse ha-
ciéndolo oscilar hacia abajo al mismo tiempo que se vence una
fuerza que actúa sobre el mismo, siendo dicha fuerza considera-

blemente mayor que la necesaria para hacer oscilar el brazo hacia arriba. Cuando tenga que insertarse una nueva pieza de materias, el brazo de fijación puede volver a su posición aplicando una ligera presión al extremo 22 del mismo, lo cual hace que el brazo de fijación se desplace a su posición posterior del punto de oscilación trasero. Alternativamente, resulta posible, para la pieza de material, tal como se ha dicho antes, hacer que ésta se suelte automática o manualmente por medio del accionamiento de la palanca 18, haciendo mover al brazo de fijación 6 hasta su punto de oscilación posterior, de manera que se desprenda la pieza de material.

La forma de realización según las figuras 5 y 6 presenta, en principio, el mismo sistema de funcionamiento en lo que respecta a la acción del brazo de fijación. En esta segunda ejecución, aquellos componentes iguales a los ya aparecidos en la primera ejecución presentan referencias equivalentes, pero con la adición de 100. En este caso, el mecanismo para sostener el brazo de fijación 106 en su punto de oscilación frontal está hecho de manera diferente. En esta forma de ejecución, la ranura 112 tiene forma recta, habiendo sido añadida a la misma una larga varilla de accionamiento 128, la cual se extiende dentro de la pata posterior del bastidor, entre la fijación superior 115 del mecanismo de resorte 114 y el extremo posterior del brazo de fijación 106. La varilla de accionamiento 128 es capaz de poder moverse entre una posición superior, tal como se representa en la figura 5, y una posición inferior, como se representa en la figura 6, de un modo que se describirá con detalle más abajo. La sección presentada en las figuras 5 y 6 se considera extendido

centralmente, de lo cual se desprende que la varilla de accionamiento 128 está dividida en la parte inferior en dos espigas 129 que se extienden a lo largo del interior de las dos piezas laterales 109; dichas espigas tienen como objeto trabajar con las clavijas 111 del brazo de fijación 106 de manera que, con la varilla de accionamiento 128 en su posición inferior, según la figura 6, el brazo de fijación 106 se mantiene en la posición frontal de oscilación, gracias a la interacción entre los bordes frontales 130 y dichas espigas y clavijas. El brazo de fijación 106 también está hecho con una uña 131 perpendicular hacia arriba en su extremo posterior, la cual puede meterse en el espacio existente entre las dos espigas 129, de manera que no se interfiere con ellas y asegurando además la posición del brazo de fijación para efectuar su movimiento desde su punto de oscilación posterior a su punto de oscilación frontal, a través de la interacción con la pared 132 de la pieza posterior 108, al oscilar desde su posición de lanzamiento hacia abajo, y en sentido hacia arriba. La uña perpendicular 133, dirigida hacia atrás, sirve para mover la varilla de accionamiento 128 desde su posición inferior a su posición superior, mientras que el brazo de fijación 106 está oscilando hacia abajo. Esto puede verse en las vistas esquemáticas de las figuras 7, 8 y 9, las cuales muestran una sección tomada a lo largo de la sección central representada en las figuras 5 y 6, y aún más exactamente a través de una de las espigas 129, en conexión a la cual la uña 131, dirigida hacia atrás, no está en la sección y por tanto no se representa para mejora de claridad.

Nuevamente con referencia a las figuras 5 y 6, es evidente

que el brazo de fijación 106 también tiene dos partes y se halla articulado en un punto 134, de manera que, en determinadas circunstancias, el brazo puede oscilar hacia arriba sin ser movido del punto de oscilación frontal al punto de oscilación posterior. En este caso, el brazo de fijación 106 es preferible que esté hecho de un material de alto grado de elasticidad, de manera que la elasticidad propia del material pueda ser utilizada para proporcionar dicho funcionamiento articulado.

El uso del medio según la segunda forma de realización se explica utilizando como referencia a las figuras 5 a 9. La posición inicial es aquella en la cual la pieza de material 135, representada en sección en la figura 6, se halla firmemente sujeta entre el extremo externo 122 del brazo de fijación 106 y las dos patas frontales 104.

Por consiguiente, la varilla de accionamiento se encuentra en su posición inferior, cuando sus espigas 129 evitan a las clavijas 111 que se desplacen de su punto de oscilación frontal bajo el efecto del mecanismo de resorte 114, de modo que hacen que la pieza de material quede sujeta tal como se ha descrito antes. La interacción entre la varilla de accionamiento 128 y las clavijas, también puede verse en la figura 9. Al tirar de la pieza de material 135 hacia abajo, el brazo de fijación 126 se verá obligado a seguirla como consecuencia de la fricción existente entre el extremo 122 del brazo de fijación y la pieza de material, en cuyo caso la uña 133, dirigida hacia atrás, será obligada a apoyarse contra el costado inferior 136 de la varilla de accionamiento 128 y levantará a la misma, de forma que los bordes inferiores de las espigas adoptan una posición por encima de las clavijas

111, en cuyo caso el brazo de fijación será movido por efecto del mecanismo de resorte 114 hasta su posición de oscilación posterior, según las figuras 5 y 7, por el movimiento de las clavijas 111 a lo largo de la ranura recta 112.

5 Cuando se tiene que insertar una nueva pieza de material, el brazo de fijación se mueve hacia arriba con el resultado de que, tal como se puede ver en la figura 5, la uña 136, dirigida hacia arriba, hará debido a su contacto con la pared 132 que las clavijas del brazo de fijación se muevan hacia delante hasta que la varilla de accionamiento 128 caiga por efecto del mecanismo de resorte 114, el cual se encuentra a tensión contra un punto de apoyo 136 de tal manera que se aplica una fuerza hacia abajo en la varilla de accionamiento.

10 Por analogía con la posibilidad alternativa de la primera forma de realización, se puede utilizar un sistema manual o automático de disparo, mediante la palanca de control 118, cuya actuación ocasionará la elevación de la varilla de accionamiento 128 y se producirán los sucesos correspondientes, tal como se han descrito anteriormente.

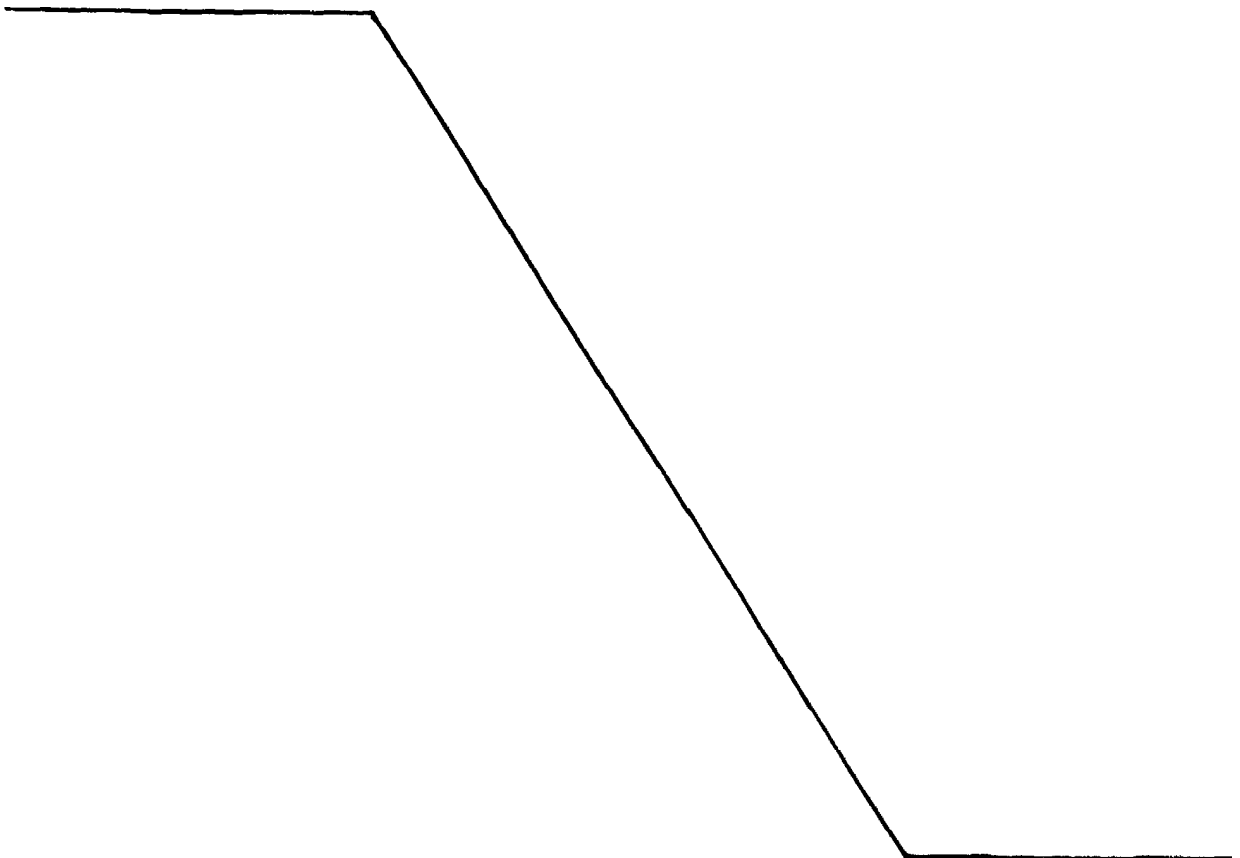
15 En las figuras 10, 11 y 12 se muestra una tercera forma de realización que difiere, en ciertos aspectos, de las ejecuciones precedentes. Las piezas correspondientes han recibido las mismas referencias, pero con la adición de 200. De acuerdo con este ejemplo, también, la parte central del medio de fijación consiste en un brazo de fijación 206 que forma puente con un espacio entre una pata posterior 203 del bastidor y, en este caso, sólo tiene una pata frontal 204 del bastidor. El brazo de fijación 206, en este caso, es preferible que esté hecho de un material elástico y que esté dividido en dos partes articuladas entre sí alrededor

de un punto de articulación 234. En lugar de dos patas de bastidor que sean elásticas entre si, la pata frontal 204 del bastidor presenta, en este caso, un tope 237 que, normalmente, forma un tope limite contra el cual se mantiene la pieza de material 235. La articulación del brazo de fijación 206 es tal que ésta se facilita hasta que se ha alcanzado un determinado ángulo entre las dos partes articuladas sin que se ejerza gran resistencia, pero la consecución de la articulación sólo se consigue después de superar una mayor fuerza.

10 Asi pues, la pieza de material 235 se mantiene por efecto de la fricción entre el brazo de fijación y la pieza de material, en cuyo caso se puede soltar la pieza tirando de la misma hacia abajo, con lo cual el brazo de fijación puede pasar el tope límite 237, debido a la deformación elástica, gracias a lo que el espacio del puente se abre, cuando la posición que se indica por 15 la línea de trazos y puntos de la figura 12 será adoptada. Alternativamente, se puede facilitar el lanzamiento apretando a mano el punto de articulación 234 desde abajo, cuando el brazo de fijación 206 adoptará la posición indicada con línea continua en 20 la figura 12.

El retorno del brazo de fijación 206 a una posición por encima del tope límite 237 se produce con una mínima resistencia dado el hecho de que el brazo de fijación, al entrar en contacto con el tope límite, se dobla con gran facilidad alrededor del punto de articulación 234, de modo que el brazo de fijación sobrepasa sin problema el tope límite, cuando una pieza de material 25 puede ser introducida y sostenida entre el brazo de fijación y la pata 204 del bastidor.

El invento no queda limitado a las formas típicas de realización que se han descrito arriba y que están representadas en los dibujos, sino que puede ser modificado dentro del ámbito de las siguientes reivindicaciones de patente. Por ejemplo, el medio según las figuras 5 y 6 no tiene que estar provisto con la función articulada que divide al brazo de fijación en dos partes articuladas entre sí. Además, ni la primera ni la segunda formas de ejecución tienen que presentar necesariamente el mecanismo separado de disparo con la palanca 18. Así mismo, tampoco es necesario que el tope consista en dos patas del bastidor, tal como ocurre en la primera y segunda forma de realización, sino que puede consistir en un puente como el representado en la tercera ejecución, el cual también puede combinarse con el movimiento de retorno del brazo de fijación mediante la adopción de dos diferentes puntos de oscilación.



REIVINDICACIONES

5 1.- Dispositivo para fijar objetos, comprendiendo un brazo de fijación (6) montado de manera que pueda oscilar en un bastidor (22) el cual está dispuesto de tal forma, con el medio en una posición de sujeción, que es forzado contra una superficie del bastidor con el objeto situado entre ambos y el cual oscila desde la posición de sujeción a la de lanzamiento, caracterizado en que dicha superficie forma un tope límite para el brazo de fijación, dispuesto de tal manera que restringe el movimiento oscilante del brazo de fijación (6) en uno de los sentidos de oscilación, y en que el medio incorpora mecanismos (7, 12/112/234) para volver a colocar al brazo de fijación de modo que pueda oscilar más allá del tope límite en una posición de lanzamiento.

15 2.- Dispositivo de acuerdo a la reivindicación 1, caracterizado en que dichos mecanismos para retornar (7, 12/112/234) incluyen un elemento de soporte (7) en el que va montado el brazo de fijación (6) de manera que pueda oscilar en dicho bastidor y en que el citado elemento de soporte puede ser ajustado con respecto a su eje (11) entre dos posiciones predeterminadas, de forma que la distancia entre el eje y el mencionado tope límite cambia como resultado de que el brazo de fijación, en una de las posiciones del eje, puede oscilar más allá del tope límite para alcanzar la posición de lanzamiento.

25 3.- Dispositivo de acuerdo a la reivindicación 1 ó 2, caracterizado en que el brazo de fijación (106/206) oscila, por lo menos, en un punto (134/234) de manera que puede oscilar en un sentido para conseguir la readopción de la posición de lanzamiento.

to sólo hasta que un extremo delantero (22/122) del brazo de fijación pueda pasar el tope límite (237).

4.- Dispositivo de acuerdo a la reivindicación 2, caracterizado en que dicho elemento de soporte (7) comprende a dicho eje (11/111) para el brazo de fijación (6) y, por lo menos, una ranura (12) en una parte del citado bastidor (2) en la cual el eje esta preparado para volver a colocarse entre un punto de oscilación delantero y un punto de oscilación posterior.

5.- Dispositivo de acuerdo a la reivindicación 4, caracterizado en que el tope límite (237) está previsto que sea elástico al producirse un movimiento forzado de oscilación del brazo de fijación (206) hacia la posición de lanzamiento.

6.- Dispositivo de acuerdo a la reivindicación 5, caracterizado en que otra parte (4, 5/104/204) de dicho bastidor (2) comprende el tope límite y dos patas elásticas con un elemento de unión desplazable a lo largo de las mismas a fin de ajustar las propiedades elásticas de dichas patas.

7.- Dispositivo de acuerdo a la reivindicación 5, caracterizado en que el eje (11/111) del brazo de fijación (6/106) está preparado para ser desplazado desde su punto de oscilación delantero al posterior en conexión con dicho movimiento de oscilación forzado del brazo de fijación a la posición de lanzamiento, y para ser ajustado a su punto de oscilación delantero en conexión con un movimiento de oscilación del brazo de fijación a su posición de sujeción.

8.- Dispositivo de acuerdo a la reivindicación 2 ó 7, caracterizado por comprender un mecanismo de disparo (17) para un ajuste activo de la clavija (11/111) del brazo de fijación (6) a

su punto de oscilación posterior en que el brazo de fijación puede oscilar libremente más allá del tope límite.

5 9.- Dispositivo de acuerdo a la reivindicación 8, caracterizado en que el dispositivo forma parte de un transportador colgado y está preparado para la sujeción durante el transporte de objetos entre estaciones predeterminadas y en que los elementos de accionamiento (19) están colocados en una o varias estaciones y preparados para activar el mecanismo de disparo (17) al paso del dispositivo con el propósito de volver el brazo de fijación a la posición de lanzamiento.

10 10.- Dispositivo para fijar objetos.

Según se describe y reivindica en la presente memoria descriptiva que consta de 17 hojas foliadas y escritas a máquina por una sola cara.

15 Madrid, a 22 Julio 1.985

p.a.



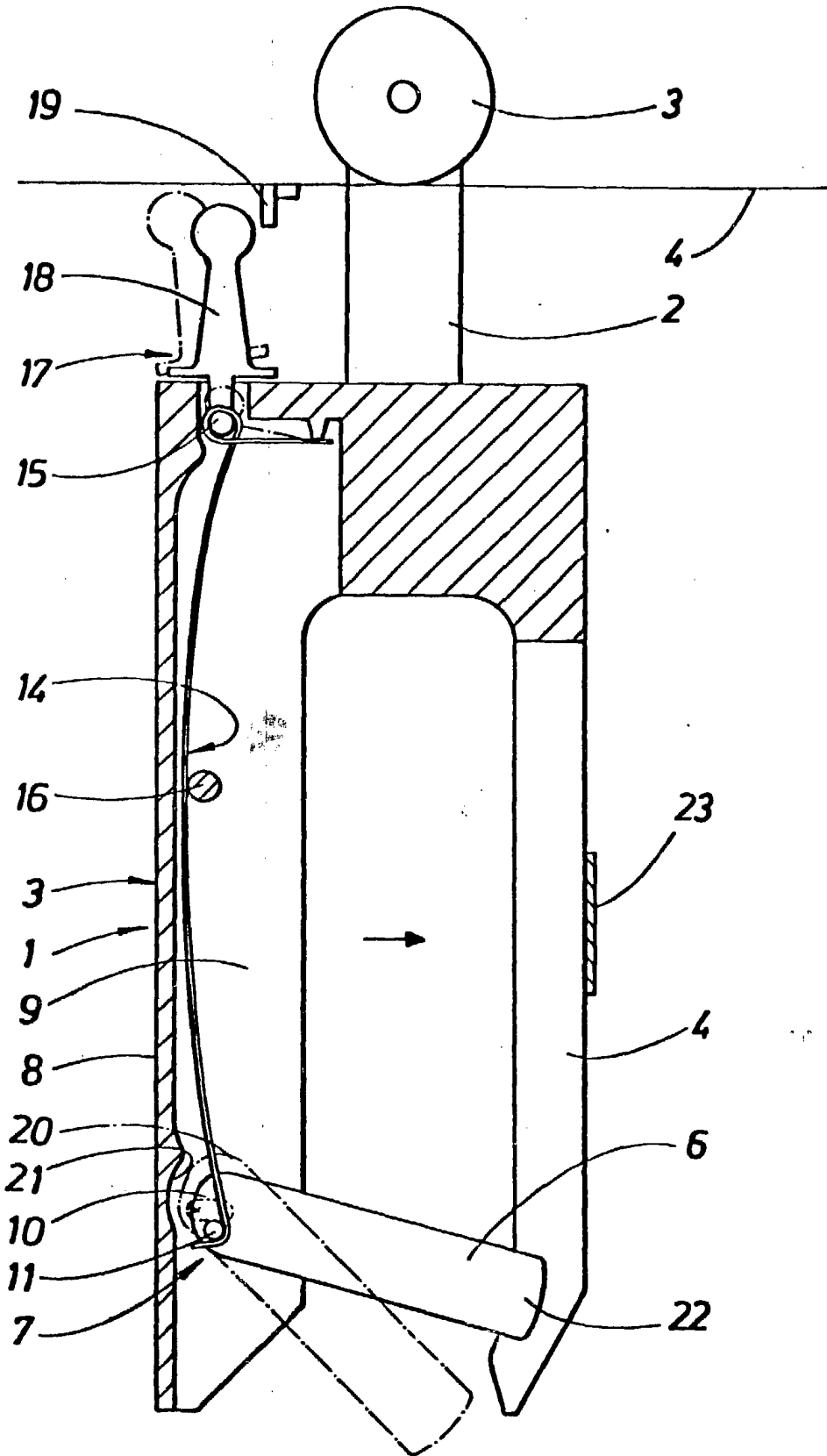


FIG. 1

Madrid, a 22 Julio 1985
p.a.

JAIMÉ ISERN,
P. P.
Atestado, M.ª LUISA ISERN CUM

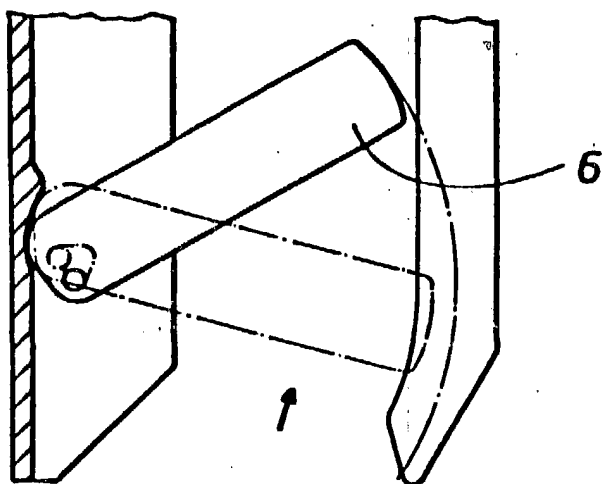


FIG. 2

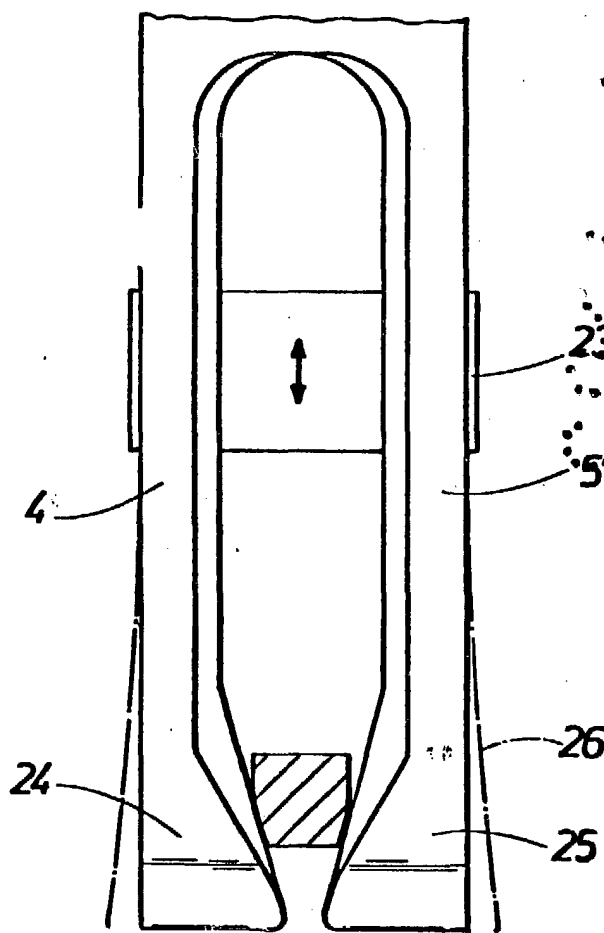


FIG. 3

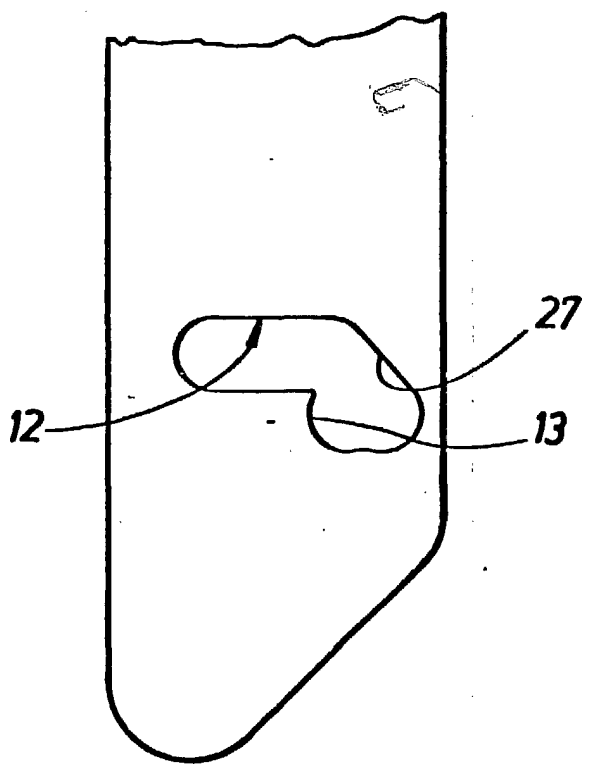
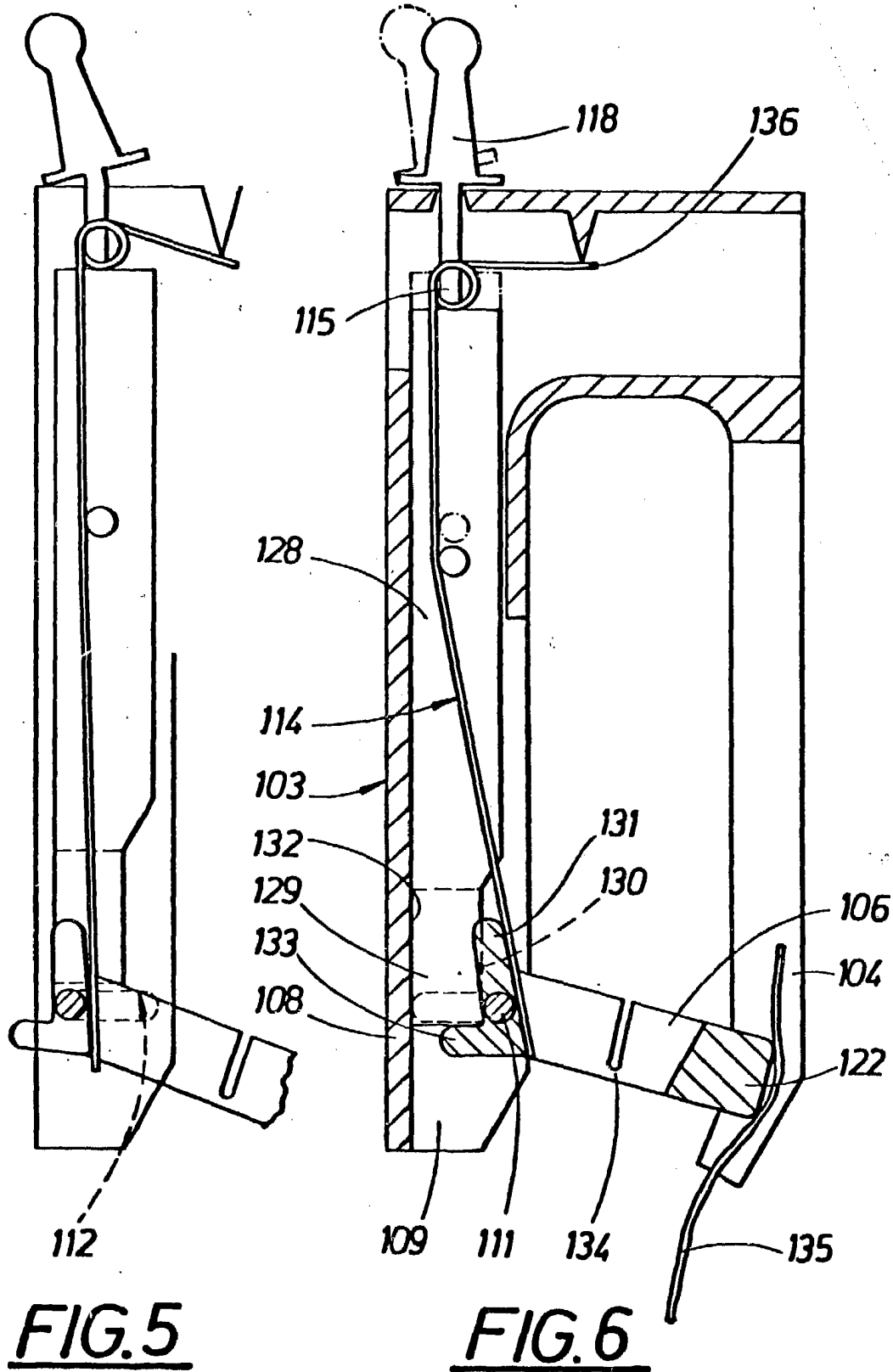


FIG. 4

Madrid, a 22 Julio 1985
P. a.

~~JAIMESERNI~~
P. D.

Firmado: M.ª LUISA ISERN CUYAS



Madrid, a 22 Julio 1985
P.a.

JUAN ISERNI
P. P.
Procedi M.ª LUISA ISERNI CURAS

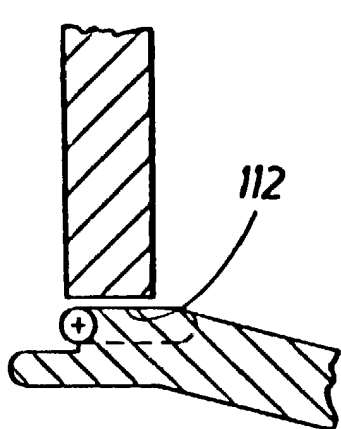


FIG. 7

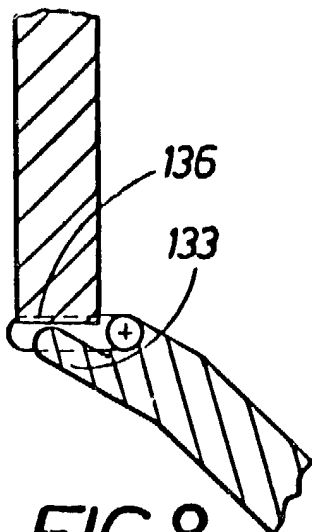


FIG. 8

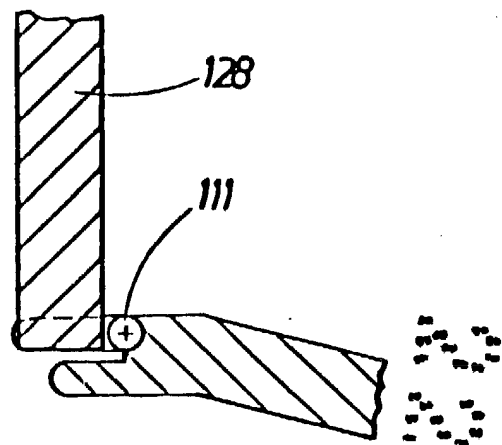


FIG. 9

Madrid, a 22 Julio 1985

P. B.

JAIMÉ IGERN

P. B.

Firmado: M.ª LUISA IERN CUYAS

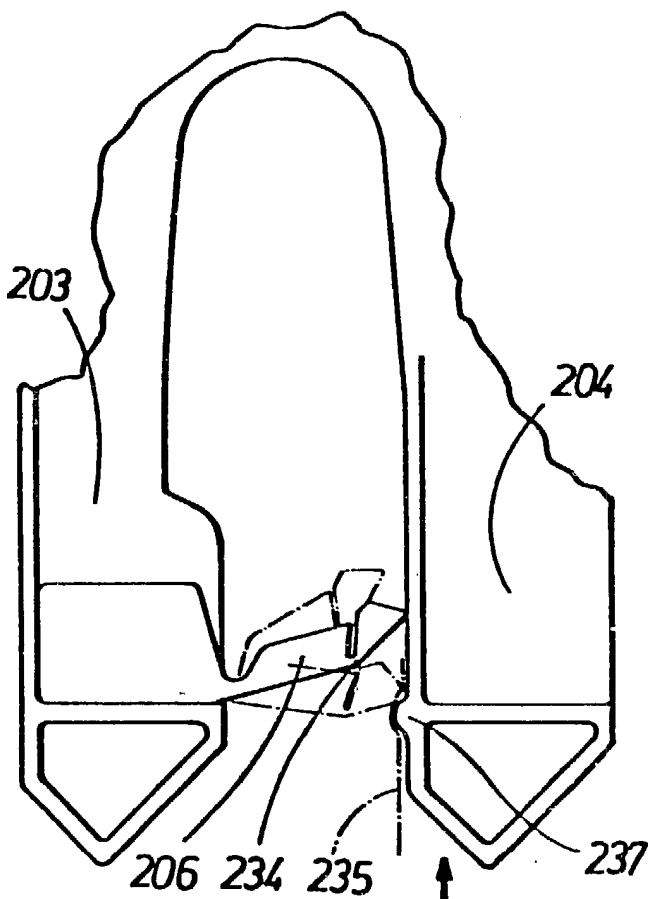


FIG. 10

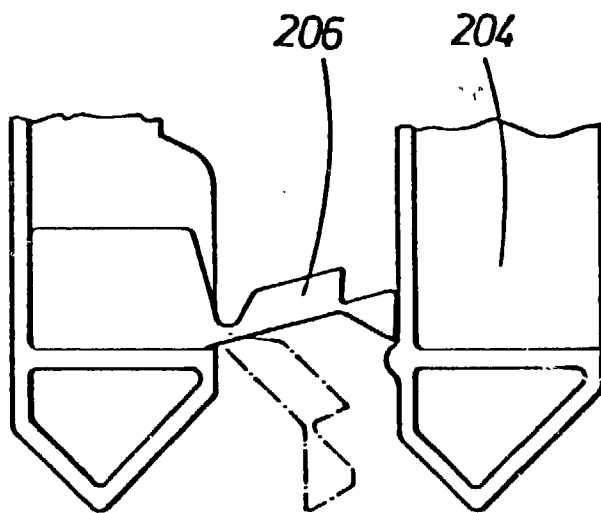


FIG. 12

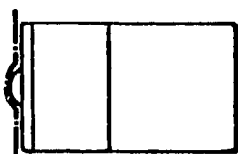


FIG. 11