

320723



320723

MEMORIA DESCRIPTIVA

correspondiente a la solicitud de concesión de un...

PATENTE DE INVENCION

SOLICITANTE: GIUSEPPE RUSSO

RESIDENCIA: No. 81, Via A. Leonori, ROMA, ITALIA.

ENUNCIADO: "DISPOSITIVO DE MANDO PARA PERSIANAS
GRADUABLES".

Prioridad: Patente italiana n.º 11/102 del 19.12.1964



320723 14

1 La presente invención tiene por objeto un dispositivo de mando perfeccionado para persianas graduables.

5 Como es sabido, en el terreno de las persianas graduables se ha extendido hace tiempo el uso del denominado mando único, es decir un mando que determina el desplazamiento vertical de las lamas e igualmente su orientación. Sin embargo, este mando único presenta varios inconvenientes, sobre todo en lo que respecta a la regularidad de funcionamiento y desgaste de las partes sometidas a fricción.

10 Objeto de la invención es el de realizar un dispositivo del género citado en el que se eliminan por completo los mencionados inconvenientes.

15 Según la invención, se preve un dispositivo que comprende un árbol horizontal giratorio por mando, por lo menos un par de rodillos solidarios del citado árbol en su rotación y desplazables horizontalmente para determinar el enrollamiento ordenado sobre los rodillos mismos de las cuerdas de elevación, y un manguito cilíndrico montado sobre cada uno de los citados rodillos, coaxiales con los mismos, enlazado a las tiras de mando de la orientación de las lamas y provisto de elementos de fricción adaptados para hacer girar al manguito junto con el rodillo en la fase inicial de rotación de este último, para regular la orientación de las lamas, y para friccionarlo contra el mismo rodillo durante la restante rotación determinada por el órgano de mando del citado árbol.

20 Seguidamente se describirá la invención con referencia a los dibujos adjuntos, que representan a título ilustrativo y no limitativo una forma preferida de realización de la invención, y en los cuales:

La figura 1 es una vista parcial desde arriba del dispositivo según la invención.

30 La figura 2 es una vista similar a la figura 1, que ilustra

320723



1

la posición de fin de recorrido del enrollamiento.

La figura 3 es una sección según el plano III-III de la figura 2.

5

Las figuras 4 y 5 son dos vistas en sección transversal según el plano IV-IV de la figura 2, que muestran el funcionamiento del manguito de regulación de la orientación de las lamas; y

La figura 6 es una vista detallada y en perspectiva, que muestra el manguito de mando de la orientación de las lamas.

10

Con referencia a los dibujos, el dispositivo comprende una envoltura 1, situada en la parte superior de la persiana, en cuyo interior va montado un árbol giratorio de sección cuadrada realizado en dos segmentos 2 y 3 uno a continuación del otro y enlazados por un rodillo 4 de caucho duro, u otro manguito análogo. En los dibujos, se ilustra un solo rodillo 4, pero se entiende que el dispositivo comprende 2 ó mas de ellos, según las dimensiones de la persiana.

15

Un extremo del rodillo 4 se hace solidario del árbol 2 mediante el tornillo de bloqueamiento 5, mientras que en el otro extremo 6 hay un orificio cuadrangular correspondiente a la sección del árbol 3, de manera que el rodillo 4 puede girar junto con el árbol y desplazarse simultáneamente en dirección axial, por efecto del tubo fileteado 7 fijado al árbol 2 mediante los tornillos 8. El fileteado del tubo 7 se acopla a un cubo 9 sustentado por el diafragma fijo 10, de manera que la rotación del árbol 2 efectúa un desplazamiento del rodillo 4 con simultáneo enrollamiento de la cuerda 11 que realiza la elevación de la persiana. La citada cuerda 11 presenta un extremo 12 fijado sobre el rodillo 4, de manera que la rotación y simultáneo desplazamiento del rodillo tengan por efecto el enrollamiento ordenado de dicha cuerda, como se ve en las figuras 2 y 3. La rotación del conjunto se realiza mediante un par cónico 13 y 14 situado en el extremo de una varilla de mando montada sobre la articulación 15, o también mediante un

20

25

30

320723



1 motor eléctrico, no ilustrado. El recorrido del tubo fileteado 7 (y por consiguiente el desplazamiento del rodillo 4) está delimitado por la tuerca 16 adosada a la tuerca de bloqueamiento 17.

5 Sobre el rodillo 4 va montado un manguito metálico 18 (figura 6) que tiene una sección en C y lleva en sus dos extremos dos collares 19 fijados en 20 y realizados de resina sintética u otro material térmicamente equivalente. Entre los bordes 21 del manguito y los collares 19 se insertan unos muelles laminares 22 cuya finalidad es la de comprimir elásticamente a los collares 19 contra el rodillo 4, como se ve particularmente en las figuras 3, 4 y 5. El manguito 18 va montado coaxialmente al rodillo 4 entre dos pares de aletas fijas 23 cuya finalidad es impedir el desplazamiento axial de aquel, y entre los dos elementos (manguito y rodillo) hay un espacio suficiente para permitir el normal enrollamiento de la cuerda 11, como se ve en la figura 3.

15 Encima del manguito 18 se apoyan las tiras 24 y 25 (figuras 4 y 5) que realizan la orientación de las lamas 26. Dichas tiras presentan sus extremos 27 fijados sobre los ganchos 28 sostenidos por el propio manguito.

20 El funcionamiento es el siguiente. Partiendo de la posición de la figura 4, la rotación inicial del rodillo 4 tiene por efecto la rotación del manguito 18 que es arrastrado por aquel; por consiguiente, se produce el comienzo del enrollamiento de la cuerda 11 y la simultánea rotación de las lamas 26, como se indica en la figura 5. Continuan-
do la rotación del rodillo 4, la cuerda 11 sigue enrollándose, mientras
25 que el manguito 18, bloqueado por la tensión de la tira 24, permanece firme y se produce la fricción entre los collares 19 y el rodillo 4. Como se ha dicho anteriormente, los collares 19 están contru-
idos de ma-
terial ade-
cuado, como resina sintética o similar, presentando una gran
resistencia al desgaste; las tiras 24 y 25 no son sometidas a fricción,
30 por lo que su desgaste es prácticamente nulo. Una vez interrumpido el

320723



1 enrollamiento (o desenrollamiento) de la figura 11, para regular la
orientación de las lamas 26 basta con mover el mando (y por consiguiente
el rodillo 4) en uno de los dos sentidos, hasta obtenerse la orienta-
ción deseada).

5

REIVINDICACIONES

1. Dispositivo de mando para persianas graduables, caracte-
terizado por el hecho de que comprende un árbol horizontal, giratorio
por mando, por lo menos un par de rodillos solidarios del citado árbol
en su rotación y horizontalmente desplazables, para determinar el enro-
llamiento ordenado sobre los mismos rodillos de las cuerdas de eleva-
ción, y un manguito cilíndrico montado sobre cada uno de dichos rodi-
llos, coaxial a los mismos y enlazado a las tiras de mando de la orien-
tación de las lamas y provisto de elementos de fricción adaptados para
hacer girar al manguito junto con el rodillo en la fase inicial de ro-
tación de este último, a fin de regular la orientación de las lamas, y
para efectuar su fricción sobre el mismo rodillo durante la restante
rotación determinada por el órgano de mando del citado árbol.

10

15

20

2. Dispositivo según la reivindicación 1, caracterizado
por el hecho de que el citado manguito presenta una sección en C y los
referidos elementos de fricción están constituidos por dos collares de
material sintético u otro material adecuado, montados en los dos extre-
mos del manguito y presionados elásticamente contra el rodillo mediante
dos ~~mue~~-lles laminares montados entre el borde metálico del manguito y
los citados collares.

25

3. Dispositivo según las reivindicaciones 1 y 2, caracte-
rizado por el hecho de que el citado manguito es bloqueado contra despla-
zamientos axiales mediante un par de aletas laterales sostenidas por
la envoltura del conjunto.

30

4. Dispositivo según las reivindicaciones 1 a 3, caracte-
rizado por el hecho de que las tiras de mando de la orientación de las



320723

1 lamas están apoyadas por encima del citado manguito y están fijadas a este último a través de un par de ganchos formados en el citado manguito.

5 5. Dispositivo según las reivindicaciones 1 a 4, caracterizado por el hecho de que entre el cuerpo del manguito y el rodillo existe un espacio anular suficiente para permitir el enrollamiento ordenado de las cuerdas de elevación de las lamas sobre el citado rodillo.

10 6. Dispositivo según las reivindicaciones 1 a 5, caracterizado por el hecho de que el citado rodillo se desplaza axialmente durante la rotación por efecto de un tubo solidario del árbol de mando, que se atornilla en un cubo sostenido por un diafragma solidario de la envoltura.

15 7. Se reivindica por último como objeto sobre el que ha de recaer la Patente de Invención que se solicita: "DISPOSITIVO DE MANDO PARA PERSIANAS GRADUABLES".

Todo conforme queda descrito y reivindicado en la presente memoria descriptiva, que consta de seis páginas mecanografiadas y dibujos adjuntos.

20

Madrid, 14 Diciembre, 1965

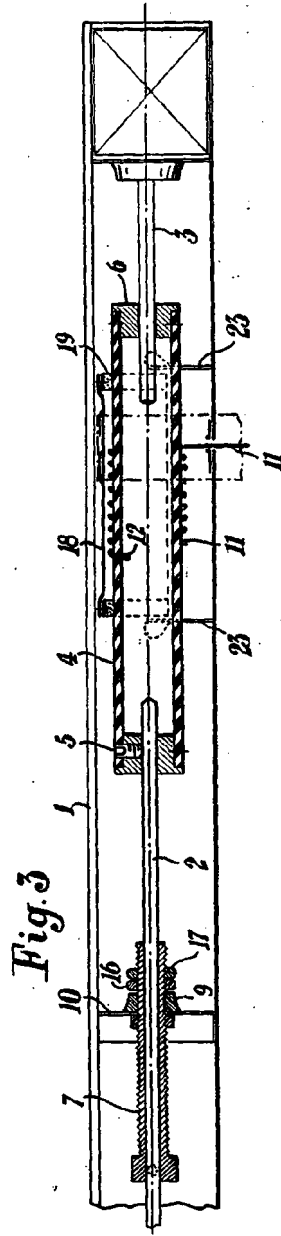
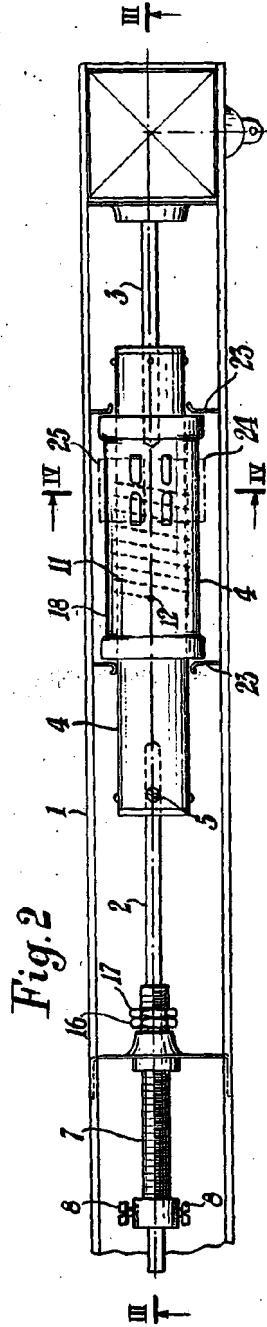
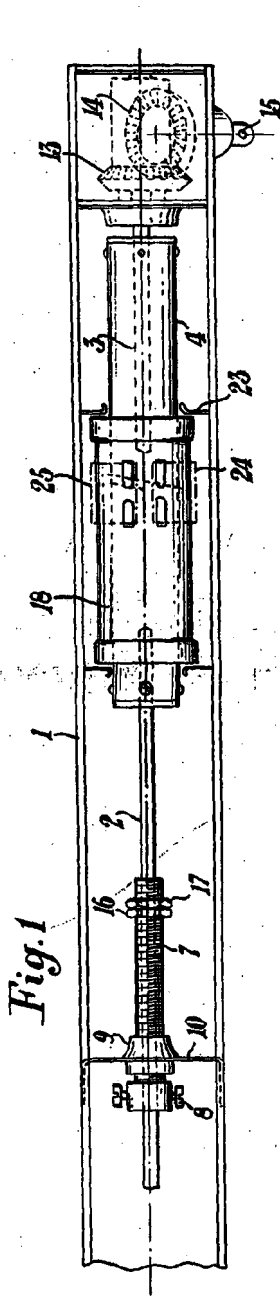
ALFONSO UNGRIA

P.P.

25

(Fdo. Juan Pedraza)

30



ESCALA VARIABLE
 MADRID, 14 DE DICIEMBRE DE 1965.
 RUFONSO UNGRIA
 P.º 29.



47 DIO

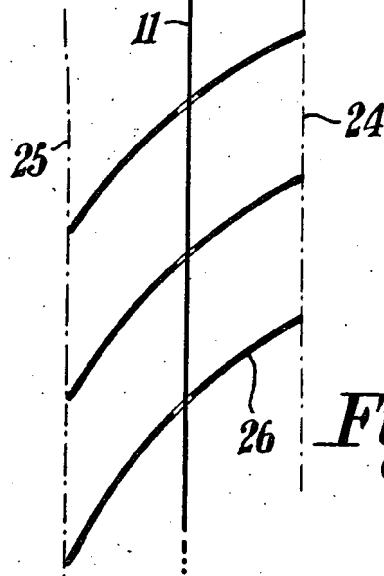
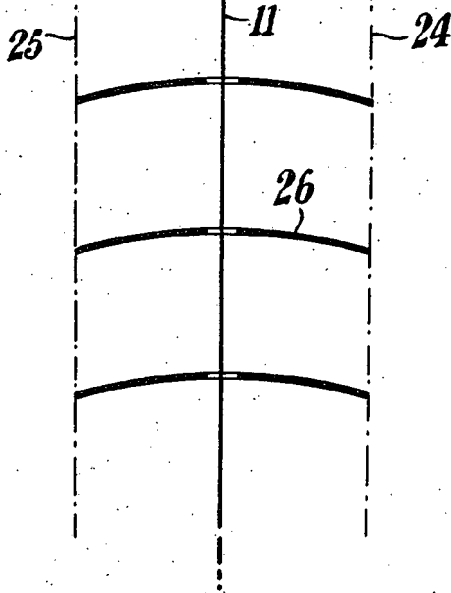
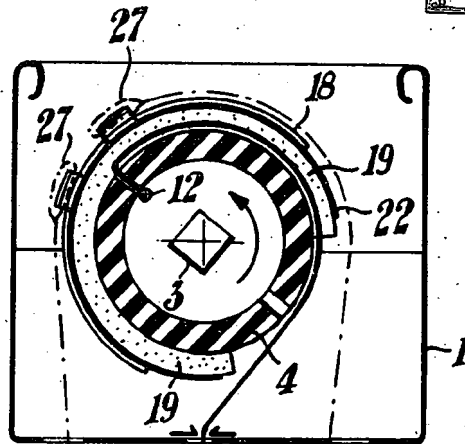
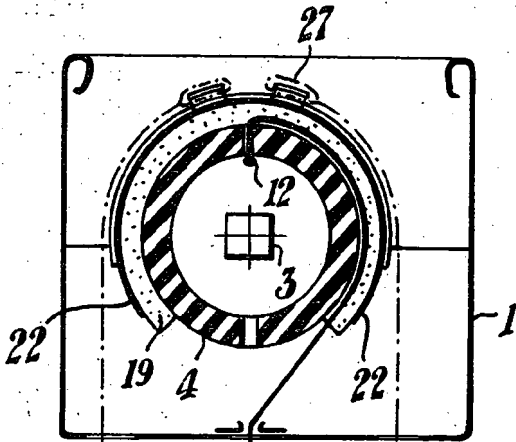
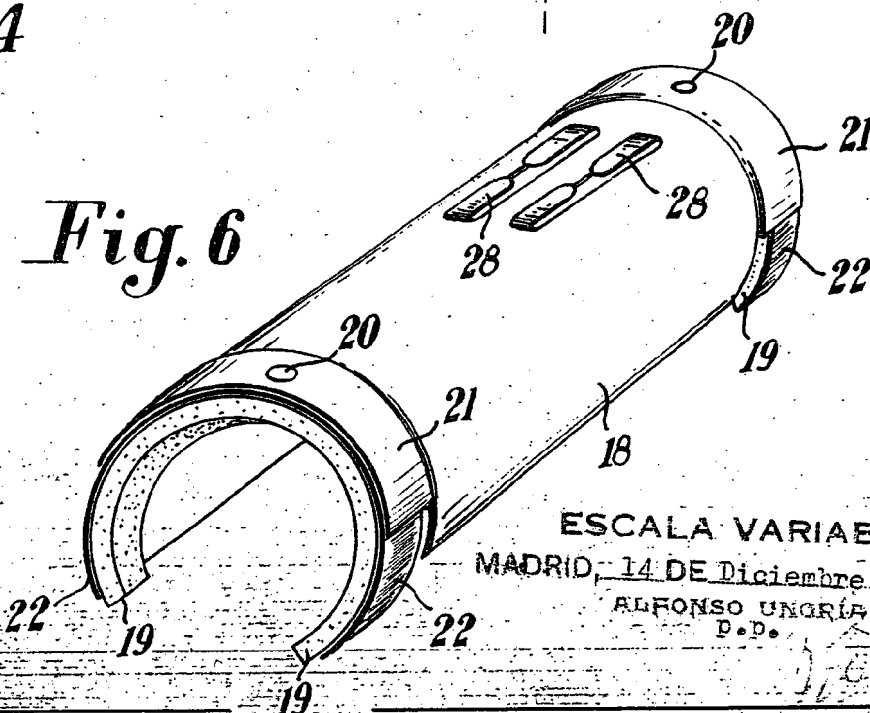


Fig. 5

Fig. 4

Fig. 6



ESCALA VARIABLE

MADRID, 14 DE Diciembre DE 1965

ALFONSO UNGRÍA
P. D.