



PATENTE DE INVENCION

19 ES 18 21 22 10 A1  
NUMERO 447601  
FECHA DE FUNDAMENTO 5 MARZO 1976



30 PRIORIDADES: 31 NUMERO			32 FECHA			33 PAIS		
47 FECHA DE PUBLICIDAD			51 CLASIFICACION INTERNACIONAL A47C			62 PATENTE DE LA QUE ES DIVISIONARIA		
54 TITULO DE LA INVENCION "PERFECCIONAMIENTOS INTRODUCIDOS EN ASIENTOS ESCAMOTEABLES CON AUTOMATISMO SINCRONIZADO EN LA MANIOBRA DE EVOLUCION DE LA POSICION DE SERVICIO A LA DE PLEGADO, Y VICEVERSA".								
71 SOLICITANTE (S) MANUFACTURAS VEGA, S.A.								
DOMICILIO DEL SOLICITANTE Idaizabal s/n - <u>URNIETA</u> - (Guipúzcoa)								
72 INVENTOR (ES) D. LUIS VEGA URDANOZ.								
73 TITULAR (ES)								
74 REPRESENTANTE D. MIGUEL FERNANDEZ-LOAYSA PINZON.								

JMR/ag.-5381-C

1 La presente memoria descriptiva tiene  
como fin la declaración del objeto sobre el que ha de recaer  
el privilegio de explotación industrial y comercial exclusivo  
5 en el territorio nacional de una Patente de Invención de acuer-  
do con la vigente Legislación, que, como el enunciado indica  
se trata de "PERFECCIONAMIENTOS INTRODUCIDOS EN ASIENTOS ES-  
CAMOTEABLES CON AUTOMATISMO SINCRONIZADO EN LA MANIOBRA DE  
EVOLUCION DE LA POSICION DE SERVICIO A LA DE PLEGADO, Y VICE-  
10 VERSA".

Las actuales condiciones de habitabi-  
lidad en pisos domésticos o en establecimientos de otros ti-  
pos, exigen el máximo aprovechamiento de espacio en cuanto  
al mobiliario en general; y en tal sentido el problema de  
instalación que plantean las sillas se ha venido solucionando  
15 con la utilización de las ya clásicas sillas plegables que  
cuando no se usan pueden ser recogidas y dispuestas en espa-  
cios destinados a este fin.

Pero esta solución plantea numerosos  
inconvenientes, derivados tanto por las molestias que comporta  
20 la necesidad de buscar las sillas y acarrearlas desde el lu-  
gar donde están plegadas hasta el lugar donde van a ser uti-  
lizadas, como por la necesidad de disponer de espacios libres  
para la colocación de estas sillas en la situación de plega-  
do, todo lo cual se conjunta en la aparición de una serie de  
25 inconvenientes quizás superiores a las ventajas de aprovecha-  
miento de espacio inherentes a esta solución, siendo estos  
inconvenientes la razón por la cual no prospera en la debida  
medida esta solución consistente en la utilización de las si-  
llas plegables.

30 El objeto de la presente invención vie-

1 ne a resolver todos estos inconvenientes con una solución con-  
sistente en la disposición del asiento unido a un apoyo exte-  
rior a través de unos medios de sostén, pero con la dotación  
de una serie de movimientos y la incorporación de una serie  
5 de mecanismos que producen y enlazan sincronizadamente estos  
movimientos, de modo que con una sola y simple acción exterior  
manual o automática, se provoca la realización de toda una se-  
rie de movimientos enlazados y sincronizados, dando así lugar  
sin mas a la completa evolución del asiento desde la posición  
10 de desplegado o servicio a la posición de plegado o escamoteo  
y viceversa, eliminando así la necesidad de realizar las evo-  
luciones citadas mediante la aportación de una serie larga  
y costosa de maniobras y actuaciones manuales, al quedar re-  
ducido todo ello a una actuación provocada manualmente o pro-  
vocada por otros medios pero única y sencilla, con la impor-  
15 tante particularidad consistente en la sencillez estructural  
que observa la solución preconizada.

Para comprender mejor la naturaleza  
del invento, en el plano adjunto hacemos una representación  
20 esquemática de su utilización, no siendo en absoluto limitati-  
va y susceptible por ello de las modificaciones accesorias  
que no alteren las características esenciales.

La figura 1 es una perspectiva desde  
abajo del asiento con los perfeccionamientos objeto de la  
25 presente invención, estando el asiento en la posición de des-  
plegado en servicio.

La figura 2 es una vista en planta  
de la disposición en ese estado.

La figura 3 es una vista en alzado co-  
30 rrespondiente con secciones parciales.

1 La figura 4 es una vista frontal de la parte superior del apoyo en correspondencia con la fig. 3.

5 La figura 5 es una perspectiva del objeto de la invención en una fase intermedia entre la posición de servicio y la posición de plegado.

La figura 6 es una vista en planta correspondiente.

La figura 7 es la sección de alzado según la indicación de la figura 6.

10 La figura 8 es una vista frontal de la parte superior del apoyo en correspondencia con la fig. 7.

La figura 9 es una perspectiva del objeto de la presente invención en la situación de plegado.

15 La figura 10 es una vista en planta correspondiente.

La figura 11 es la correspondiente vista en alzado con sección parcial en el apoyo.

20 La figura 12 es una vista frontal de la parte superior del apoyo en correspondencia con la fig. 11.

25 Según la invención, el asiento (5) va suspendido en voladizo de un apoyo exterior (1) mediante un brazo de sosten (3) que entra en diagonal a sostener al asiento (5) por debajo, extendiéndose horizontalmente hasta el apoyo (1) con unión a unos elementos envolventes (2) solidarios entre sí y montados con giro libre en dicho apoyo (1), en este caso por medio de una arandela cojinete apoyada en un casquillo de asiento fijado al apoyo (1). Pero la envolvente superior (2) unida con la inferior portadora del brazo de sosten (3), tiene practicada una ranura helicoidal (14) de sección uniforme y con expansión a derecha e izquierda en

30

1 su terminación inferior (15), correspondiéndose dicha ranura  
helicoidal (14) de la envolvente cilíndrica superior (2) con  
otra ranura vertical rectilínea (16) practicada en el cuerpo  
del apoyo (1), siendo atravesadas ambas ranuras (14,16) por  
5 un mismo pitón o eje (17) solidarizado a una pieza (18) ajus-  
tada deslizantemente en el interior del apoyo (1), por ejemplo  
abrazada a un vástago-guía (19) emplazado en el interior de  
éste apoyo (1), de forma que la pieza interior constituye una  
guía corredera para el pitón (17) que, enraizado en ella, aso-  
10 ma al exterior pasando por la ranura vertical (16) del apoyo  
(1) y por la ranura helicoidal (14) de la envolvente cilíndri-  
ca superior (2), de manera que el movimiento vertical, alterna-  
tivo y guiado, del citado pitón (17) provoca el giro de la en-  
volvente cilíndrica superior (2) y de la inferior (2) con ella  
15 y consiguientemente, da lugar al movimiento radial del brazo de  
sosten (3) unido a esta, todo ello por efecto del roce del pi-  
tón (17) sobre los bordes de la ranura helicoidal (14) de la  
envolvente superior (2), movimiento que lleva al asiento (5)  
en un desplazamiento circular desde una posición de extracción  
20 a una posición de introducción, es decir, que el desplazamien-  
to vertical del pitón (17) arriba o abajo produce el despla-  
zamiento circular del asiento (5) de una posición a otra.

En tal sentido el pitón (17) está pro-  
visto de una cabeza terminal apropiada tanto para el enlace  
25 con el émbolo de un cilindro actuante, con recorridos verti-  
cales alternativos, por medio de impulsos eléctricos, hidráu-  
licos, o neumáticos, como para el enlace mecánico con un ti-  
rante (20) unido al mecanismo de extensión o recogimiento de  
una mesa o de otro mueble, con lo que se establecería el hecho  
30 de que con una acción exterior se produce el desplazamiento

1 circular del asiento (5) alrededor del apoyo (1), con la particularidad de que esta acción exterior puede ser manual o  
provocada automáticamente incluso como consecuencia de acciones en otros muebles, por ejemplo como derivación de la acción  
5 de plegado o desplegado de la mesa cuyas patas pueden estar constituidas por apoyos (1) portadores de los asientos (5).

Pero el brazo de sosten (3) no tiene establecida una relación directa con el asiento (5), sino que va enfundado por un elemento tubular (4) que es el que soporta al  
10 asiento con unión a él mediante abrazaderas (8), con la particularidad de que una pata (9) está montada en la vertical del asiento (5) con un enlace (21) que realiza la unión de dicha pata (9) al brazo de sosten (3) pero pasando por una ranura helicoidal (22) del elemento tubular (4). Y por otra parte existe  
15 una biela (11) que tiene un extremo unido al apoyo (1), por ejemplo a su casquillo-asiento, mientras que su otro extremo conecta con una pieza corredera guiada deslizantemente en una ranura longitudinal (12) del brazo de sostén (3), pero pasando por una ranura anular (13) del elemento tubular (4), de forma  
20 que en razón a la excentricidad de la biela (11) su extremidad ligada al elemento tubular (4) y al brazo de sosten (3) quedará diferentemente distanciada respecto al apoyo (1) en función de que el brazo de sostén (3) esté en una posición angular o en otra, provocando con ello la realización de movimientos de volteo y de traslación radial del asiento (5) en las evoluciones desde la posición de servicio a la de plegado y viceversa.  
25

Concretamente, la posición de servicio está determinada por el descenso del pitón (17) y la correspondencia con él de la expansión inferior (15) de la ranura helicoidal  
30 (14) practicada en la envolvente superior (2) del apoyo (1),

1 mientras que los demás elementos ocupan las posiciones rela-  
tivas que se muestran en las fig. 1,2,3 y 4, es decir que, tal  
como se aprecia, el asiento (5) está en posición de servicio  
apto para utilización. Con una acción exterior que provoque  
5 el ascenso del pitón (17), por ejemplo merced a un tiro del  
tirante (20), se provoca la rotación de las envolventes (2) res-  
pecto al apoyo (1), tal como en párrafos anteriores se ha ex-  
presado, girando con dichas envolventes (2) el brazo de sosten  
(3) y verificando con el asiento (5) un desplazamiento circular  
10 según las figuras 5,6,7 y 8; y por razón de este giro del  
brazo de sosten (3) con respecto al apoyo (1), se pone de ma-  
nifiesto la excentricidad de la biela (11) en una acción de  
deslizamiento por la ranura longitudinal (12) de dicho brazo  
de sostén (3) produciendo un consiguiente empuje del elemento  
15 tubular (4) merced al paso por su ranura anular (13), en un des-  
plazamiento axial de éste en acercamiento al apoyo (1); este  
desplazamiento longitudinal del elemento tubular (4) provoca  
sin más su rotación dando lugar al consiguiente volteo del  
asiento (5) unido a él, y ello se produce merced a la ranura  
20 helicoidal (22) por donde pasa el enlace (21) de la pata (9)  
que permanece en posición vertical por estar unida al brazo  
de sosten (3), produciéndose en resumen un movimiento de vol-  
teo del asiento (5) y un movimiento de acercamiento hacia el  
apoyo (1) en combinación y sincronización con el despla-  
25 zamiento circular, hasta alcanzar la posición de plegado, fi-  
guras 9,10,11 y 12, en la cual el asiento (5) queda volteado en  
posición próxima a la verticalidad y más acercado al apoyo (1).

Los diferentes enlaces podrán realizarse  
según cualquiera de las soluciones que ofrece la técnica ac-  
30 tual, y concretamente los enlaces de la biela (11) al apoyo (1)

1 y al brazo de sostén (3) pueden realizarse según múltiples po-  
sibilidades prácticas, habiéndose previsto que estos enlaces  
constituyan rótulas que hagan factible la dotación de un  
cierto juego a dichas bielas (11) en el sentido de absorber  
5 posibles desajustes en su acción.

Además, un respaldo (6) está unido al  
asiento (5) mediante bisagras (7), pero con la particularidad  
de la existencia de un tirante (23), que por una parte está  
articulado a la pata (9) mientras que por otra está articulado  
10 a una de las bisagras laterales (7), haciendo un recorrido  
oblicuo respecto al eje longitudinal del brazo de sostén (3) y  
del elemento tubular (4). Ello tiene la finalidad de que en  
la evolución del asiento (5) desde la posición de servicio a  
la de plegado y viceversa se produzca también sincronizadamen-  
15 te y en combinación el abatimiento y desabatimiento del respal-  
do (6) con relación al asiento (5); ello se produce como con-  
secuencia del movimiento de volteo del asiento (5) mientras  
que la pata (9) permanece en posición vertical, por lo cual en  
esta acción de volteo se producirá en un caso un tiro y en otro  
20 caso un empuje del tirante (23) respecto a la bisagra (7) a  
la que va articulado, dando lugar por lo tanto a la bascula-  
ción del respaldo (6) en la consecución de su abatimiento o de  
su desabatimiento con respecto al asiento (5), y tal como se  
ha dicho en un movimiento producido automáticamente y sincro-  
25 nizado como consecuencia del movimiento de volteo del  
asiento (5).

Se ha explicado así que el ascen-  
so o descenso del pitón (17) produce tanto el desplazamien-  
to circular del asiento (5) como su desplazamiento radial y  
30 su volteo, en combinación además con el abatimiento o des-

1 abatimiento de su respaldo (6), para evolucionar sin más manio  
bra desde la posición de servicio a la de plegado y viceversa.

5 Se ha hablado en párrafos anteriores  
de que la ranura helicoidal (14) de la envolvente (2) termina  
inferiormente en una expansión triangular (15), y ahora se pue-  
de aclarar con mayor amplitud su significación. En efecto la  
expansión (15) de la ranura (14) está dotada con una amplitud  
suficiente para que las envolventes (2) puedan realizar un movi-  
10 miento angular en un cierto ángulo sin encontrar por ello impe-  
dimentos en el pitón (17), de modo que estando el asiento (5)  
en la posición de servicio se podrá realizar un desplazamiento  
circular de él hacia uno o hacia otro lado en un ángulo sufi-  
ciente, desplazamiento circular que supone el giro del brazo  
de sostén (3) y de las envolventes (2) respecto al apoyo (1),  
15 estando esa expansión (15) practicada para que se pueda reali-  
zar este movimiento, de modo que en la posición de servicio  
el asiento no queda rígidamente suspendido del apoyo (1), sino  
que puede moverse un cierto ángulo hacia uno u otro lado sin  
ninguna consecuencia, para así favorecer la entrada o salida  
20 del usuario a él así como ciertos movimientos estando ocupán-  
dolo. Además la expansión (15) tiene una cierta altura, que  
va a permitir un cierto desplazamiento arriba-abajo de las en-  
volventes (2) sin que el pitón (17) lo impida, pero solo en es-  
ta situación correspondiente a la de asiento (5) en servicio;  
25 ello se ha hecho así porque se prevé constituir el apoyo (1)  
ligado a las envolventes (2) proporcionándolas, y con ellas al  
asiento (5), la posibilidad de un cierto ascenso o descenso  
libre, para que el asiento (5) no haga apoyo en el piso con  
dicha pata (9), y en consecuencia el asiento (5) puede rea-  
30 lizar estos desplazamientos junto con el brazo de sostén (3)

1 y las envolventes (2) sin ninguna consecuencia que lo impida  
en cuanto al pitón (17), en razón a la holgura que tiene en  
la terminación (15).

5 Con la particularidad de que la ranu-  
ra helicoidal (22) que establece la ligazón entre el elemento  
tubular (4) y el brazo de sostén (3) y que determina el movi-  
miento de volteo del asiento (5), tiene una terminación recta,  
que es la que queda en correspondencia con el enlace (21) en  
10 la posición de servicio, de forma que los movimientos circula-  
res limitados del asiento (5) en esta posición, aunque produz-  
can un cierto desplazamiento del elemento tubular (4) con res-  
pecto al brazo de sostén (3), no provocarán ningún volteo del  
asiento (5) dada la forma rectilínea de la ranura (22) en esa  
parte. Además dicha ranura (22) está constituida en esta rea-  
15 lización práctica de modo que presenta una primera parte rec-  
tilínea con el fin expuesto, y luego presenta la curvatura  
helicoidal para que produzca el volteo del asiento (5) y el  
plegado sobre él del respaldo (6) antes de rebasar un cierto  
recorrido en la evolución del asiento desde la posición de  
20 servicio a la de plegado, de forma que en el recorrido final  
ya no se produzca más movimiento de volteo, pero en cualquier  
caso y en función de los destinos puede variarse la forma de  
la ranura (22) en cuestión y en consecuencia el sincronismo  
del movimiento de volteo del asiento (5) y de abatimiento del  
25 respaldo (6).

Aunque en la descripción se ha previs-  
to y expuesto la existencia de la pata (9) para apoyo directo  
del asiento (5), se preven no obstante otras realizaciones  
sin la existencia de tal pata (9), y en las cuales el apoyo  
30 (1) y sus ligazones al asiento (5) estarán constituidos con

1 la suficiente resistencia para soportar al asiento (5) con  
el usuario sentado; en tales casos las funciones de la pata  
(9) ligazón de ranura helicoidal y actuación sobre el respal-  
do (6), estarán encomendadas a otros elementos sin que la  
5 disposición varíe en su sustancialidad; por ejemplo un vástago del brazo de sosten (3) llevará la ligazón del tirante (23) con el respaldo (6) e incluso determinará la ligazón de ranura helicoidal entre dicho brazo (3) y el elemento tubular (4), pero contando con que con esta u otras posibles  
10 soluciones técnicas diferentes la funcionalidad del sistema queda sin embargo inmutada en su sustancialidad.

Descrita suficientemente la naturaleza del invento, así como su realización industrial, sólo cabe añadir que en su conjunto y partes constitutivas, es posible  
15 introducir cambios de forma, materia y disposición en cuanto tales alteraciones no desvirtuen su fundamento.

El solicitante, al amparo de los convenios Internacionales sobre Propiedad Industrial se reserva el derecho de extender esta demanda a los países extranjeros,  
20 si fuera posible, reivindicando la misma prioridad de la presente solicitud.

Igualmente el solicitante se reserva el derecho de introducir en la presente invención cuantos perfeccionamientos sobre la misma puedan derivarse mediante la solicitud de los correspondientes Certificados de Adición en la  
25 forma señalada por la Ley.

N O T A:

La Patente de Invención que se solicita como nueva en España, por veinte años, de acuerdo con la  
30 vigente Legislación, deberá recaer sobre "PERFECCIONAMIENTOS

1 INTRODUCIDOS EN ASIENTOS ESCAMOTEABLES CON AUTOMATISMO SINCRONIZADO EN LA MANIOBRA DE EVOLUCION DE LA POSICION DE SERVICIO A LA DE PLEGADO, Y VICEVERSA", en todo de acuerdo con las siguientes,

5 REIVINDICACIONES:

10 1.-Perfeccionamientos introducidos en asientos escamoteables con automatismo sincronizado en la manioobra de evolucion de la posicion de servicio a la de plegado y viceversa, caracterizados porque el asiento va ligado a un apoyo exterior que comporta unos elementos envolventes giratorios solidarizados al brazo de sostén portador del mecanismo, con una ranura helicoidal en uno de ellos por donde pasa ajustadamente un pitón accionador en manioobra de ascenso y descenso, el cual está ligado correderamente al apoyo en sentido vertical pasando por una ranura recta de éste, produciendo en sus manioobras de ascenso o descenso un empuje lateral contra la ranura helicoidal que da lugar a un movimiento de giro de los elementos envolventes junto con el brazo de sostén y el asiento hacia uno u otro lado, para provocar su evolucion desde la posicion de servicio a la de escamoteado y viceversa en movimiento de desplazamiento circular, pero la ligazon del asiento está realizada no al brazo de sostén sino a un elemento tubular telescópico, que tiene entablada ligazon de ranura helicoidal con el brazo de sostén, y con la existencia de unos medios de transmision que como consecuencia del giro del brazo de sostén respecto al apoyo producen un desplazamiento axial en uno u otro sentido al elemento tubular, provocando con este desplazamiento la rotacion de dicho elemento tubular en razon a la ligazon de ranura helicoidal de él con respecto al brazo de sostén, de modo que la manioobra de ascenso o descen-

15  
20  
25  
30

1 so del pitón alojado en la ranura helicoidal de la envolvente  
del apoyo exterior provoca el desplazamiento circular del  
asiento y da lugar sincronizadamente al volteo y desplazamien-  
to radial de éste, en la consecución automática de las manio-  
5 bras de evolución desde la posición de plegado a la de servi-  
cio y viceversa.

2.-Perfeccionamientos introducidos en  
asientos escamoteables con automatismo sincronizado en la ma-  
niobra de evolución de la posición de servicio a la de plegado  
10 y viceversa, de acuerdo con la anterior reivindicación, carac-  
terizados porque los medios productores del desplazamiento  
axil del elemento tubular en sincronismo con el giro del brazo  
de sostén están constituidos por una biela, que tiene un ex-  
tremo articulado al apoyo mientras que su otro extremo está  
15 ligado correderamente a una ranura longitudinal del brazo de  
sostén pero pasando por una ranura anular del elemento tubu-  
lar, con una disposición excéntrica que se traduce en la rea-  
lización de un tiro o de un empuje en las acciones de giro  
del brazo de sostén respecto al apoyo, para provocar el des-  
20 plazamiento axil del elemento tubular dando lugar a la vez a  
su rotación hasta que en la posición de servicio el asiento  
queda en horizontalidad y ciertamente alejado del apoyo mien-  
tras que en la posición de plegado el asiento queda en proxi-  
midad a la vertical y menos alejado de dicho apoyo.

25 3.-Perfeccionamientos introducidos en  
asientos escamoteables con automatismo sincronizado en la ma-  
niobra de evolución de la posición de servicio a la de plegado  
y viceversa, de acuerdo con las anteriores reivindicaciones,  
caracterizados porque en una realización preferente no limi-  
30 tativa una pata vertical está unida, en correspondencia con

1 el centro del asiento, al brazo de sostén, pero pasando su en-  
lace por una ranura helicoidal del elemento tubular, en la  
materialización de la ligazón de ranura helicoidal entre dicho  
elemento tubular y el brazo de sostén, pero estando esta pata  
5 unida mediante uno o más tirantes a una de las articulaciones  
laterales del respaldo con respecto al asiento, de modo que  
en las evoluciones desde la posición de servicio a la de ple-  
gado y viceversa la propia acción de volteo del elemento de  
asiento, permaneciendo la pata vertical, da lugar al abati-  
10 miento o desabatimiento del respaldo con respecto a él, en  
acción producida sincronizadamente por el ó los tirantes como  
consecuencia de la variación de la posición angular de dicho  
asiento.

4.-Perfeccionamientos introducidos en  
15 asientos escamoteables con automatismo sincronizado en la ma-  
niobra de evolución de la posición de servicio a la de plegado  
y viceversa, en todo de acuerdo con las anteriores reivindica-  
ciones, caracterizados porque la ranura helicoidal de los ele-  
mentos envolventes del apoyo exterior rematan inferiormente en  
20 una expansión, preferentemente triangular, por donde queda pa-  
sando el pitón en la posición de servicio del asiento, con una  
holgura lateral que hace factible el giro libre de los elemen-  
tos envolventes en un cierto ángulo sin impedimento por parte  
del pitón, para permitir un cierto desplazamiento circular del  
25 asiento en la posición de servicio sin que ello redunde en  
otras consecuencias.

5.-Perfeccionamientos introducidos en  
asientos escamoteables con automatismo sincronizado en la ma-  
niobra de evoluciones de la posición de servicio a la de ple-  
gado y viceversa, en todo de acuerdo con las anteriores rei-  
30

1 vindicaciones, caracterizados porque la expansión en que re-  
mata la ranura helicoidal de los elementos envolventes del apo-  
yo exterior es tal que ofrece cierta holgura para el pitón en  
sentido vertical, a fin de hacer factible el ascenso y descen-  
5 so del elemento de asiento, junto con el brazo de sostén y los  
elementos envolventes, en la posición de servicio, a los efec-  
tos de que en esta posición el asiento pueda descender ante el  
peso del propio usuario para hacer apoyo en el piso con su  
propia pata, mientras que en los demás casos queda sostenido  
10 en voladizo sin hacer con ella apoyo en el piso, todo ello si  
se incluye esta facultad únicamente optativa.

6.-Perfeccionamientos introducidos en  
asientos escamoteables con automatismo sincronizado en la ma-  
niobra de evolución de la posición de servicio a la de plegado  
15 y viceversa, en todo de acuerdo con las anteriores reivindica-  
ciones, caracterizados porque la ranura helicoidal que estable-  
ce la ligazón entre el elemento tubular y el brazo de sostén,  
tiene una terminación rectilínea en sentido axial en la extremi-  
dad operante durante la posición de servicio, del asiento para  
20 que en esta posición los desplazamientos circulares limitados  
del asiento no produzcan ningún ángulo de volteo de él ni oca-  
sionen el abatimiento del respaldo, sino que únicamente puedan  
producir si acaso pequeños desplazamientos axiales del elemen-  
to tubular junto con el asiento con respecto al brazo de sos-  
25 ten, corriendo la ligazón de la ranura helicoidal por la ter-  
minación rectilínea de esta sin producir ninguna acción de vol-  
teo.

7.-PERFECCIONAMIENTOS INTRODUCIDOS EN  
ASIENTOS ESCAMOTEABLES CON AUTOMATISMO SINCRONIZADO EN LA MA-  
30 NIOBRA DE EVOLUCION DE LA POSICION DE SERVICIO A LA DE PLEGA-

1 DO Y VICEVERSA.

5 Según queda sustancialmente descrito  
en la presente memoria descriptiva que consta de dieciseis ho-  
jas mecanografiadas por una sola cara acompañada de sus corres-  
pondientes dibujos.

Madrid, [ 5 MAYO 1976 ]

El Agente Oficial.

SECRETARÍA DE ESTADO DE ECONOMÍA

JOSÉ VICENTE BARRIENTOS

10

15

20

25

30

Fig. 4

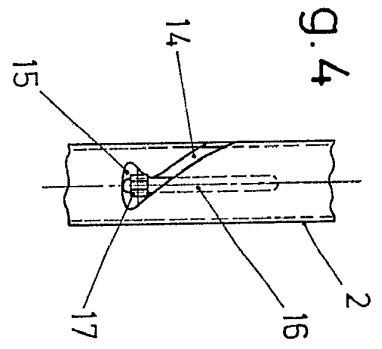


Fig. 3

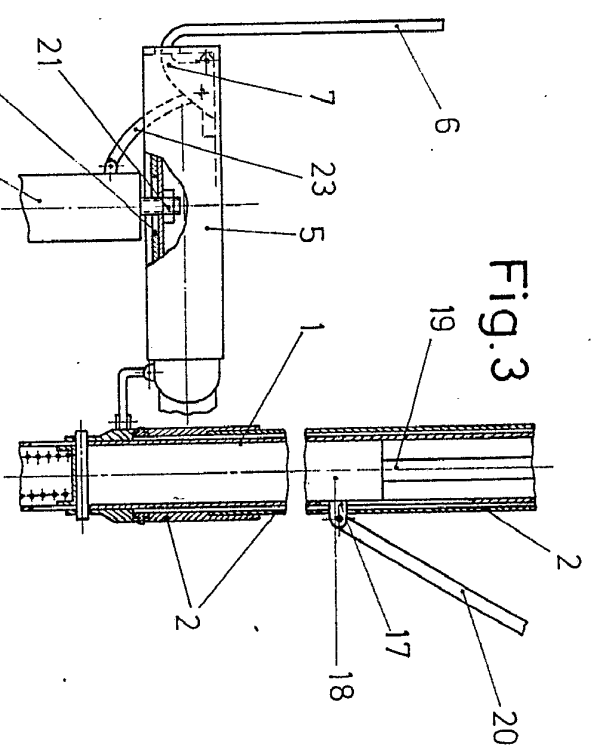


Fig. 1

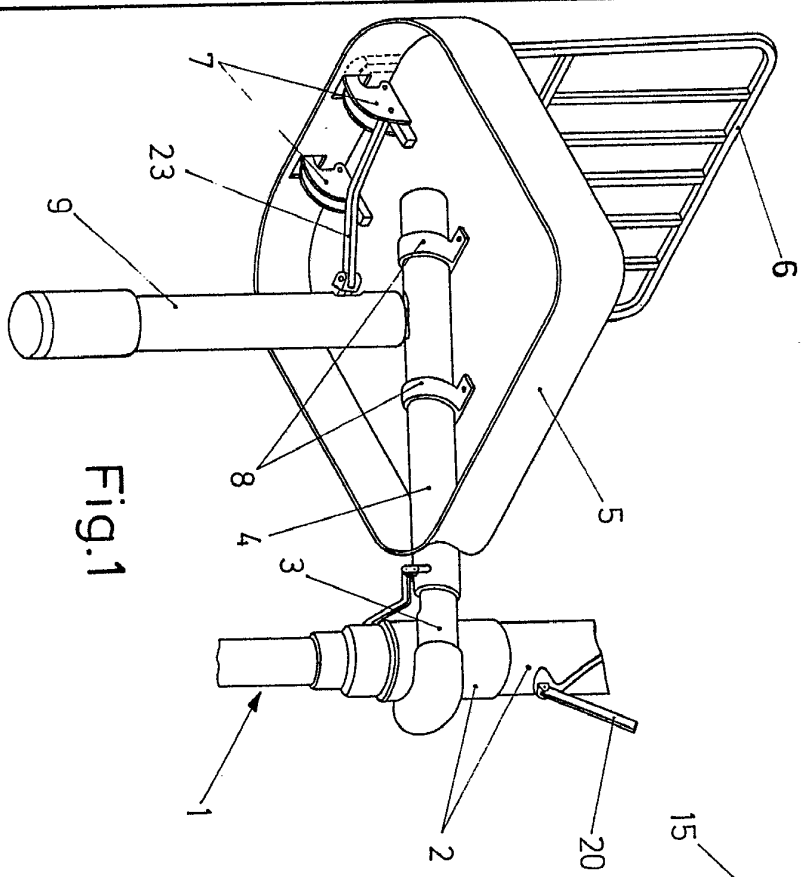
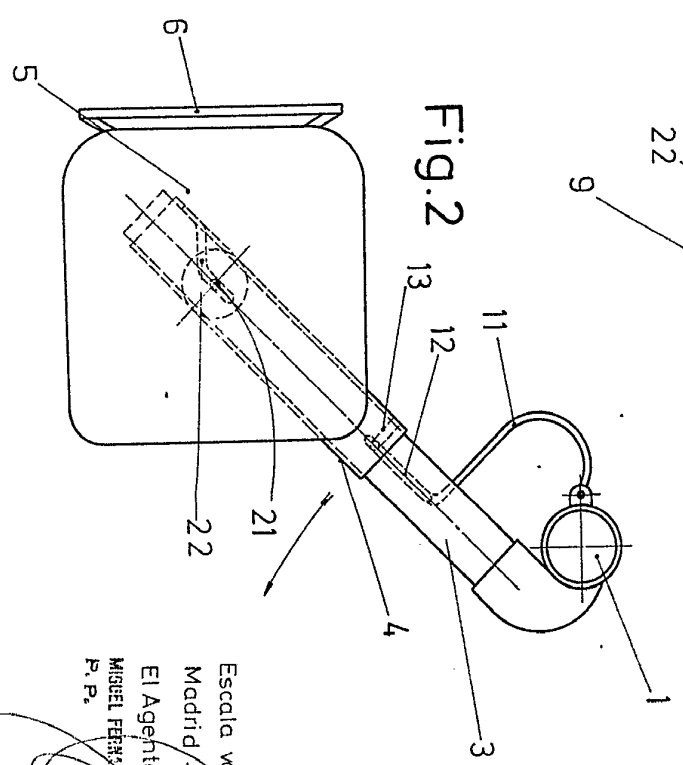


Fig. 2



Escala variable  
 Madrid / 5 Mayo 1976  
 El Agente Oficial  
 MIGUEL FERNANDEZ DE LA PARRA  
 P. R.



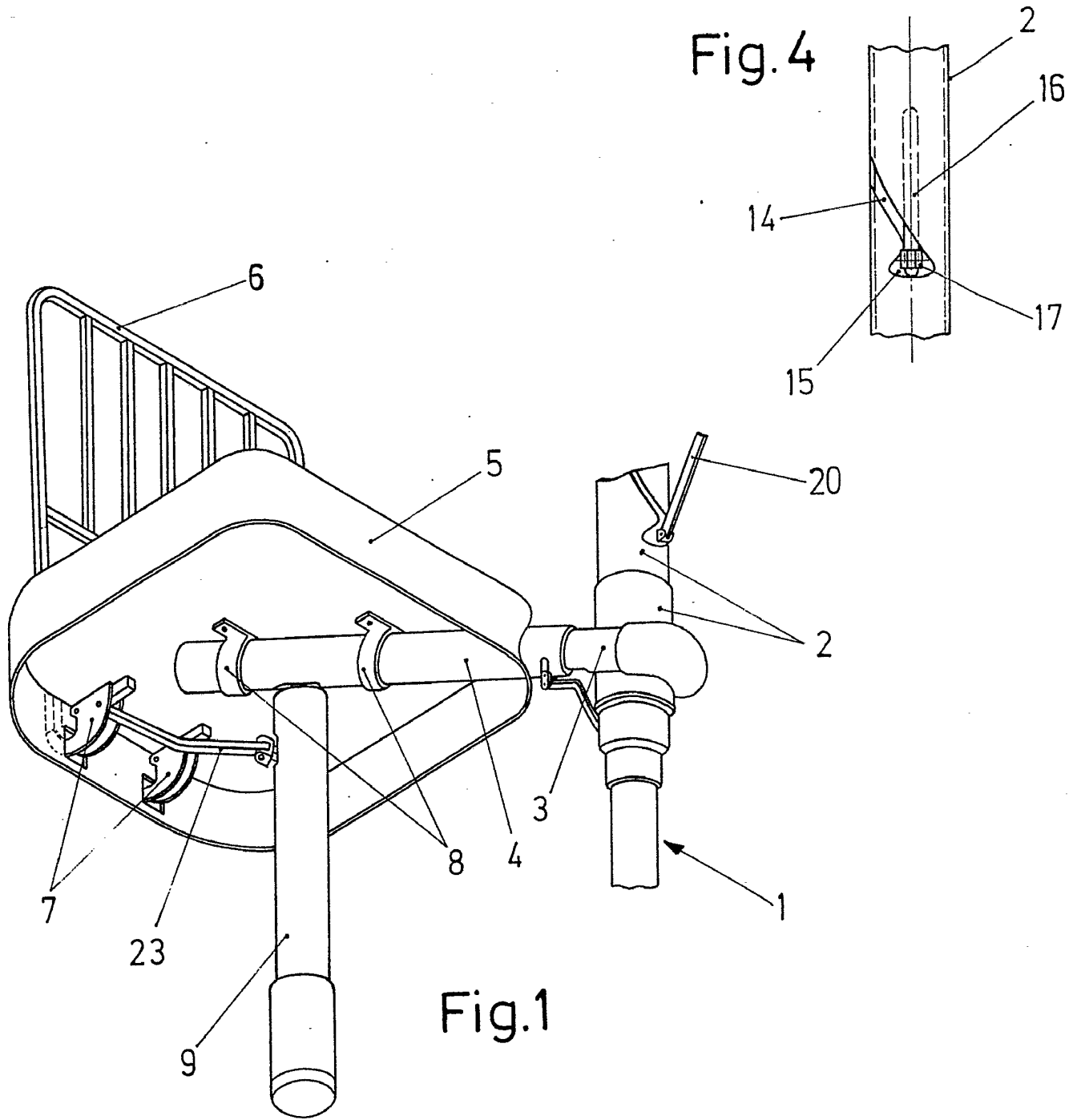


Fig. 4

Fig. 1

5381

6

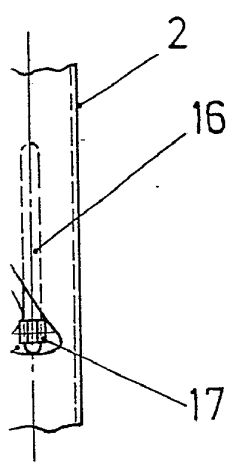


Fig.3

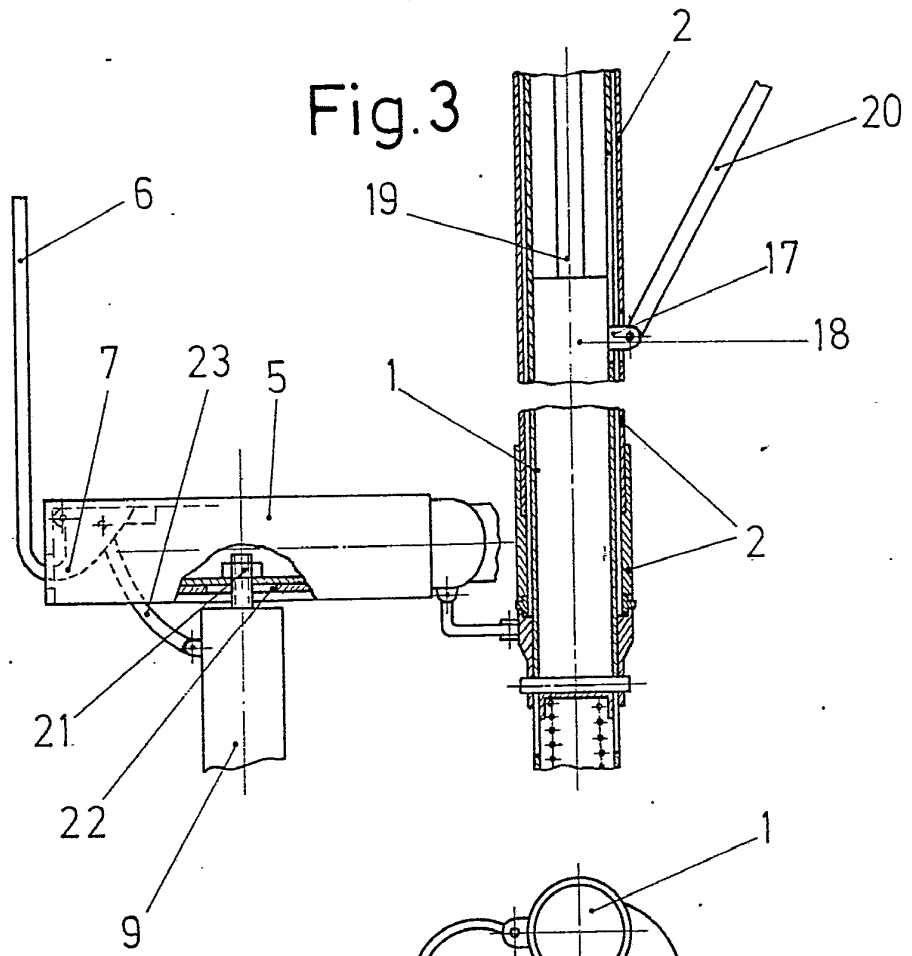
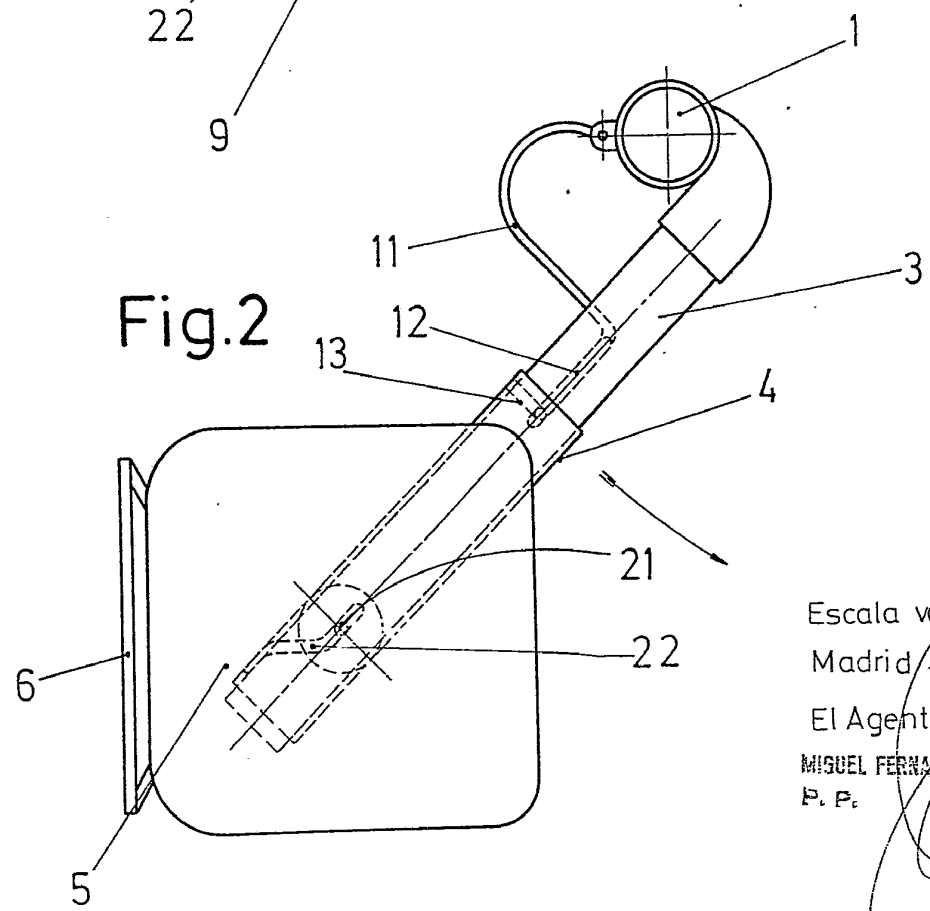


Fig.2



Escala variable  
Madrid - r 5 MAYO 1976  
El Agente Oficial  
MIGUEL FERNANDEZ ZAYSA PINZON  
P. P.

5324  
10

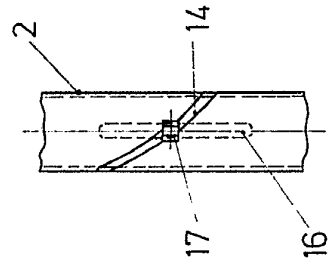


Fig. 8

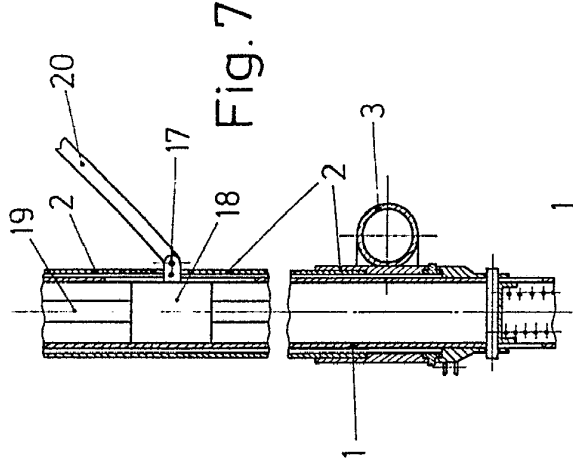


Fig. 7

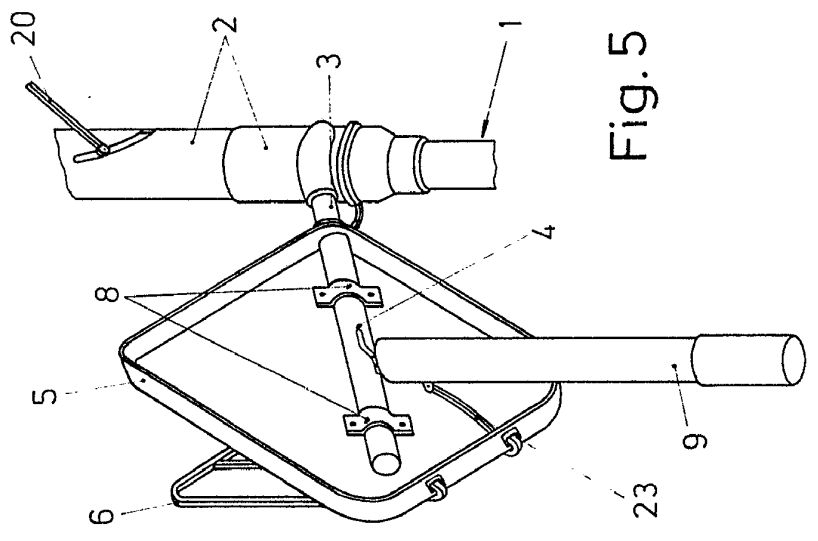


Fig. 5

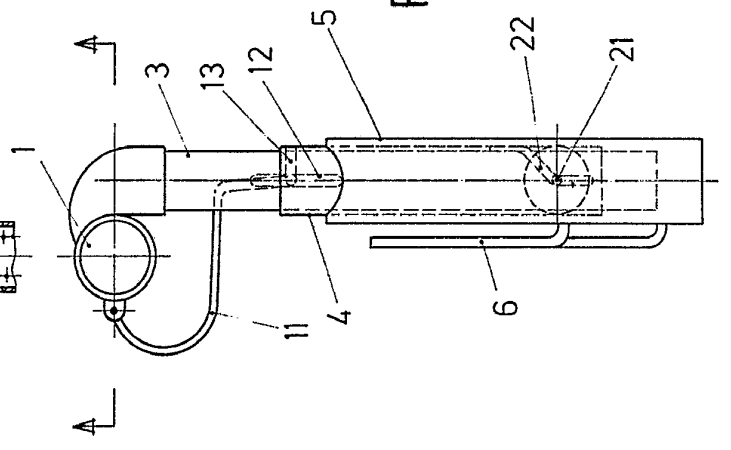


Fig. 6

Escala Variable  
 Madrid 5 MAYO 1976  
 El Agente Oficial  
 P. R.

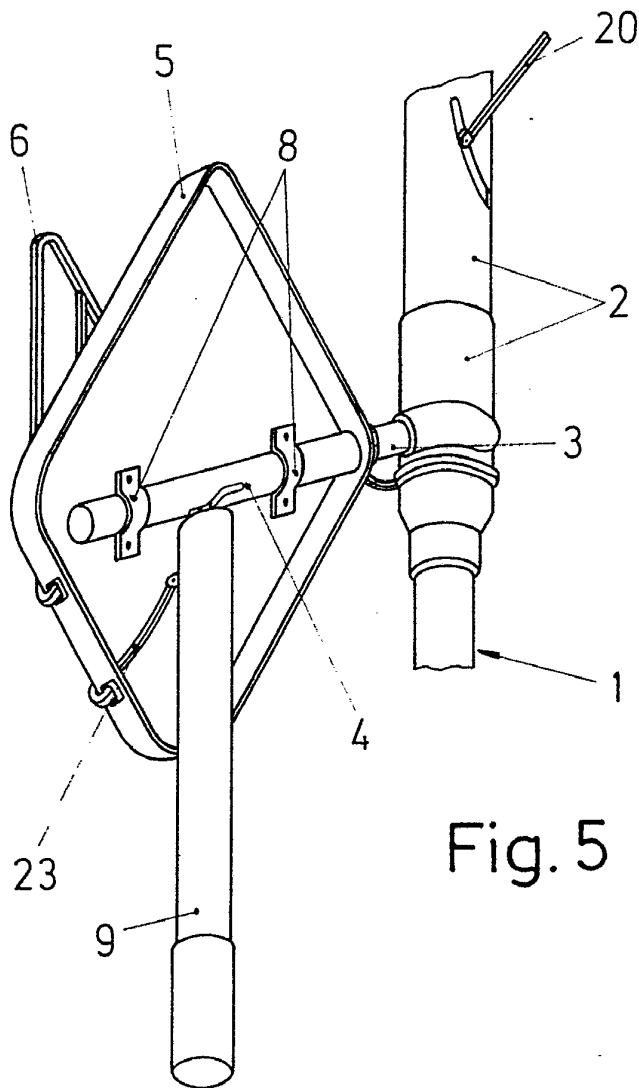


Fig. 5

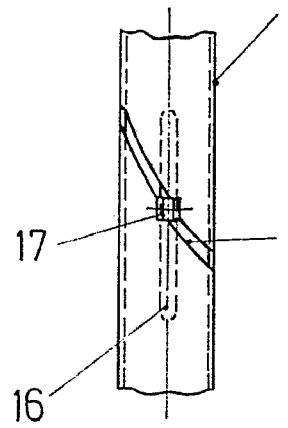


Fig. 8

5384  
6

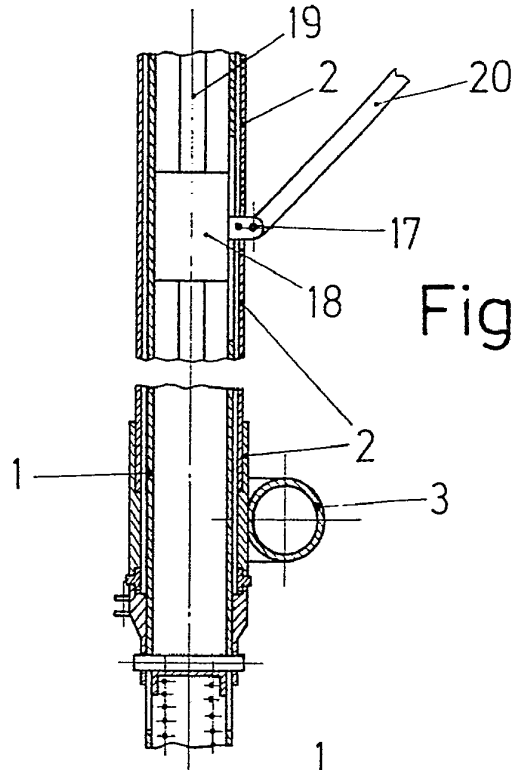
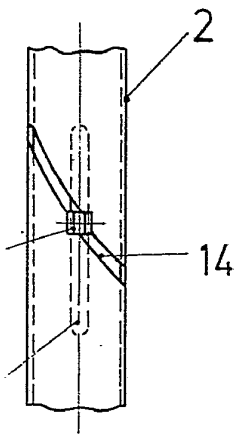


Fig. 7

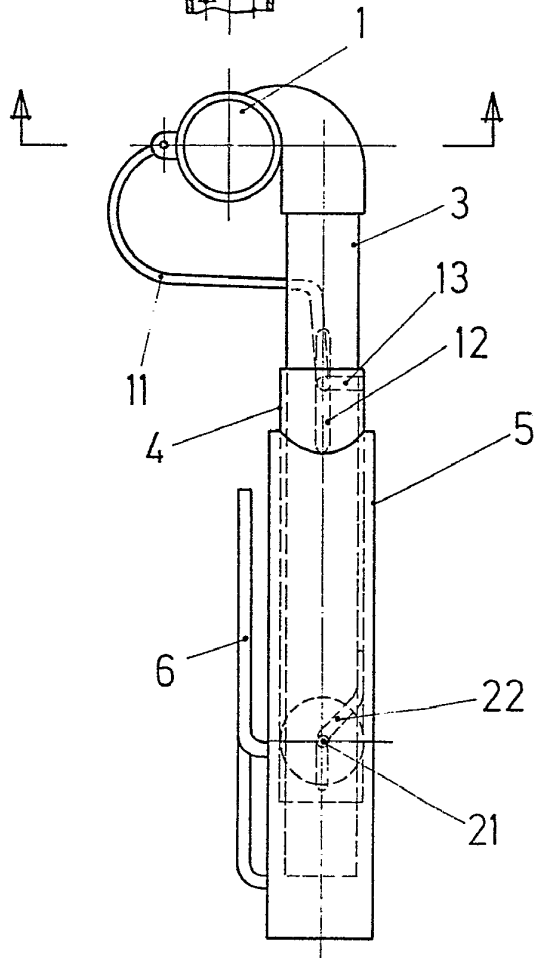


Fig. 6

Escala variable

Madrid 5 MAYO 1976  
El Agente Oficial

MIGUEL RODRIGUEZ  
P. A.

SEKA-C  
6

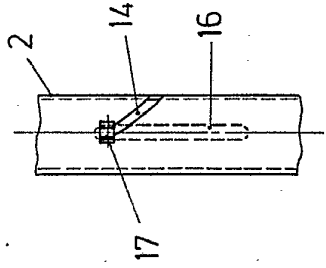


Fig. 12

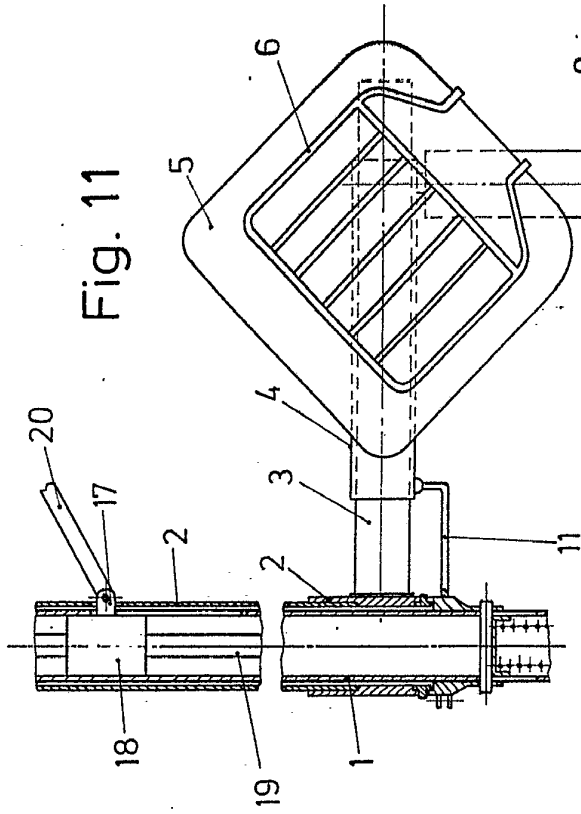


Fig. 11

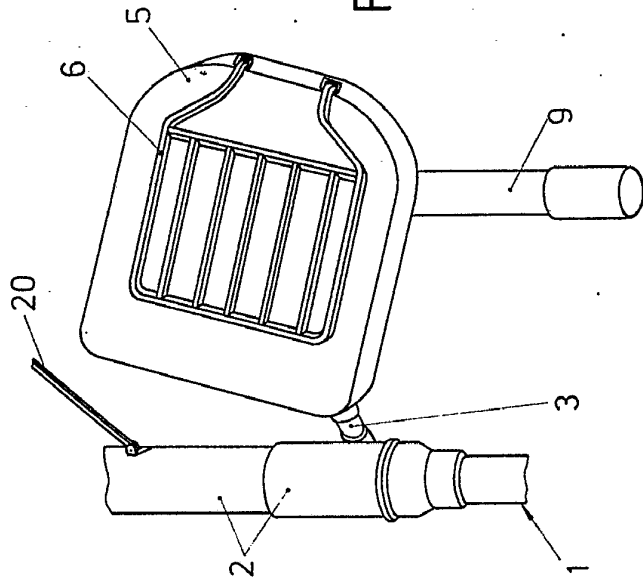


Fig. 9

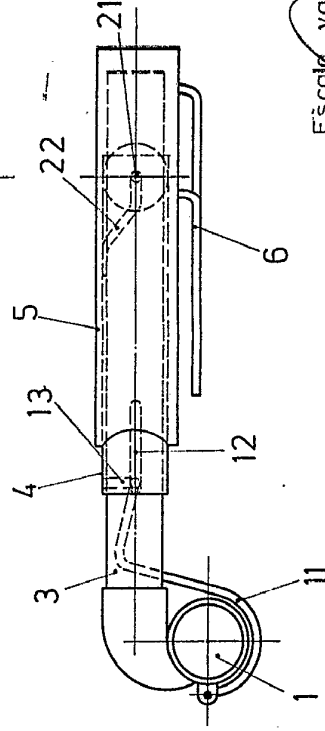


Fig. 10

Escala variable  
 Madrid 5 MAYO 1976  
 El Agente Oficial  
 MIGUEL FERRERES S. JUAN PINZON  
 P. P.

Fig. 12

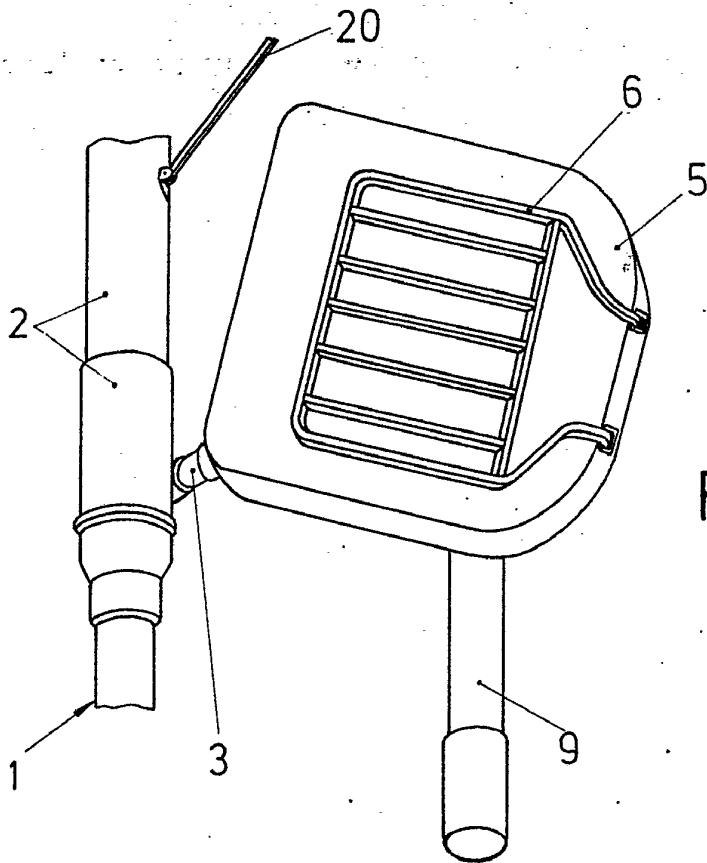
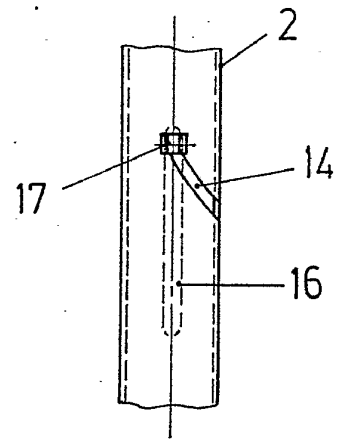


Fig. 9

5381-C  
6

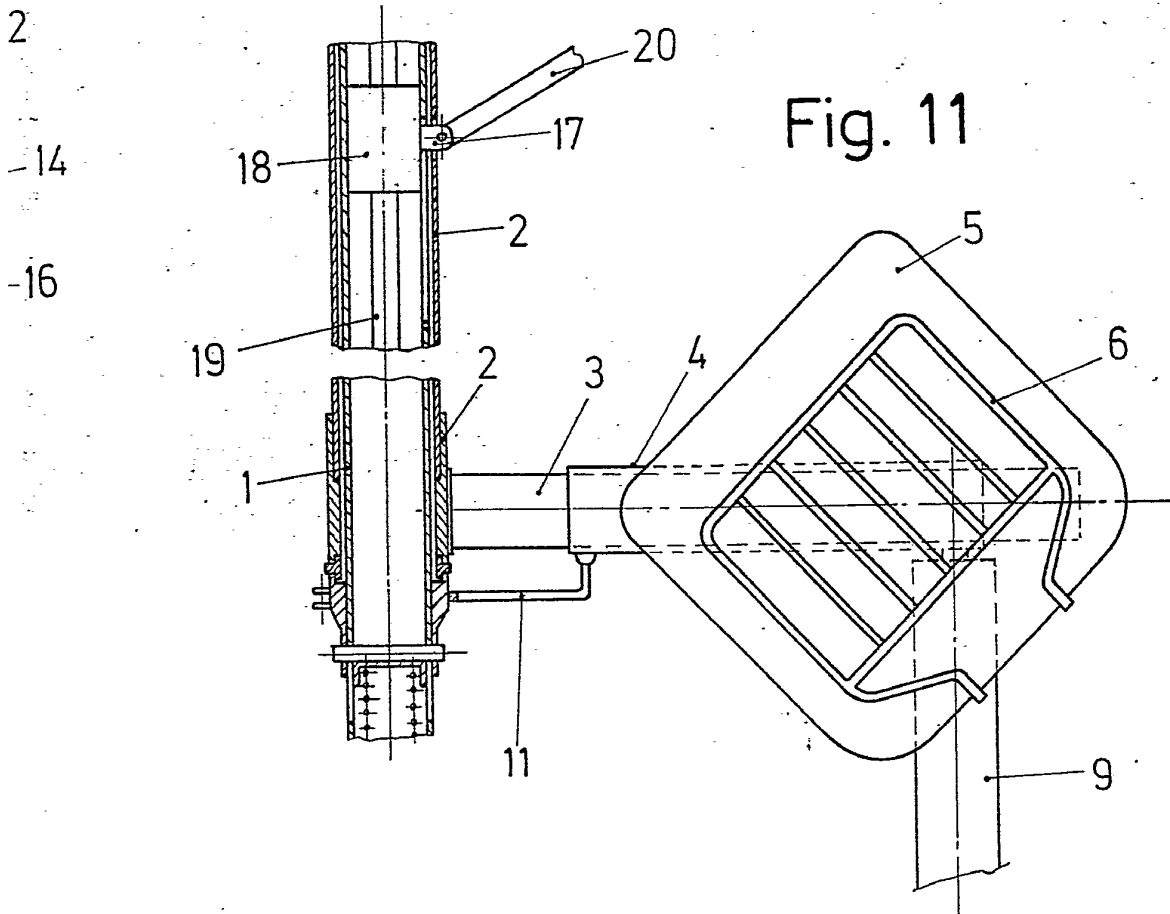


Fig. 11

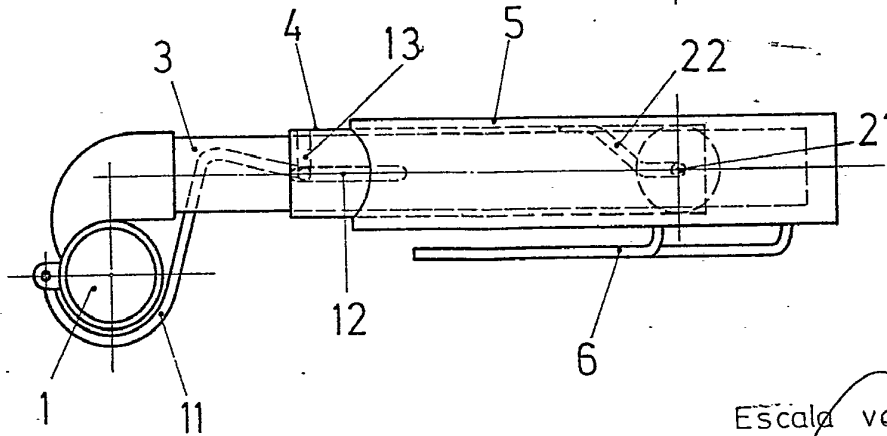


Fig. 10

Escala variable  
 Madrid 5 MAYO 1976  
 El Agente Oficial  
 MIGUEL FERNANDEZ-LANZA PINZON  
 P. P.