



ESPAÑA

19	ES	11	NUMERO	454863	10	A1
		21				
		22	FECHA DE PRESENTACION	17 diciembre 1976		

PATENTE DE INVENCION

50	PRIORIDADES:	52	FECHA	53	PAIS
31	NUMERO PROV.				
	FRANCIA		23 diciembre de 1.975		FRANCIA
	75.39799				
	76.27691		15 de septiembre 1.976		FRANCIA

47	FECHA DE PUBLICIDAD	51	CLASIFICACION INTERNACIONAL	62	PATENTE DE LA QUE ES DIVISIONARIA
			A01K; A61D		

54	TITULO DE LA INVENCION
	"Dispositivo para la captura y manipulaci3n de cuadrupedos vivos".

71	SOLICITANTE (S)
	JEAN-PAUL- BEGOUEN

	DOMICILIO DEL SOLICITANTE
	Archignat, 03380 - HURLÉ (FRANCIA)

72	INVENTOR (ES)
	el mismo solicitante

73	TITULAR (ES)

74	REPRESENTANTE
	D. JOAQUIN BOLIBAR PEREZ

P A T E N T E D E I N V E N C I O N
=====

M e m o r i a d e s c r i p t i v a

5 Con motivo del progreso de la crianza, los animales reciben los más numerosos cuidados y, por ello, se deben desplazar y manipular más frecuentemente.

10 Ya se conocen dispositivos que permiten mantener los animales vueltos del revés con las patas arriba. Tales dispositivos son inmóviles y no hacen ningún transporte de animales. En consecuencia, es necesario colocar dichos dispositivos en los corredores y escoger previamente los animales. Estas operaciones penosas y largas no pueden ser efectuadas más que por personal cualificado y robusto. Otro inconveniente de éstos dispositivos fijos consiste en que el animal no puede ser completamente inmovilizado y no se encuentra nunca una buena altura para el operador.

15 El dispositivo constituido de acuerdo con la presente invención elimina dichos inconvenientes. En efecto, el mismo permite capturar un cuadrúpedo vivo en un rebaño, luego inclinar el animal capturado hacia atrás hasta una posición deseada en la que se halla completamente vuelto del revés y levantarlo hasta la posición elegida a una altura conveniente para ser sometido a diferentes cuidados o tratamientos veterinarios. Además, los cuadrúpedos capturados temporalmente pueden ser levantados y transportados, ventajosamente en posición sentada, hacia otros puesto de cuidados o tratamiento. En cada una de las precitadas operaciones el animal es man-

tenido sin traumatismo.

El dispositivo según la invención se caracteriza esencialmente porque comprende:

5 - dos brazos principales sensiblemente paralelos, unidos mediante travesaños y doblados sensiblemente en escuadra hacia abajo por sus extremos posteriores, cuyos brazos por sus extremos delanteros están curvados uno hacia el otro y se hallan vinculados a un elemento que permite levantar el dispositivo, pudiendo estar tendida
10 entre las ramas dobladas en dichos brazos una banda.

 - elementos laterales fijados a los brazos principales y aptos para que la parte posterior del dispositivo pueda encajar sobre el cuarto trasero del animal a capturar, y

15 - un elemento de apresamiento del animal al nivel del cuello, que une los brazos principales por su parte delantera y tiene la flexibilidad necesaria para seguir los movimientos del cuello del animal prisionero que es levantado y bajado en posición sentada, o completamente vuelto del revés.
20

 Según una primera forma de realización del dispositivo según la invención, los elementos laterales consistirán, por ejemplo, para cada brazo principal, en una barra curvada hacia arriba que une la rama principal de
25 dicho brazo a la base de su rama doblada. Así, se prevén barras laterales arqueadas y fijadas a las ramas principales sensiblemente en su mitad y barras laterales dobladas en escuadra y unidas más hacia adelante a dichas mis-

mas ramas. Esta segunda variante define una forma general del dispositivo según la invención, que encaja más y que está destinada, por ejemplo, a los animales más pesados.

5 Por lo demás, un brazo principal y la barra lateral asociada con el mismo podrán estar formados por una sola barra metálica convenientemente doblada.

Según un modo de realización particularmente preferido, la zona limitada por la barra lateral y el brazo al que está asociada, será maciza. A tal efecto,
10 será prevista una placa convenientemente cortada. Los paneles laterales así formados podrán estar dotados de medios para impedir que se revuelva el animal.

Sobre los citados elementos laterales se adaptará eventualmente una correa enrollable o cualquier otro
15 medio que tenga la misma función con el fin de sostener el vientre el animal capturado si es necesario.

Según una segunda forma de realización del dispositivo de acuerdo con la invención, los elementos laterales han sido concebidos, no sólo para sujetar el cuarto trasero del animal capturado, sino también para neutralizar cualquier movimiento de sus patas. Dichos elementos consisten en cuatro brazos laterales, dos fijos y dos móviles, perpendiculares a los brazos principales, cuyos elementos se extienden por el mismo lado que sus ramas
20 dobladas, cuyos brazos laterales fijos están situados opuestos a los brazos laterales móviles que, además, están doblados en escuadra en la base del dispositivo de tal manera que, para la captura, éste último puede ser
25

aplicado sobre el lomo del animal que, entonces, es apri-
sionado mediante la maniobra de los brazos móviles cuyos
extremos se aplican contra los extremos de los brazos fi-
jos, impidiendo cualquier movimiento de las patas del
5 animal, al ser colocados, uno detrás de las patas delan-
teras y el otro delante de las patas traseras.

El elemento de apresamiento o sujeción del ani-
mal al nivel del cuello está constituido por una cadena
o una correa perforada, unida a uno de los brazos princi-
10 pales y susceptible de ser retenida al otro brazo, ence-
rrando el cuello del animal, cuya cadena o correa está
provista de un elemento elástico del tipo de anillo elás-
tico o resorte.

No obstante, el citado elemento de apresamiento
15 estará constituido preferiblemente por una cadena unida
por uno de sus extremos a un anillo desplazable a lo lar-
go de uno de los brazos principales y susceptible de ser
suspendida de manera que encierra el cuello del animal
por medio de un eslabón que, en la proximidad de su otro
20 extremo, prende en un gancho móvil a lo largo de una vari-
lla paralela al otro brazo principal y solidaria de tal
brazo. Dicho gancho termina en un tope que se aplica con-
tra el brazo principal en el momento del desenganche.
Además, cerca del anillo desplazable, uno de los eslabones
25 de la cadena se substituye por una anilla elástica o por
un muelle, o bien por una varilla elástica solidaria de
dicho anillo desplazable. La cadena puede ser substituída
por una correa perforada.

Más adelante se propondrán otros modos equivalentes de montaje de la cadena sobre los brazos principales.

5 De acuerdo con otra característica del dispositivo según la presente invención, los travesaños superiores que unen los brazos principales, que son dos, uno de ellos situado hacia el medio del aparato y el otro detrás, cerca de la banda que recibe las nalgas del animal, serán arqueados para la mejor adaptación a la forma del lomo
10 del animal.

La cadena flexible de apresamiento del animal al nivel del cuello o cualquier otro medio equivalente es otra característica muy importante del dispositivo según la presente invención, ya que asume en forma eficaz, igualmente
15 en combinación con los brazos laterales fijos, la función de sujeción del animal.

A este respecto, se anotará como ejemplo de manipulación que ilustra perfectamente el papel fundamental que juega la citada cadena, la pesada del animal viviente
20 hecho así prisionero y que se encuentra en posición de sentado, efectuada con ayuda de una romana. Es la primera vez que puede utilizarse una romana para la pesada de un animal vivo. las diferentes operaciones de bajada y de elevación que intervienen en una pesada de este tipo son
25 posibles sin que se ocasione daño al animal en la medida en que dicha cadena sigue el cuello del animal en los hundimientos sucesivos de su columna vertebral. Así, el animal prisionero se levanta primero del suelo, luego se

hace bajar para ser aplicado a la romana, después se levanta de nuevo para ser retirado de la romana y se hace bajar otra vez al suelo.

5 Esta nueva posibilidad de pesaje de animales vivos es muy interesante porque proporciona una considerable ganancia de tiempo, principalmente en el caso de rebaños muy grandes.

10 A continuación se describirán con mayor detalle sólo a título de ejemplo no limitativo, otras características y ventajas del dispositivo según la invención, con referencia a los dibujos adjuntos, en los que:

Las figuras 1 y 2 muestran en perspectiva sendas variantes de un dispositivo con elementos laterales fijos.

15 La figura 3 es una vista en perspectiva de un dispositivo que impide cualquier movimiento de las patas del animal capturado.

La figura 4 es una vista aumentada en sección considerada por la línea IV-IV de la figura 3.

20 El dispositivo ilustrado en la figura 1 comprende un bastidor constituido por dos brazos principales -1a- y -1b- y dos elementos laterales -2a- y -2b-.

25 Los brazos principales -1a- y -1b- están doblados hacia abajo en ángulo recto por sus extremos posteriores.

Se puede hacer de manera que las ramas principales de los brazos -1a- y -1b- formen con sus ramas dobladas un ángulo ligeramente inferior al ángulo recto,

como en la variante que se ilustra en la figura 2, para que el animal capturado pueda ser más tarde desplazado más hacia atrás.

5 Sensiblemente paralelos en sus regiones media y posterior, los brazos -1a- y -1b- se aproximan en la zona delantera del dispositivo donde terminan en escuadra con curvatura hacia abajo para que sea facilitada la captura de un animal en el seno de un rebaño. Dicha curvatura puede ser vuelta hacia el interior del dispositivo, como ilustra el dibujo, pudiendo ser también, sin desventaja, vuelta hacia el exterior.

10

 Las ramas dobladas de los brazos -1a- y -1b- están relacionadas por una banda -3- destinada al apoyo de las nalgas del animal y susceptible de poderse quitar principalmente para capturar el animal con el dispositivo colocado en posición horizontal (tal como la representada en el dibujo) o para liberar al animal con el dispositivo colocado en posición vertical.

15

 Los brazos principales -1a- y -1b- están relacionados también por medio de dos travesaños -4a- y -4b- de los cuales el primero de ellos se halla situado hacia la mitad del dispositivo, en tanto que el segundo está situado hacia atrás, cerca de la banda -3-. Dichos travesaños -4a- y -4b- son ventajosamente arqueados hacia arriba.

20

25

 Además, el travesaño -4a- está provisto en su centro de una estampilla -5- intercambiable útil para marcar los animales.

Los extremos delanteros de los brazos -1a- y
-1b- son solidarios de las partes terminales de una va-
rilla doblada en V -6- que se articula a tales brazos -1a-
y -1b- y mediante la cual puede ser levantado el disposi-
5 tivo, habiéndose previsto un muelle de retorno -7- que
une una de las ramas de la varilla en V -6- a uno de los
brazos -1a- o -1b-.

Los elementos laterales -2a- y -2b- consisten en
sendas barras curvadas hacia arriba que unen el brazo prin-
10 cipal correspondiente -1a- y -1b- aproximadamente por su
parte media a la base de su rama doblada. No obstante, son
preferibles unas placas que llenan los espacios vacíos
formados entre los elementos laterales -2a- y -2b- y los
brazos, cuyas placas no se han representado en el dibujo
15 para mayor claridad.

Los bordes de los elementos laterales estarán
unidos eventualmente por medio de, por ejemplo, una correa
enrollable -8-, que encierra el vientre del animal captu-
rado.

El elemento de sujeción del animal al nivel del
20 cuello consiste en una cadena -9- unida por un extremo a
un anillo -10- desplazable a lo largo de uno de los bra-
zos principales -1a- o -1b- y susceptible de ser suspen-
dida, encerrando el cuello del animal, por medio de un
25 eslabón situado próximo a su otro extremo y que se aplica
a un gancho -11- solidario de la base de una anilla ovala-
da -12- que se desplaza sobre el brazo principal corres-
pondiente. Dicha anilla es alargada en el sentido de su

altura y presenta dos dedos radiales -13a- y -13b- dispues-
tos en una y otra parte de una varilla -14- paralela a
dicho brazo principal y fijadas al mismo. Los citados de-
dos -13a- y -13b- constituyen un tope contra la expresada
5 varilla -14- y facilitan el desenganche de la cadena -9-.

Así, una vez unida, la cadena -9- constituye un
elemento muy móvil en virtud de sus posibles desplazamien-
tos a lo largo de los dos brazos principales -1a- y -1b-.

Uno de los eslabones de la cadena -9-, situado
10 próximo al anillo -10-, es substituído por un muelle -15a-
o por una anilla elástica, lo que confiere a la cadena
-9- una cierta flexibilidad en el momento de su enganche.

No obstante, se prevé también una cadena -9- fi-
jada a uno de los brazos -1a- o -1b- y susceptible de ser
15 enganchada al otro brazo en un punto o con desplazamiento
a lo largo de dicho brazo.

Además, el muelle -15a- puede ser substituído
por una varilla -15b- (como muestra la figura 2) pero que
conserva sin embargo una cierta elasticidad y es solida-
20 ria del anillo -10-, esto con el fin de estabilizar la ca-
dena -9- puesto que el dispositivo según la invención se
aplica sobre el lomo del animal y queda para unir la ci-
tada cadena -9-.

En la zona media del dispositivo, sobre los
25 brazos -1a- y -1b- se encuentra una empuñadura superior
-16- que utiliza el manipulador cuando efectúa la captura
para situar el dispositivo en posición horizontal.

La segunda variante (figura 2) del dispositivo

con elementos laterales fijos según la invención difiere de la primera variante por la forma y las dimensiones de los elementos laterales -2a- y -2b- que, en este caso, están doblados a escuadra y fijados a las ramas principales de los brazos -1a- y -1b- al nivel de las espaldas del animal a capturar, con lo que se reduce la distancia de desplazamiento de la cadena -9-. Además, los brazos -1a- y -1b- están curvados, hacia delante, en una mayor distancia.

Por otra parte, el anillo -10- es substituído por un conjunto formado por una varilla -14- y una anilla -12- análoga a la prevista para el brazo -1b- anteriormente descrita, en tanto que el muelle -15a- es substituído por el elemento rectilíneo -15b- antes descrito. La correa -8-, no representada en la figura 2, se adapta convenientemente a los elementos laterales -2a- y -2b- de manera que sujeta correctamente el animal capturado.

El dispositivo según ésta segunda forma de realización permite una manipulación más fácil del animal capturado, principalmente si el mismo es pesado.

Después de la captura, se aplican eventualmente la cadena -9- y la correa -8-. Se podrá hacer de manera que el manipulador pueda asir fácilmente dicha cadena -9- (que está continuamente en movimiento por efecto de la movilidad del animal) previendo que la misma sea previamente enrollada y se pueda desenrollar muy rápidamente. Entonces el dispositivo se vuelve hacia atrás, haciéndose caer el animal contra la banda -3-, después de lo cual se le-

vanta y se transfiere a un puesto de tratamiento.

Así se capturan principalmente los carneros, las ovejas, los cerdos, etc.

5 El dispositivo según la invención ilustrado en la figura 3 se distingue de las variantes que se han descrito por la construcción de los elementos laterales, Estos últimos consisten en dos brazos móviles -17a- y -17b- y en dos brazos fijos -18a- -18b-, perpendiculares a los brazos principales -1a- y -1b- y se extienden por el mismo lado que sus ramas dobladas. Los brazos laterales fijos -18a- y -18b- están situados respectivamente opuestos a los brazos laterales móviles -17a- y -17b- que, por lo demás, se hallan doblados en escuadra en la base del dispositivo. Los brazos móviles -17a- y -17b- están situados 10 en un mismo lado del dispositivo o preferiblemente en una y otra parte del mismo (figura 3), uno al nivel de las espaldas del animal y el otro cerca de la banda -3-.

15 En la parte posterior del dispositivo según la invención se han previsto dos barras de consolidación -19a- y -19b-, la primera de ellas oblicua que une la rama principal y la rama doblada del brazo principal -1a-, y la segunda horizontal, que une el brazo fijo posterior -18b- a la rama doblada del brazo principal correspondiente -1b-.

20 El brazo móvil delantero -17b-, destinado a rodear el tórax del animal y a ser colocado detrás de sus patas delanteras en el momento de su captura, presenta en su extremo libre un saliente -20- que establece tope con-

tra el brazo fijo -18a- situado enfrente del brazo móvil -17b- de manera que impide que la pata delantera correspondiente del animal pase por debajo de dicho brazo móvil -17b-.

5 Los brazos móviles -17a- y -17b- son accionables por medio de una palanca de mando -21- con gatillo -22- y muesca de retención -23-, cuya palanca está situada en la parte posterior del dispositivo, realizándose dicho accionamiento por intermedio de barras de acoplamiento 10 -24- y -25-. Al efecto, los citados brazos móviles -17a- y -17b- están montados, por su parte superior, en unos manguitos -26a- y -26b- respectivamente, solidarizados con los brazos principales -1a- y -1b-, por ejemplo, por soldadura y que en su parte superior comprenden bielas 15 de reenvío -27a- y -27b- que presentan unos ejes -28-, uno para cada biela -27a- y dos para la biela -27b-, en cuya disposición la barra de acoplamiento -24- coopera con la palanca de mando -21- y uno de los ejes -28- que lleva la biela -27b- en tanto que la barra de acoplamiento 20 -25- coopera con el segundo eje -28- de la biela -27b- y el eje único -28- de la biela -27a-.

El dispositivo representado en la figura 3 se halla en la posición en que el animal está capturado. La liberación del animal se obtiene mediante el desbloqueo 25 del gatillo -22- y el accionamiento de la palanca -21- hacia delante en el sentido de la flecha -F-, con lo que los brazos acodados móviles -17a- y -17b- se desplazan en el sentido de las flechas -F-. Para una nueva captura, la

palanca -21- se acciona en sentido inverso, después de lo cual se efectúa un nuevo bloqueo.

5 Los travesaños superiores -4a- y -4b- del dispositivo según la figura 3 son rectos, si bien podrían ser curvados hacia arriba para una mejor adaptación a la forma del lomo del animal a capturar.

10 La forma de fijación de la cadena ilustrada en la figura 3 y con mayor detalle en la figura 4, es una posible variante de las realizaciones descritas anteriormente. El gancho -11- se desplaza, por su parte media en forma de anillo -11a-, a lo largo de la varilla -14- y termina, en su parte superior, en un tope -11b- que se aplica contra el brazo principal -1b- en el momento del desenganche, con lo que se facilita ésta operación.

15 Queda entendido que las formas de realización que han sido descritas, con referencia a los dibujos adjuntos, han sido dadas solamente a título de ejemplo no limitativo y que se pueden aportar diversas modificaciones sin salirse para ello del marco de la invención.

20

N O T A
=====

Se reivindica como objeto de la presente patente de invención:

25 1.- Dispositivo para la captura y manipulación de cuadrúpedos vivos, caracterizado porque comprende: dos brazos principales (1a, 1b) sensiblemente paralelos, que están unidos mediante travesaños (4a, 4b) y doblados sen-

siblemente en escuadra hacia abajo en sus extremos posteriores, cuyos brazos están unidos por sus extremos delanteros, que se hallan curvados en forma convergente, a un elemento que permite levantar el dispositivo, en el que
5 entre las ramas dobladas de dichos brazos (1a, 1b) puede estar dispuesta una banda (3); dos elementos laterales (2a, 2b) fijados a los brazos principales (1a, 1b) aptos para que la parte posterior del dispositivo pueda encajar sobre el cuarto trasero del animal a capturar; y un elemento de sujeción del animal al nivel del cuello, que re-
10 laciona los brazos principales (1a, 1b) por su parte delantera y que presenta la flexibilidad necesaria para seguir el movimiento del cuello del animal capturado el cual es levantado y se hace bajar en posición sentada o se dispone incluso del revés con las patas arriba.
15

2.- Dispositivo, según la reivindicación 1, caracterizado porque dichos elementos laterales (2a, 2b) consisten en sendas barras arqueadas hacia arriba que unen la rama principal del brazo principal correspondiente
20 (1a, 1b) a la base de su rama doblada respectiva, cuyo dispositivo encaja más o menos sobre el cuarto trasero del animal según la forma elegida para dichos elementos laterales (2a, 2b).

3.- Dispositivo, según la reivindicación 1, caracterizado porque las zonas limitadas por las barras definidas en la reivindicación 2 y los brazos (1a, 1b) a las que se hallan fijadas son macizas, con lo que forman
25 unos paneles laterales eventualmente dotados interiormente



te de medios antirretorno.

4.- Dispositivo, según cualquiera de las reivindicaciones 2 y 3, caracterizado porque los elementos laterales (2a, 2b) están relacionados por sus bordes por intermedio de una correa enrollable (8) o similar, que rodea el vientre del animal capturado.

5.- Dispositivo, según la reivindicación 1, caracterizado porque dichos elementos laterales (2a, 2b) consisten en cuatro brazos laterales, dos de los cuales son móviles (17a, 17b) y los otros dos fijos (18a, 18b) perpendiculares a los brazos principales (1a, 1b) y que se extienden por el mismo lado que las ramas dobladas, estando los brazos laterales fijos (18a, 18b) situados opuestamente a los brazos laterales móviles (17a, 17b) que, además, están doblados en escuadra en la base del dispositivo de manera que, para la captura, el dispositivo se puede aplicar sobre el lomo del animal que entonces se hace prisionero mediante el accionamiento de los brazos móviles (17a, 17b) cuyos extremos se aplican contra los extremos de los brazos fijos (18a, 18b), situando un brazo detrás de las patas delanteras y colocando el otro brazo delante de las patas traseras, con lo que se impide cualquier movimiento de las patas del animal.

6.- Dispositivo, según la reivindicación 5, caracterizado porque el brazo móvil delantero (17b), destinado a rodear el tórax del animal y a situarse detrás de sus patas delanteras, en el momento de su captura, comprende en su extremo libre un saliente (20) que se aplica

a modo de tope contra el brazo fijo (18a) que se halla situado enfrente al brazo móvil (17b) de manera que se evita que la pata delantera correspondiente del animal pase sobre dicho brazo móvil (17b).

5 7.- Dispositivo, según cualquiera de las reivindicaciones 5 y 6, caracterizado porque los brazos móviles (17a, 17b) son accionables por mediación de una palanca de mando (21) con gatillo (22) y muesca de retención (23), situada en la parte posterior del dispositivo, por
10 intermedio de dos barras de acoplamiento (24, 25), cuyos brazos móviles (17a, 17b) están montados, por su parte superior, en respectivos manguitos (26a, 26b) que son solidarios de los brazos principales (1a, 1b), y que comprenden en su parte superior, sendas bielas de reenvío (27a,
15 27b) portadoras de ejes (28), cuya barra de acoplamiento (24) coopera con la palanca de mando (21) y con uno de los ejes (28) provisto de la biela (27b), en tanto que la barra de acoplamiento (25) coopera con el segundo eje (28) de la biela (27b) y con el eje único (28) de la biela
20 (27a).

 8.- Dispositivo, según cualquiera de las reivindicaciones 1 a 7, caracterizado porque dicho elemento de sujeción del animal al nivel del cuello está constituido por una cadena (9) y en su caso una correa perforada,
25 fijada a uno de los brazos principales (1a, 1b) y que se puede unir al otro brazo, rodeando el cuello del animal, cuyas cadena o correa están provistas de un elemento elástico (15a, ó 15b) del tipo de anilla elástica y en su



caso muelle.

5 9.- Dispositivo, según cualquiera de las reivin-
dicaciones 1 a 7, caracterizado porque dicho elemento de
sujeción del animal al nivel del cuello está constituido
por una cadena (9) unida por uno de sus extremos a un ani-
llo (10) desplazable a lo largo de uno de los brazos prin-
cipales (1a ó 1b) y susceptible de ser suspendida, de ma-
nera que encierra el cuello del animal, por medio de un
eslabón situado cerca del otro extremo de la cadena, y
10 que prende en un gancho (11) móvil a lo largo de una va-
rilla (14) paralela al otro brazo principal y solidaria
del mismo, uno de cuyos eslabones de la cadena (9) próxi-
mo al anillo (10) está substituído por un elemento elás-
tico (15a ó 15b) del tipo de anilla elástica, muelle, y
15 en su caso varilla elástica y que se solidariza con el
anillo (10), cuyo gancho (11) puede terminar en un tope
(11b) que se aplica contra el brazo principal en el mo-
mento del desenganche.

20 10.- Dispositivo, según cualquiera de las rei-
vindicações 1 a 7, caracterizado porque el elemento de
sujeción del animal al nivel del cuello consiste en una
cadena (9) que por uno de sus extremos está unida a un
anillo (10) desplazable a lo largo de uno de los brazos
principales (1a ó 1b) y es susceptible de ser suspendida
25 de manera que encierra el cuello del animal, por media-
ción de un eslabón próximo al otro extremo, a un gancho
(11) solidario de una anilla ovalada (12) alargada en el
sentido de la altura y desplazable sobre el brazo princi-

pal correspondiente, cuya anilla avalada presenta dos dedos radiales (13a, 13b) dispuestos a una y otra parte de una varilla (14) paralela a dicho brazo principal y fijada al mismo, uno de cuyos eslabones de la cadena (9), situado próximo al anillo (10) está substituído por un elemento elástico (15a ó 15b) del tipo de anilla elástica, muelle y en su caso varilla elástica que se solidariza con el anillo (10) y formando los dedos (13a, 13b) un tope contra la citada varilla (14).

11.- Dispositivo, según cualquiera de las reivindicaciones 9 y 10, caracterizado porque el anillo (10) ha sido substituído por un conjunto formado por una varilla (14) y un gancho (11) análogo al definido en la reivindicación 9 y en su caso por un conjunto formado por una varilla (14) y una anilla (12) análoga a la definida en la reivindicación 10.

12.- Dispositivo, según cualquiera de las reivindicaciones 1 a 11, caracterizado porque los brazos principales (1a, 1b) terminan en la parte delantera, en escuadra y en su caso en forma curvada hacia abajo.

13.- Dispositivo, según cualquiera de las reivindicaciones 1 a 12, caracterizado porque el elemento que permite levantarlo consiste en una varilla (6) doblada en V, articulada a los extremos delanteros de los brazos principales (1a, 1b) y unida a uno de tales brazos por medio de un muelle de retorno (7).

14.- Dispositivo, según cualquiera de las reivindicaciones 1 a 13, caracterizado porque comprende una



estampilla (5) intercambiable, útil para marcar los animales.

5 15.- Dispositivo, según cualquiera de las reivindicaciones 1 a 14, caracterizado porque los brazos principales (1a, 1b) están relacionados por medio de dos travesaños arqueados hacia arriba (4a, 4b) de los cuales el primero de ellos está situado hacia la zona media del dispositivo, en tanto que el segundo se halla situado hacia la parte posterior cerca de la banda (3).

10 16.- Dispositivo, según cualquiera de las reivindicaciones 1 a 15, caracterizado porque es utilizable en combinación con una romana.

17.- Dispositivo para la captura y manipulación de cuadrúpedos vivos.

15 Esta memoria consta de diez y nueve páginas escritas por una sola cara.

BARCELONA,

P.A.

17 DIC. 1976



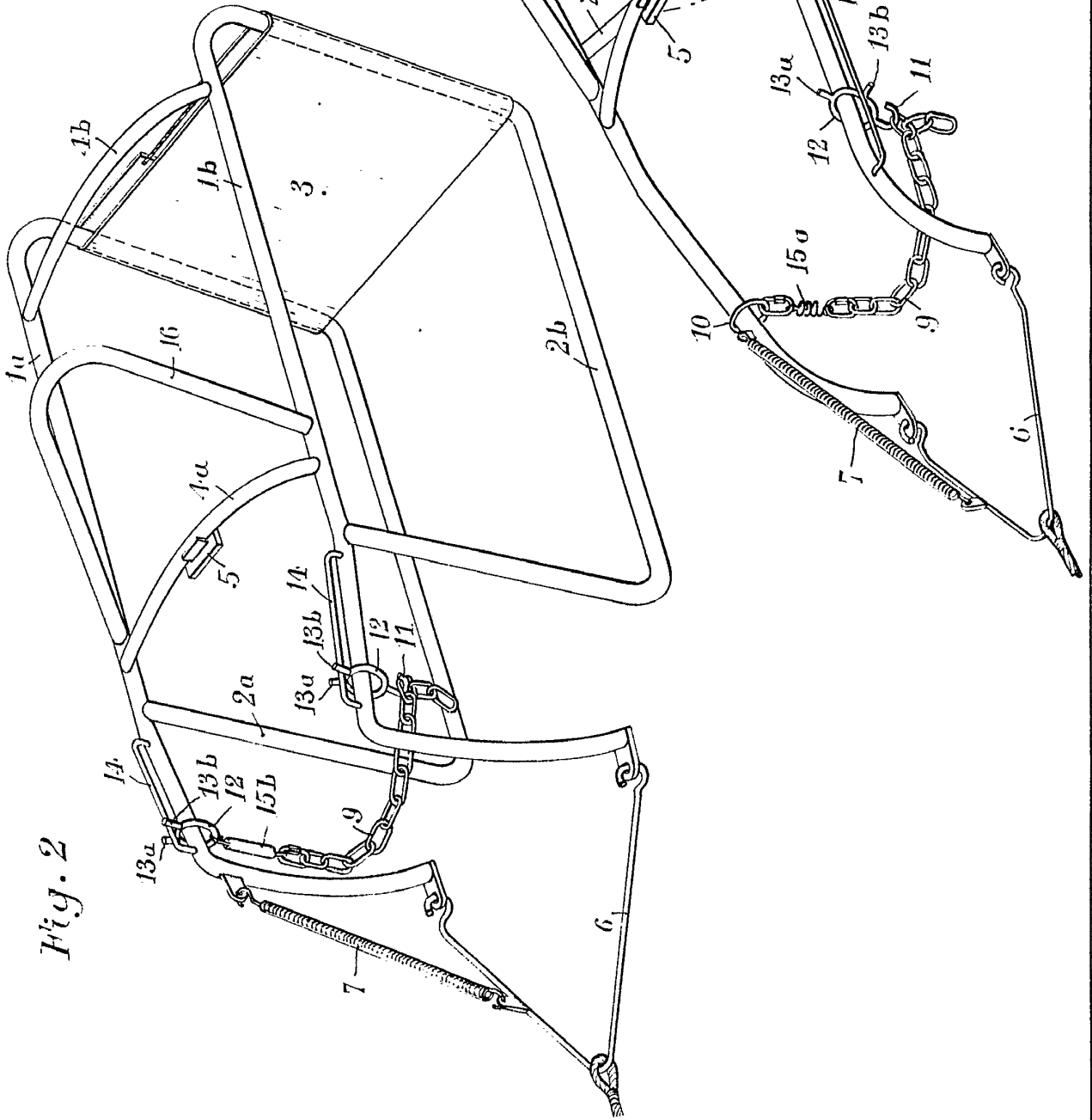


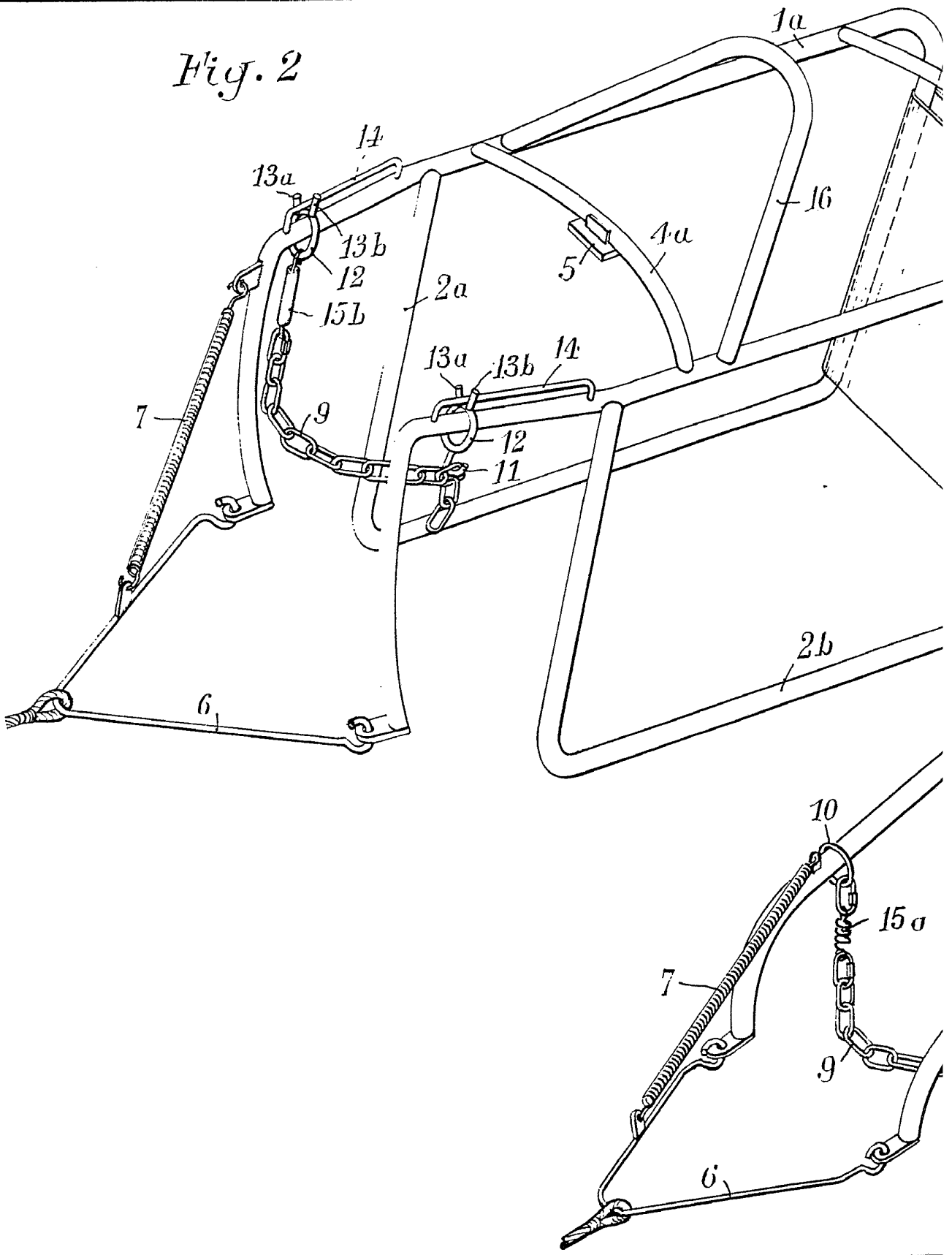
Fig. 2

Fig. 1

FOR ANTIPLICATION

Jean-Paul BEGOUEN

Fig. 2



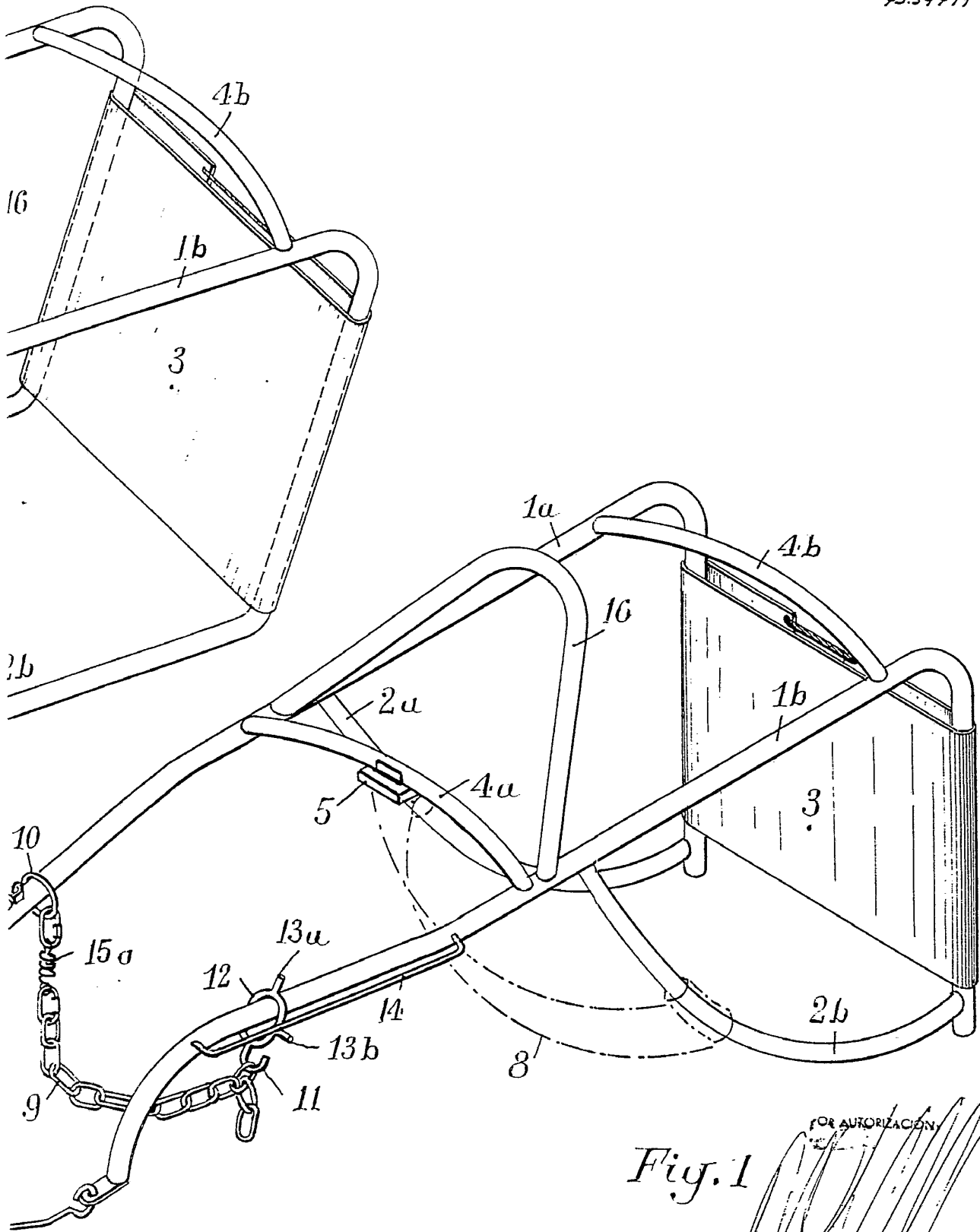
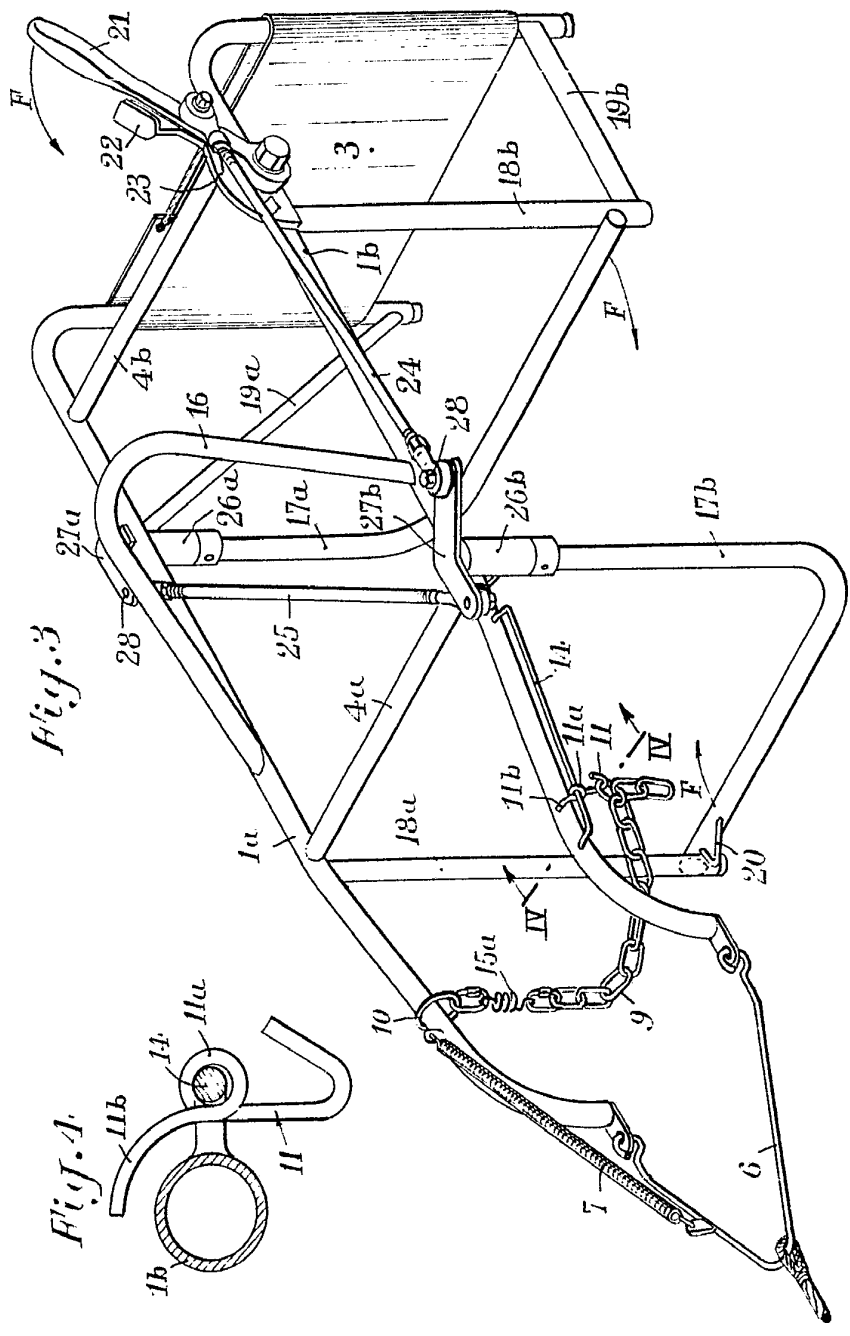
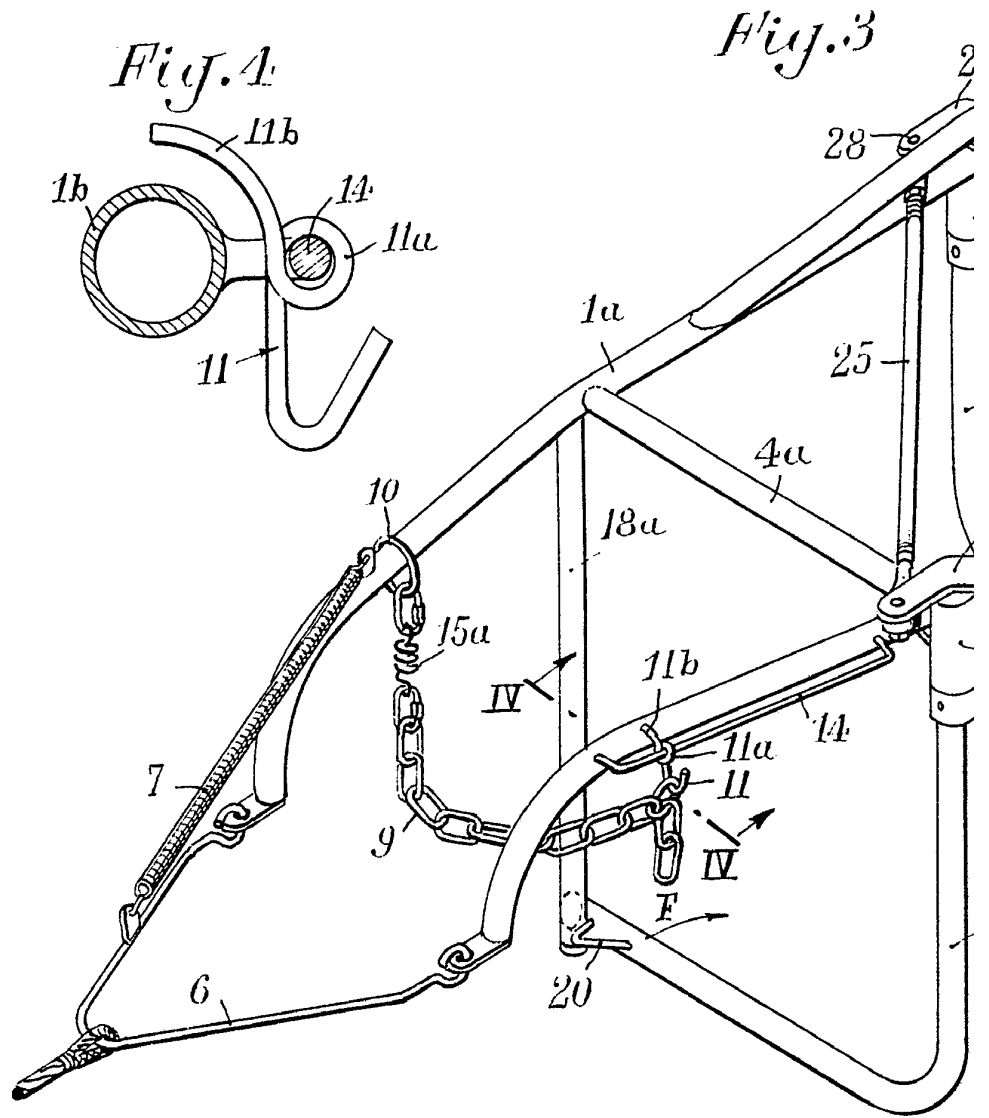


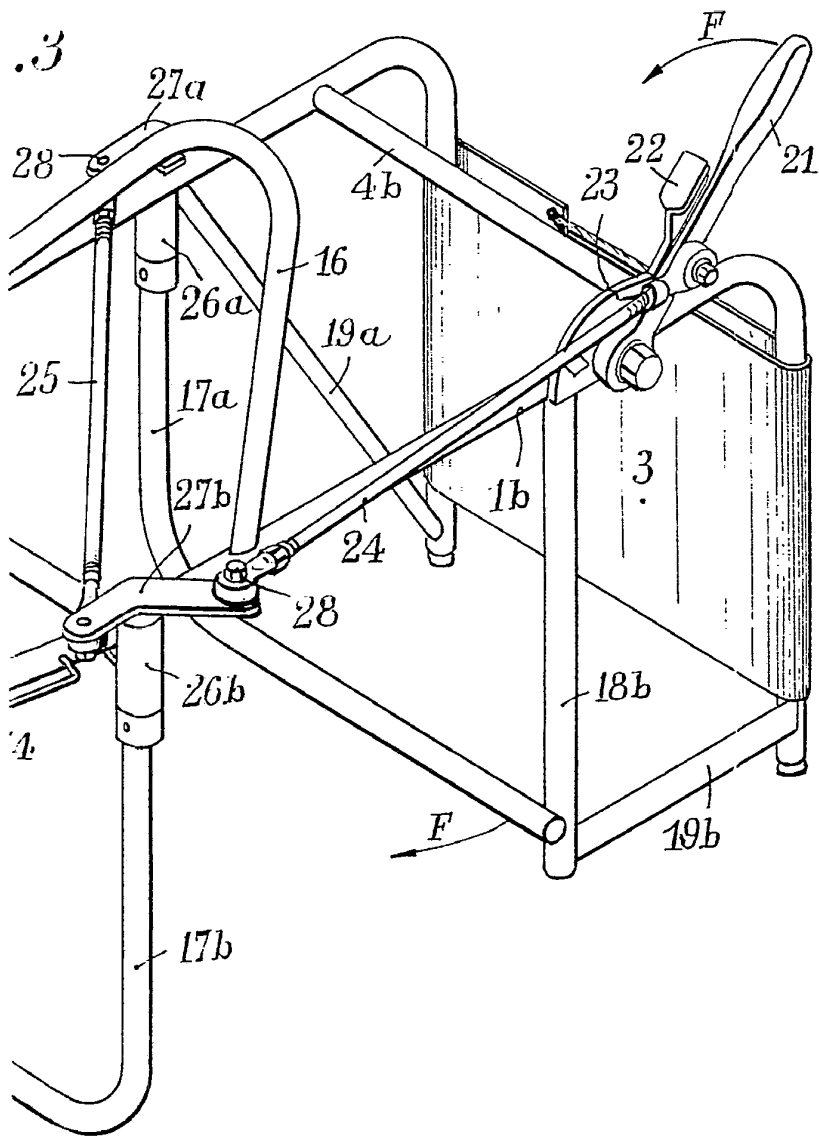
Fig. 1

FOR AUTORIZACION



Handwritten signature or scribble in the top right corner of the page.





[Handwritten signature or scribble]