



(19)
Bundesrepublik Deutschland
Deutsches Patent- und Markenamt

(10) **DE 699 18 041 T2** 2005.07.21

(12)

Übersetzung der europäischen Patentschrift

(97) **EP 1 008 373 B1**

(21) Deutsches Aktenzeichen: **699 18 041.4**

(96) Europäisches Aktenzeichen: **99 811 120.7**

(96) Europäischer Anmeldetag: **07.12.1999**

(97) Erstveröffentlichung durch das EPA: **14.06.2000**

(97) Veröffentlichungstag

der Patenterteilung beim EPA: **16.06.2004**

(47) Veröffentlichungstag im Patentblatt: **21.07.2005**

(51) Int Cl.⁷: **A63C 9/08**
A63C 9/00

(30) Unionspriorität:

9815623 08.12.1998 FR

(73) Patentinhaber:

Look Fixations S.A., Nevers, FR

(74) Vertreter:

Scharlach, D., Rechtsanwalt, 80469 München

(84) Benannte Vertragsstaaten:

AT, DE, FR

(72) Erfinder:

Hillairet, Jean-Marc, 58000 Nevers, FR; Farges, Frederic, 83310 Cogolin, FR; Vaglio, Christophe, 35170 Bruz, FR; Bossus, Alexandre, 21121 Fontaine Les Dijon, FR

(54) Bezeichnung: **Skibindung**

Anmerkung: Innerhalb von neun Monaten nach der Bekanntmachung des Hinweises auf die Erteilung des europäischen Patents kann jedermann beim Europäischen Patentamt gegen das erteilte europäische Patent Einspruch einlegen. Der Einspruch ist schriftlich einzureichen und zu begründen. Er gilt erst als eingelegt, wenn die Einspruchsgebühr entrichtet worden ist (Art. 99 (1) Europäisches Patentübereinkommen).

Die Übersetzung ist gemäß Artikel II § 3 Abs. 1 IntPatÜG 1991 vom Patentinhaber eingereicht worden. Sie wurde vom Deutschen Patent- und Markenamt inhaltlich nicht geprüft.

Beschreibung

[0001] Die Erfindung bezieht sich auf eine Schibindung zur auslösbaren Befestigung eines Schuhs auf einem Schi, mit einem vorderen Bindungsmittel, einem sogenannten Vorderbacken, und einem hinteren Bindungsmittel, einer sogenannten Fersenautomatik, wobei dieser Vorderbacken und diese Fersenautomatik elastisch in einer Position gehalten werden, die der Position des am Schi befestigten Schuhs entspricht und in welcher der Vorderbacken elastisch von einer Feder gehalten wird, die wenigstens näherungsweise in Längsrichtung in Richtung der Fersenautomatik angeordnet ist.

[0002] Eine derartige Bindung ist aus dem Patent US 5 735 541 bekannt. Die in Längsrichtung montierte Feder ist eine Schraubenfeder, die der Drehung der Klemmbacke des Vorderbackens entgegenwirkt. Die Fersenautomatik hat ein Bindungsgehäuse, in welchem eine Feder im wesentlichen vertikal montiert ist, die sich dem Kippen einer Fersenhalterbacke widersetzt, welche mittels eines Kolbens auf die Feder wirkt. Der Vorderbacken und die Fersenautomatik sind durch eine Stange verbunden, die als Träger für die Fersenautomatik dient, sie könnten jedoch unabhängig voneinander auf dem Schi montiert sein. Diese Bindung unterscheidet sich also in Höhe des Vorderbackens von älteren Schibindungen, bei denen die Auslösefeder im Gehäuse des Vorderbackens montiert ist. Im übrigen weist diese Bindung, wie die älteren Bindungen, für jedes der vorderen und hinteren Bindungselemente eine Schraubenfeder aus Stahl auf. Ausserdem nimmt die Feder in der Fersenautomatik stets einen beträchtlichen Raum im Gehäuse derselben ein.

[0003] Übrigens wurde im Dokument EP-A-O 750 522 vorgeschlagen, in einem Vorderbacken die Schraubenfeder durch eine knickbare Lamelle zu ersetzen. Eine solche Lösung hat den Vorteil, dass beim Knicken der Lamelle deren Verformungswiderstand schlagartig verringert wird, was die Freigabe des Schuhs erleichtert; die geknickte Lamelle verhält sich wie eine Feder, die eine verhältnismässig schwache Federhärte hat, jedoch stark vorgespannt ist.

[0004] Der vorliegenden Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, eine mit Vorderbacken und Fersenautomatik ausgerüstete Schibindung zu schaffen, welche einfacher ist, einen geringeren Raumbedarf hat und mehr nicht-metallische Elemente aus Verbundmaterial zu verwenden erlaubt.

[0005] Dazu ist die Schibindung nach der Erfindung dadurch gekennzeichnet, dass die wenigstens näherungsweise in Längsrichtung angeordnete Feder aus wenigstens einer durch Knicken verformbaren Lamelle besteht und auch den elastischen Halt der Fersenautomatik gewährleistet.

[0006] Diese Lamelle liegt flach unter dem Schuh in einem durch Überhöhung des Schuhs gebildeten freien Raum, wobei dieser Schuh für die aktuelle Tendenz charakteristisch ist, das Kanten zu begünstigen. Sie besteht vorzugsweise aus einem Verbundmaterial, wie mit Glas- oder Kohlenstofffasern oder Kevlar (eingetragenes Warenzeichen) verstärktem Kunststoff, könnte jedoch auch aus Metall bestehen.

[0007] Der Vorderbacken und die Fersenautomatik weisen keine Feder mehr auf. Die von den Klemmbacken des Vorderbackens und der Fersenautomatik auf die Lamelle ausgeübten Kräfte können einfach durch Hebel oder Nocken erzeugt werden.

[0008] Der einfachste Aufbau besteht darin, die durch Knicken verformbare Lamelle zwischen zwei beweglichen, in Längsrichtung verschiebbaren Teilen anzuordnen, welche kinematisch mit dem Vorderbacken bzw. der Fersenautomatik verbunden sind. Die kinematischen Verbindungen können mit Hilfe von Hebeln hergestellt werden.

[0009] Gemäss einer Ausführungsform der Erfindung sind der Vorderbacken und die Fersenautomatik auf einem Längsträger in Form einer Gleitführung montiert, in welcher zwei Schieber montiert sind, die mit dem Vorderbacken bzw. der Fersenautomatik so verbunden sind, dass jeweils ein Schieber in Richtung auf den anderen verschoben wird, wenn der Vorderbacken bzw. die Fersenautomatik aus seiner bzw. ihrer Ruhestellung verstellt wird, wobei die Lamelle zwischen den beiden Schiebern montiert ist.

[0010] Mit Ausnahme der Hebel, welche die kinematische Verbindung zwischen einerseits dem Vorderbacken und der Fersenautomatik und andererseits den Schiebern herstellen, können der Vorderbacken und die Fersenautomatik in bekannter Weise gefertigt sein, und es ist sogar möglich, die bekannten Elemente des Vorderbackens und der Fersenautomatik zu verwenden, so wie sie vorhanden sind. Was die Fersenautomatik anbelangt, so wird der Kolben, den man bei zahlreichen Ausführungen findet, vorteilhafterweise als Zwischenelement zwischen der Klemmbacke und dem Hebel beibehalten, um die Kraft der Klemmbacke auf den Hebel zu übertragen; der Kolben wird vorteilhafterweise in einer für die Kraftübertragung von der Klemmbacke auf ihren Schieben günstigen Richtung geführt.

[0011] Die Einstellung der Härte der Bindung kann einfach mit Hilfe eines die Lamelle umgebenden Teils erfolgen, das wie eine Schraubenmutter auf einer Schraube zur Längseinstellung montiert ist, welche in einem der Schieber angeordnet ist und axial gehalten wird.

[0012] Um die Länge der Bindung einzustellen, das heisst, sie an die Schuhgrösse anzupassen, ist es

natürlich erforderlich, die Fersenautomatik relativ zu ihrem Schieber verstellen zu können; das bedeutet, dass es möglich sein muss, die Stelle der Verbindung der Fersenautomatik mit ihrem Schieben zu verstellen. Für eine Längeneinstellung befindet sich die Fersenautomatik im allgemeinen in einer Stellung, in welcher die Lamelle ihren Knickpunkt überschritten hat, und es ist notwendig, diesen Zustand der Lamelle während der Einstellung beizubehalten. Das kann einfach mit Hilfe einer Anschlagsschraube erfolgen, die in Längsrichtung in den erwähnten Längsträger geschraubt ist.

[0013] Die Zeichnungen zeigen beispielsweise eine Ausführungsform der Bindung nach der Erfindung.

[0014] [Fig. 1](#) ist ein vertikaler Axialschnitt der Bindung, wobei sich die Fersenautomatik in verriegelter Stellung befindet.

[0015] [Fig. 2](#) ist eine Draufsicht auf die Bindung ohne das Gehäuse der Fersenautomatik und die an diesem Gehäuse angelenkten Elemente, wobei vorne die Arme des Vorderbackens dargestellt sind, von denen einer im Schnitt gezeigt ist.

[0016] [Fig. 3](#) ist eine Seitenansicht, die eine Einzelheit am hinteren Teil der Bindung zeigt.

[0017] [Fig. 4](#) ist eine Detailansicht des vorderen Teils der Bindung einschliesslich der Lamelle.

[0018] [Fig. 5](#) ist ein Schnitt analog zur [Fig. 1](#), mit der Fersenautomatik in geöffneter Stellung.

[0019] [Fig. 6](#) ist ein Schnitt analog zur [Fig. 1](#), mit der Fersenautomatik in der Stellung, in welcher die Anpassung an die Schuhgrösse erfolgt.

[0020] Zunächst wird auf die [Fig. 1](#) und [Fig. 2](#) Bezug genommen. Die dargestellte Bindung hat im wesentlichen einen Längsträger 1 in Form einer Gleitführung, in der ein erster Schieber 2, welcher mit einem ein vorderes Bindungselement bildenden Vorderbacken 3 verbunden ist, und ein zweiter Schieber 4, der mit einer ein hinteres Bindungselement bildenden Fersenautomatik verbunden ist, sowie eine Lamelle 6 montiert sind, welche horizontal im Träger 1 zwischen den Schiebern 2 und 4 angeordnet ist.

[0021] Der Längsträger 1 ist am vorderen Ende des Schi mit Hilfe eines Bindungszwischenstücks 7, auf dem der Träger 1 um eine Querachse 8 schwenkbar angelenkt ist, und am hinteren Ende des Schi mit Hilfe eines Zwischenstücks 9 befestigt, das wie das Stück 7 am Schi mittels Schrauben befestigt ist; der Träger 1 wird in diesem Zwischenstück 9 durch eine Querachse 10 vertikal gehalten, kann sich jedoch in zwei gegenüberliegenden Nuten oder Kerben in Längsrichtung verschieben, wie in [Fig. 3](#) dargestellt.

Diese Montage der Bindung auf dem Schi bewirkt, dass der Schi im Bereich der Bindung nicht eingespannt ist, sondern sich dort frei durchbiegen kann.

[0022] Der Vorderbacken 3 ist analog dem im Patent EP 0 295 372 beschriebenen aufgebaut, unterscheidet sich jedoch durch ein verkürztes Vorderbackengehäuse 12, das weder eine Feder, noch eine röhrenförmige Schraubenmutter enthält, gegen die sich die Feder abstützt. Beibehalten ist dagegen der Zugstab 13, dessen eines Ende mit den Armen 14 und 15 des Vorderbackens mittels einer vertikalen Achse 16 verbunden ist. Das andere Ende des Zugstabs 13 ist hier mit einem einarmigen Hebel 17 verbunden, dessen unteres Ende am Träger 1 um eine Querachse 18 schwenkbar angelenkt ist. Wie in [Fig. 2](#) des Patents EP 0 295 372 gezeigt, stützen sich die Arme 14 und 15 auf vertikalen Rippen des Bindungsgehäuses 12 ab, auf denen sie kippen können, wobei eine Zugkraft auf den Zugstab 13 ausgeübt wird. Der Hebel 17 stützt sich auf einem Zwischenpunkt gegen eine Nase 19 des Schiebers 2 ab ([Fig. 4](#)), die in [Fig. 1](#) durch eine axiale Stellschraube 20 verdeckt ist, die zum Einstellen der Härte der Bindung beim Auslösen dient, wie es weiter unten noch beschrieben wird. Diese Schraube 20 wird vom Schieber 2 getragen, den sie mit einem gewindelosen Abschnitt durchquert. Sie wird axial im Schieber 2 von einem Flansch 21 gehalten. Ihr mit Gewinde versehener Abschnitt greift in ein Teil 22 ein, das frei von der Lamelle 6 durchquert wird. Mittels der Schraube 20 ist es somit möglich, das Teil 22 längs der Lamelle 6 zu verschieben.

[0023] Die Fersenautomatik 5 weist ebenfalls die Elemente eines bekannten Typs auf, mit Ausnahme der Feder. Sie hat eine Klemmbacke oder einen Sohlenhalter 23, der einteilig mit einem Hebel zum willkürlichen Öffnen ausgebildet und am Bindungsgehäuse 25 um eine Querachse 26 schwenkbar angelenkt ist. Die Klemmbacke 23 hat eine innere Rampe 27, auf der sich die Nase 28 eines Kolbens 29 abstützt, der in einer axialen zylindrischen Öffnung 30 verschiebbar ist. Diese Öffnung enthält keine Feder mehr, wie man sie gewöhnlich in einer Fersenautomatik dieses Typs findet. Auf der Nase 28 des Kolbens 29 ist das obere Ende eines Hebels 32 um eine Querachse 31 schwenkbar angelenkt. Dieser Hebel 32 besteht aus einem U-förmigen Teil, das über der Nase 28 verläuft und sich im wesentlichen beiderseits des Kolbens 29 vertikal erstreckt. Dieser Hebel 32 bildet das Halteelement für die die Sohle haltende Klemmbacke 23 und weist eine transversale Zwischenachse 33 auf, auf der ein Ende eines ersten Arms 34 angelenkt ist, dessen anderes Ende in einer ersten Rastung 35 gehalten wird, die aus zwei gegenüberliegenden Verzahnungen des Trägers 1 besteht. Da der Arm 34 starr ist, bildet die Achse 33 ein festes Gelenk des Hebels 32 relativ zum Träger 1. Das untere Ende des Hebels 32 hat eine Querachse

36, um die ein Ende eines zweiten Arms **37** schwenkbar montiert ist, dessen anderes Ende in einer Rastung **38** befestigt ist. Diese Rastung **38** besteht aus zwei gegenüberliegenden Verzahnungen des zweiten Schiebers **4**. Die Drehung des Hebels **32** um die Achse **33** hat also zur Folge, dass der Schieber **4** im Träger **1** verschoben wird. Diese Verschiebung ist in [Fig. 5](#) gezeigt, wo die Fersenautomatik **5** in offener Stellung dargestellt ist. In dieser Stellung hat die Klemmbacke **23** den Kolben **29** zurückgestossen, welcher den Hebel **32** mitgenommen hat, der seinerseits eine Verschiebung des Schieber **4** nach vorn bewirkt hat. Der Schieber **2** wird durch den Hebel **17** gehalten, welcher seinerseits vom Zugstab **13** gehalten wird, der selber starr von den Armen **14** und **15** des Vorderbackens **3** gehalten wird. Die axiale Kompression der Lamelle **6** ist so stark, dass diese knickt, wie in [Fig. 5](#) dargestellt.

[0024] Wie in [Fig. 2](#) gezeigt, liegen die Verzahnungen der Rastungen **35** und **38** exakt einander gegenüber, so dass von oben gesehen nur eine dieser Rastungen zu sehen ist. Die Enden der Arme **34** und **37**, welche ihren Gelenken am Hebel **32** abgewandt sind, sind durch eine Querachse **39** verbunden, die fest am Arm **34** angebracht ist und ein horizontales Langloch **40** des Arms **37** durchquert. Die diesem Gelenk **39** benachbarten Teile dieser Arme haben auf beiden Seiten Zähne, welche den Zähnen der Verzahnungen **35** und **38** entsprechen und in diese eingreifen. Das Ende **41** des oberen Arms **34** ist zweimal abgewinkelt und mittels eines Werkzeugs, z. B. eines Schraubenziehers, durch ein Loch **42** des Bindungsgehäuses **25** zugänglich.

[0025] Die Bindung hat ausserdem eine Anschlägschraube **43**, die in einer vertikalen hinteren Wand **44** des Trägers **1** sitzt. Diese Anschlägschraube wird zum Einstellen der Länge der Bindung verwendet, das heisst zum Anpassen der Bindung an die Schuhgrösse. Diese Einstellung ist in [Fig. 6](#) veranschaulicht. Die Fersenautomatik ist offen, und daher ist die Lamelle **6** durch Knicken verformt, die Schraube **43** ist soweit eingeschraubt, dass sie am Schieber **4** anschlägt. Mittels eines Werkzeugs **45** wird der Arm **34** an seinem abgewinkelten Ende **41** angehoben, so dass die Zähne dieses Arms aus den Verzahnungen **35** des Trägers **1** herausgleiten. Da die Arme **34** und **37** durch das Gelenk **39** verbunden sind, werden auch die Zähne des Arms **37** aus den Verzahnungen **38** des Schiebers **4** entfernt. Die Kompression der Lamelle wird durch die Anschlägschraube **43** aufrechterhalten. Man kann nun die Fersenautomatik **5** längs des Trägers **1** verschieben. Der Wiedereingriff der Zähne der Arme **34** und **37** in die Verzahnungen **35** bzw. **38** erfolgt durch eine Feder **46**. Nach erfolgreichem Eingriff kann man nun die Schraube **43** zurückschrauben, um sie in die in [Fig. 5](#) gezeigte Stellung zu bringen, das heisst in die Stellung, in der die Lamelle **6** wieder ihre nicht geknickte, gerade Position

nach [Fig. 1](#) einnehmen kann.

[0026] [Fig. 1](#) zeigt die Bindung ohne Schuh. Im Falle, dass ein Schuh in der Bindung befestigt ist, sind die Arme **14** und **15** des Vorderbackens **3** unter dem Druck der Schuhsohle leicht gespreizt. Auf den Zugstab **13** wirkt daher einer Zugspannung, so dass der Hebel **17** kräftig gegen das Ende des Schiebers **2** gedrückt wird. Da der Schieber **4** starr gehalten wird, unterliegt die Lamelle **6** einer gewissen axialen Kompression, die jedoch nicht ausreicht, um diese Lamelle knicken.

[0027] Wenn eine starke Torsionsbeanspruchung auf einen der Arme **14** oder **15** des Vorderbackens oder eine starke aufwärts gerichtete Kraft auf die Klemmbacke **23** der Fersenautomatik **5** ausgeübt wird, dann nimmt die axiale Kompression der Lamelle **6** bis zu dem Augenblick zu, an dem diese Kompression ausreicht (Euler-Kraft), um die Lamelle zu knicken; dieses Knicken erlaubt, dass sich die Schieber **2** und **4** einander nähern und folglich der Abstand zwischen den belasteten Arme **14** und **15** grösser wird oder die Klemmbacke **23** angehoben wird, so dass sich der Schuh aus der Bindung lösen kann. Beim Knicken wird der Verformungswiderstand der Lamelle plötzlich stark verringert, was die Freigabe des Schuhs begünstigt.

[0028] Die Einstellung der Härte der Bindung erfolgt durch eine Änderung der Länge des Teils der Lamelle, der knicken kann. Diese Einstellung erfolgt durch die Verschiebung des Teils **22** ([Fig. 4](#)) mittels der Schraube **20**. Auf dieser Figur erkennt man, dass die Länge des knickbaren Abschnitts der Lamelle der Länge zwischen dem beweglichen Teil **22** und dem Schieber **4** entspricht. Je kürzer man diese Länge macht, um so härter ist die Bindung. Die Länge des Abschnitts der Lamelle zwischen dem Teil **22** und dem Schieber **2** ist natürlich stets merklich kleiner als die Länge zwischen dem Teil **2** und dem Schieber **4**.

[0029] Die Schraube **20** könnte natürlich auch im Schieber **4** angeordnet sein, sie ist jedoch aus Gründen der Bequemlichkeit und aus Platzgründen im Schieber **2** montiert.

[0030] Die Lamelle **6** besteht vorzugsweise aus Verbundmaterial, z. B. aus mit Glas- oder Kohlenstofffasern verstärktem Kunststoff.

[0031] Anstelle einer einzigen Lamelle ist es möglich, mehrere Lamellen zu verwenden, insbesondere aufeinander gestapelte oder seitlich nebeneinander liegende Lamellen.

Patentansprüche

1. Schibindung zur auslösbaren Befestigung eines Schuhs auf einem Schi, mit einem vorderen Bin-

dungsmittel, einem sogenannten Vorderbacken, und einem hinteren Bindungsmittel, einer sogenannten Fersenautomatik, wobei dieser Vorderbacken und diese Fersenautomatik in einer bestimmten Position elastisch gehalten werden, die der Position des am Schi befestigten Schuhs entspricht und in welcher der Vorderbacken elastisch von einer Feder gehalten wird, die wenigstens näherungsweise longitudinal in Richtung der Fersenautomatik angeordnet ist, dadurch gekennzeichnet, dass diese Feder aus wenigstens einer durch Knicken verformbaren Lamelle (6) besteht, welche auch die Fersenautomatik elastisch hält.

2. Schibindung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die erwähnte, durch Knicken verformbare Lamelle (6) zwischen zwei beweglichen, längsverschiebbaren Teilen (2, 4) angeordnet ist, welche kinematisch mit dem Vorderbacken (3) bzw. der Fersenautomatik (5) verbunden sind.

3. Schibindung nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass der Vorderbacken (3) und die Fersenautomatik (5) auf einem Längsträger (1) in Form einer Gleitführung montiert sind und dass die beiden beweglichen verschiebbaren Teile aus zwei Schiebern (2, 4) bestehen, die im Längsträger (1) montiert und mit dem Vorderbacken bzw. der Fersenautomatik so verbunden sind, dass bei einer Verstellung des Vorderbackens bzw. der Fersenautomatik aus seiner bzw. ihrer Ruhelage heraus jeweils der eine Schieber in Richtung auf den anderen verschoben wird, wobei die erwähnte Lamelle (6) zwischen diesen Schiebern montiert ist.

4. Schibindung nach Anspruch 3, bei welcher die Fersenautomatik (5) ein auf dem Längsträger befestigtes Gehäuse (25) und einen Sohlenhalter (23) aufweist, der um eine Querachse (26) schwenkbar am erwähnten Gehäuse angelenkt ist und eine Rampe (27) hat, die mit einem Halteelement zusammenwirkt, dadurch gekennzeichnet, dass das Halteelement im wesentlichen aus einem Hebel (32) besteht, der an einem Zwischenpunkt (33) um eine Querachse schwenkbar am erwähnten Gehäuse (25) angelenkt ist und dessen unteres Ende (36) mit dem mit der Fersenautomatik verbundenen Schieber (4) verbunden ist, um die Lamelle (6) zu belasten.

5. Schibindung nach Anspruch 3, bei welcher der Vorderbacken (3) eine Klemmbacke hat, die aus zwei schwenkbar gelagerten Armen (14, 15) gebildet wird, welche durch einen gemeinsamen Zugstab (13) gehalten werden, dadurch gekennzeichnet, dass dieser Zugstab (13) mit einem Hebel (17) verbunden ist, der auf dem erwähnten Längsträger (1) angelenkt ist und sich gegen das der Lamelle (6) abgewandte Ende (19) des Schiebers (2) abstützt, derart, dass eine von den erwähnten Armen (14, 15) auf den Zugstab ausgeübte Zugkraft bewirkt, dass die erwähnte Lamelle

(6) axial komprimiert wird.

6. Schibindung nach einem der Ansprüche 3, 4 oder 5, dadurch gekennzeichnet, dass sie ein Mittel zum Einstellen der Härte der Auslösung hat, welches aus einem die erwähnte Lamelle umgebenden Teil (22) besteht und wie eine Schraubenmutter auf einer zur Längseinstellung dienenden Schraube (20) montiert ist, welche in einem der erwähnten beweglichen Teile (2, 4) angeordnet ist und axial gehalten wird.

7. Schibindung nach Anspruch 4, bei welcher die Position der Fersenautomatik (25) auf ihrem Träger einstellbar ist, dadurch gekennzeichnet, dass der erwähnte Längsträger eine Rastung (35) aufweist, in welche die Zähne eines ersten Arms (34) eingreifen, der um die Gelenkachse (33) des Hebels (32) der Fersenautomatik schwenkbar ist, und dass der mit der Fersenautomatik verbundene Schieber (4) ebenfalls eine Rastung (38) hat, die sich unter der Rastung des Längsträgers befindet und in welche Zähne eines zweiten Arms (37) eingreifen, wodurch die Verbindung zwischen dem erwähnten Hebel (32) und dem Schieber (4) hergestellt wird, wobei diese beiden Arme derart miteinander verbunden sind, dass, wenn der erste Arm durch Anheben desselben aus seiner Rastung gelöst wird, auch der zweite Arm aus seiner Rastung entfernt wird.

8. Schibindung nach Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet, dass sie einen axialen Anschlag in Form einer Schraube (43) hat, welche den mit der Fersenautomatik verbundenen Schieber (4) in einer Position hält, in der die Lamelle (6) durch Knickung verformt ist, wenn der zweite Arm (37) vom Schieber (4) getrennt ist.

9. Schibindung nach einem der Ansprüche 3 bis 8, dadurch gekennzeichnet, dass der erwähnte Längsträger (1) mit seinen Enden mittels zweier Auflagen (7, 9) am Schi befestigt ist, dass er um eine Querachse (8) schwenkbar auf der vorderen Auflage angelenkt ist und dass er längsbeweglich in der hinteren Auflage (9) montiert ist oder umgekehrt.

Es folgen 5 Blatt Zeichnungen

Fig.1

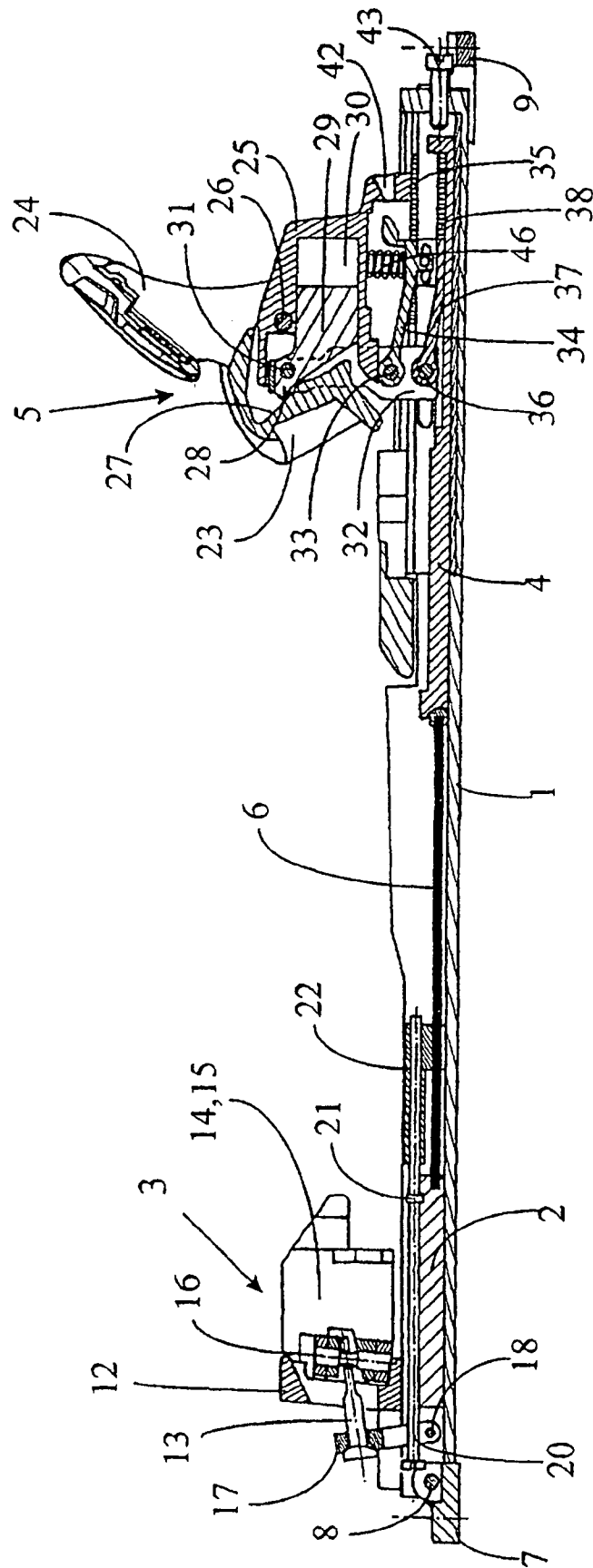
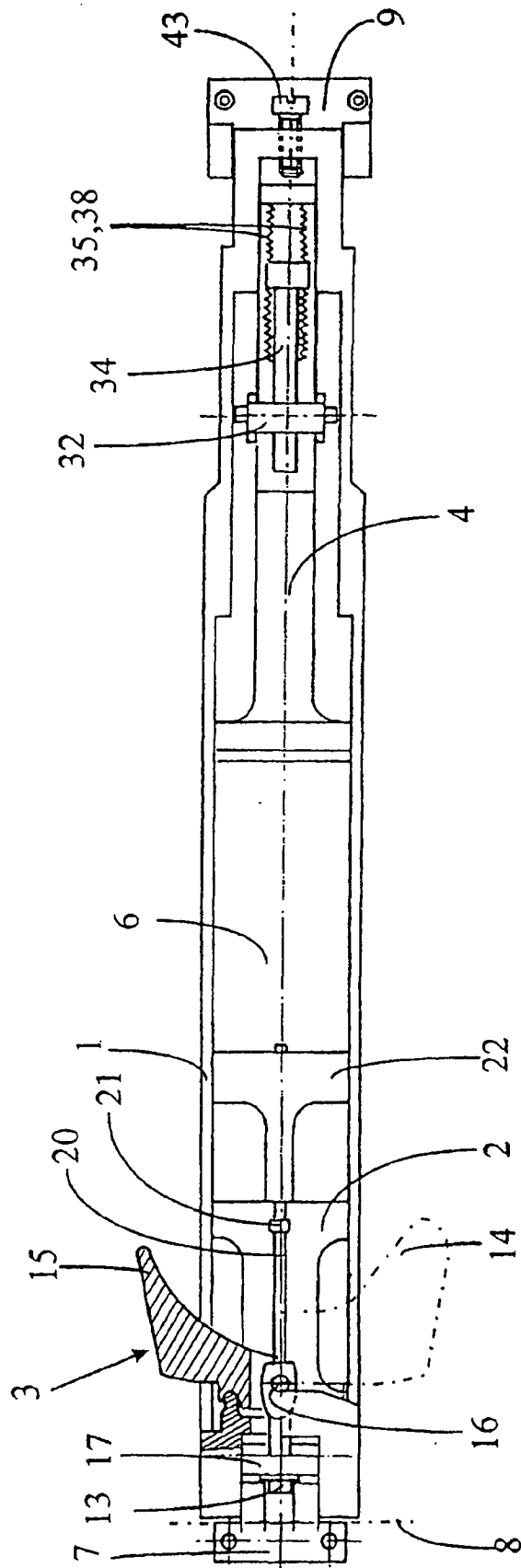


Fig.2



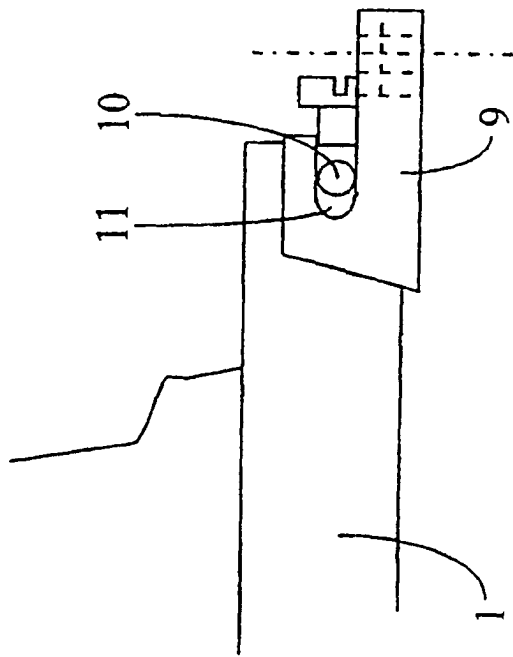


Fig.3

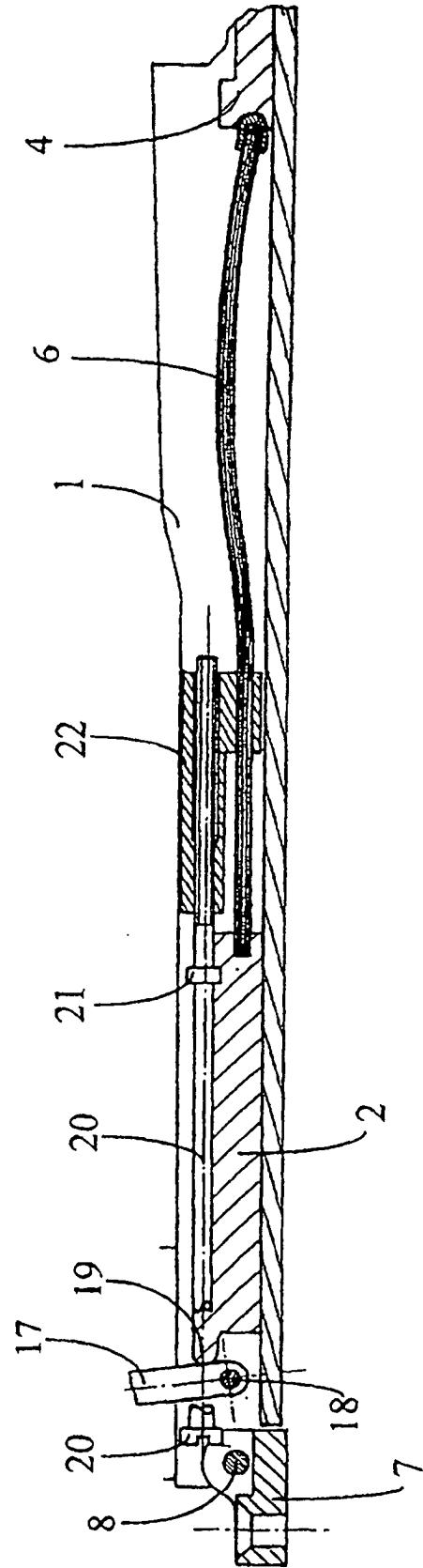
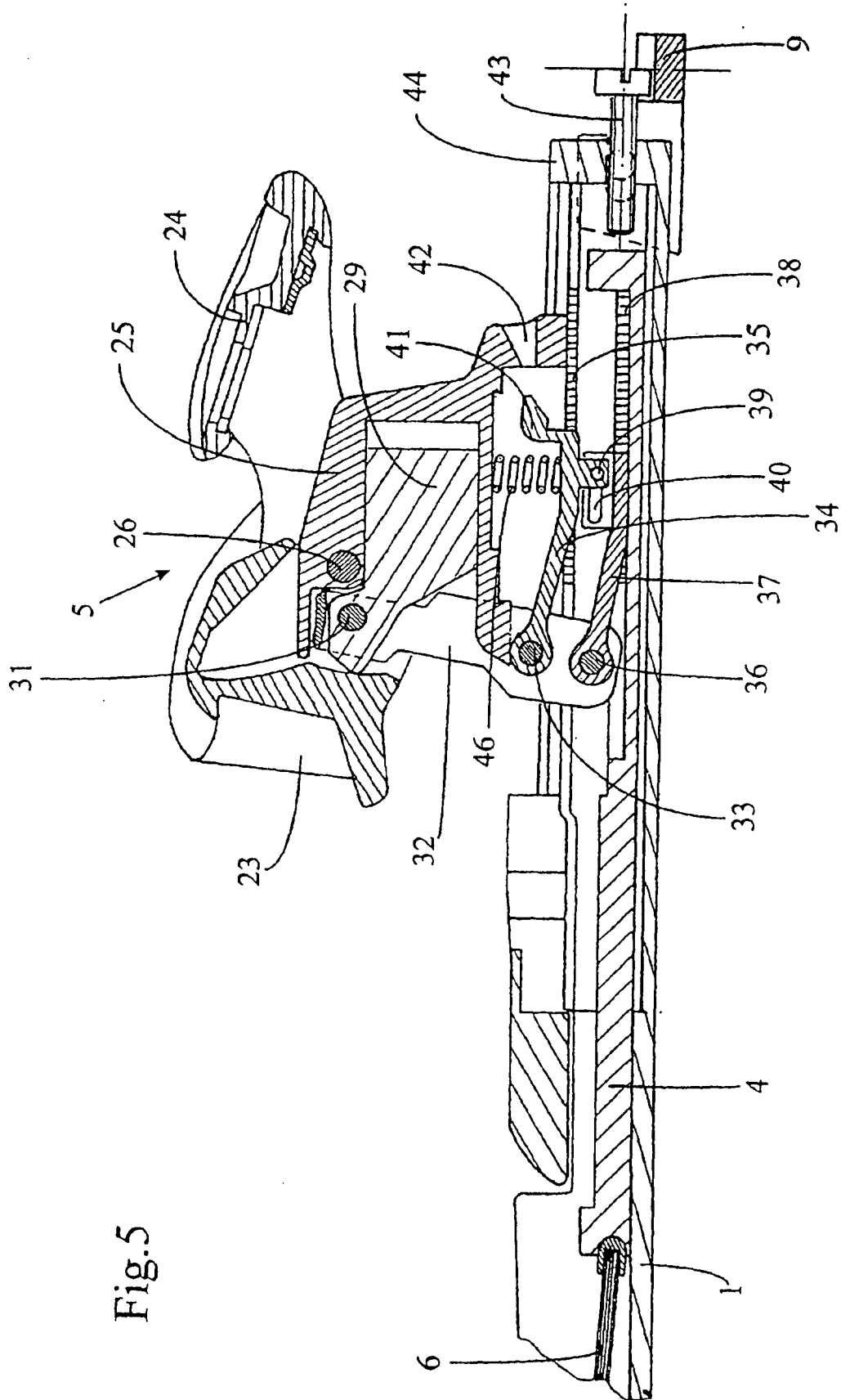


Fig.4



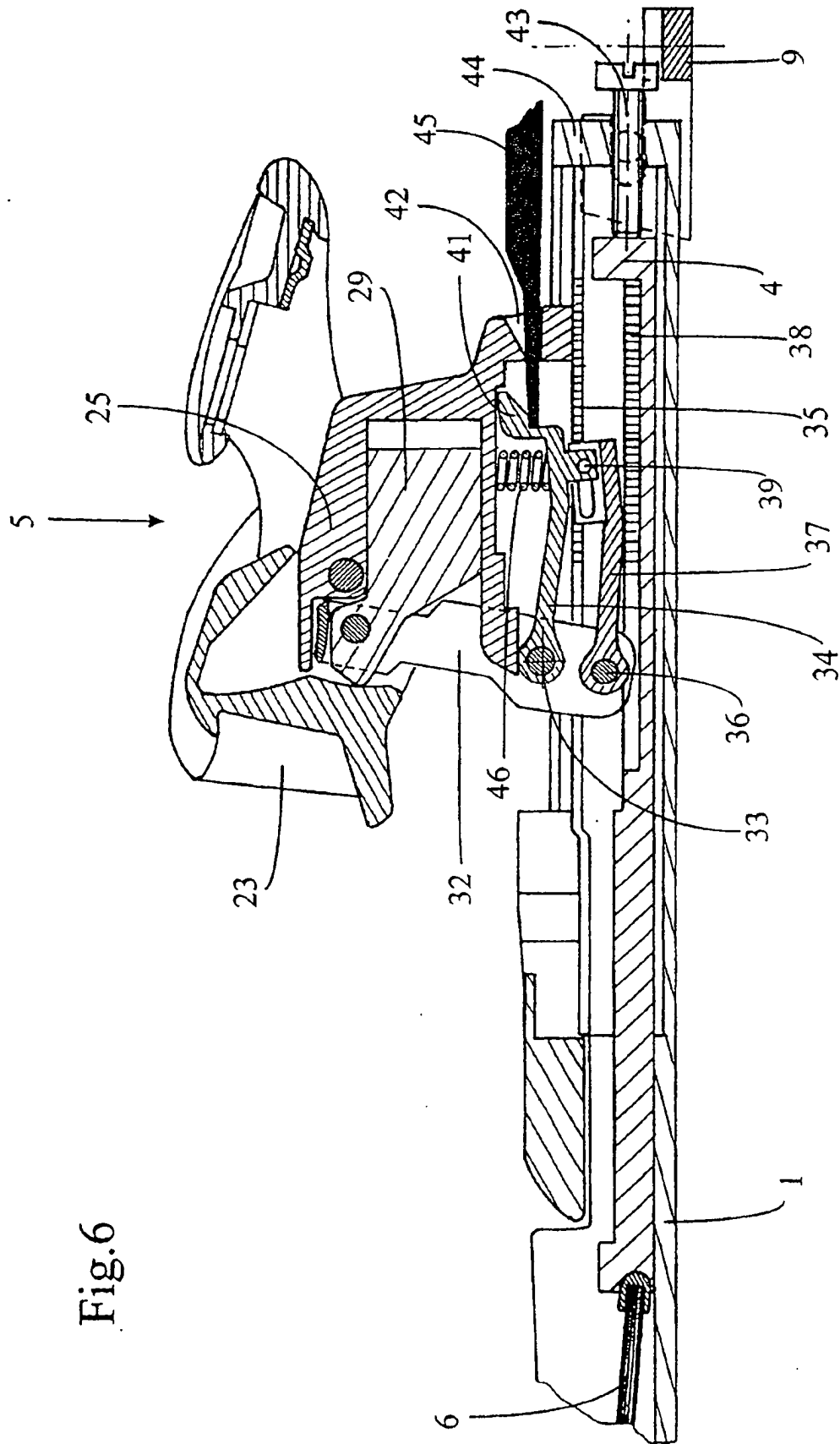


Fig. 6