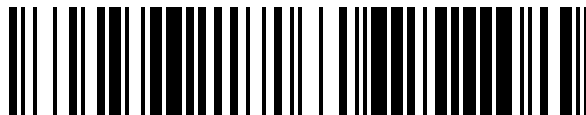


19



OFICINA ESPAÑOLA DE
PATENTES Y MARCAS

ESPAÑA



11 Número de publicación: **1 076 744**

21 Número de solicitud: 201230317

51 Int. Cl.:

B44B 3/04

(2006.01)

12

SOLICITUD DE MODELO DE UTILIDAD

U

22

Fecha de presentación: **22.03.2012**

71

Solicitante/s:
FAUSTINO ALVAREZ ABANADES
RIBADAVIA Nº 29
28029 MADRID, ES

43

Fecha de publicación de la solicitud: **23.04.2012**

72

Inventor/es:
ALVAREZ ABANADES, FAUSTINO

74

Agente/Representante:
Sánchez del Campo González de Ubierna, Ramón

54

Título: **SOPORTE MOTORIZADO PARA TRABAJO DE TAXIDERMIA**

ES 1 076 744 U

DESCRIPCIÓN

SOPORTE MOTORIZADO PARA TRABAJO DE TAXIDERMIA

5 OBJETO DE LA INVENCION

La invención, tal como expresa el enunciado de la presente memoria descriptiva, se refiere a un soporte motorizado para trabajo de taxidermia, el cual aporta, a la función a que se destinan, varias ventajas y características de novedad que se describirán en detalle más adelante y que suponen una destacable mejora en el estado actual de la técnica.

Más en particular, el objeto de la invención se centra en un soporte o banco de trabajo del tipo especialmente concebido para llevar a cabo operaciones de taxidermia, particularmente sobre piezas de gran tamaño y considerable peso, tales como cabezas de animales de grandes dimensiones, el cual tiene como finalidad permitir de una forma fácil y cómoda el cambio de posición de la pieza sobre la que se está trabajando, mediante movilización de la misma en los tres ejes dimensionales, es decir, en sentido vertical de ascenso y descenso, en basculación antero posterior y en basculación lateral, el cual presenta la particularidad de incorporar medios motorizados para realizar de forma automatizada cada uno de dichos movimientos y, además, poder hacerlo ventajosamente a través de un mando a distancia.

CAMPO DE APLICACIÓN DE LA INVENCION

El campo de aplicación de la presente invención se enmarca dentro del sector de la taxidermia, centrándose

en el ámbito de los aparatos, dispositivos y accesorios de trabajo para llevar a cabo dicha actividad.

5 ANTECEDENTES DE LA INVENCION

Como es sabido, en los trabajos de taxidermia la pieza en tratamiento debe ser atacada desde diferentes ángulos y en posiciones permanentemente cambiantes que
10 afectan a todo el contorno de la misma.

Habitualmente, se utilizan para ello bancos de trabajo constituidos a modo de mesas convencionales, los cuales no suponen mayor problema cuando se trata de piezas de
15 reducido tamaño y peso, pero que, a medida que estos parámetros crecen, van dificultando su manipulación.

Para solventar dicha dificultad creciente, habitualmente, se procede a disponer tacos o calzos
20 para estabilizar temporalmente la pieza en la posición requerida, lo que, a su vez, requiere del concurso de tacos de diferentes formas y tamaños, que complican de forma muy considerable el proceso de estabilización de la pieza y que, además, no aseguran en absoluto dicha
25 estabilidad, de manera que, frecuentemente, la pieza bascula por gravedad hacia una posición de reposo estable mientras se está manipulando sobre ella, con el consecuente riesgo de daño para la misma.

Además, hay que tener en cuenta que estos trabajos, en muchas ocasiones, llegan a realizarse en piezas tan grandes y pesadas como puede ser la cabeza de un elefante, por lo que resulta evidente que la problemática anteriormente expuesta llega a ser muy
35 considerable.

Pues bien, para dar solución a dicha problemática, el propio solicitante es titular de un Modelo de utilidad nº ES1064066U, en el que se divulga un soporte de trabajo para taxidermistas, el cual, si bien cumple satisfactoriamente con el objetivo de facilitar la sujeción de las piezas y permitir el cambio de posición de las mismas con seguridad, presenta diversos aspectos susceptibles de ser mejorados, concretamente los relativos al mecanismo de accionamiento que permite el giro de la pieza en sentido antero posterior y en sentido lateral, que se llevan a cabo mediante el accionamiento manual de sendas manetas, así como los relativos a la incorporación en la propia columna de los pulsadores e interruptores de accionamiento del motor que proporciona el movimiento de acenso y descenso, siendo el objetivo de la presente invención desarrollar un nuevo soporte en el que se mejoran dichos aspectos.

20

EXPLICACIÓN DE LA INVENCION

De forma concreta, lo que la invención propone, como ya se ha apuntado anteriormente, es un soporte de trabajo especialmente concebido para llevar a cabo operaciones de taxidermia, cuya finalidad es sustituir a los bancos convencionales resolviendo de manera plenamente satisfactoria la problemática anteriormente expuesta al permitir una fácil movilidad de la posición de la pieza en situación de trabajo, tanto en sentido ascendente/descendente como en sentido de basculación antero-posterior y de basculación transversal o giro.

Para ello y de forma más concreta dicho soporte está constituido a partir de una plataforma base, destinada a apoyar simplemente sobre el suelo o a fijarse

atornillada al mismo, pero que, en cualquier caso, sirve para dar estabilidad al soporte en su conjunto.

De dicha plataforma emerge vertical y ascendentemente
5 un pilar telescópico accionado por un primer motor eléctrico a través de un primer brazo extensible, estando dicho pilar rematado superiormente en una horquilla sobre la que, en un eje transversal, se monta un cabezal, haciendo posible el basculamiento antero
10 posterior de dicho cabezal.

Este cabezal, además, es atravesado por un eje longitudinal, situado perpendicularmente sobre el anterior, y al que por la parte anterior del soporte se
15 fija un plato al que se fija la pieza sobre la que se va trabajar, siendo el giro del antedicho eje transversal lo que posibilita el movimiento basculante antero posterior de la pieza y el giro de este eje longitudinal lo que posibilita el movimiento basculante
20 transversal o giro de dicha pieza.

A partir de dicha configuración ya conocida, el soporte presenta la particularidad de que, en la parte posterior del eje longitudinal del cabezal se acopla un
25 segundo motor eléctrico, proporcionando la movilidad automatizada del movimiento basculante transversal de la pieza, en lugar de hacerse de forma manual.

Adicionalmente, y de forma opcional, el cabezal también
30 cuenta con medios para automatizar el movimiento basculante anterior posterior de la pieza en lugar de hacerlo manualmente. Para ello, dicho cabezal está acoplado por su parte posterior a un segundo brazo extensible accionado por un tercer motor eléctrico
35 dispuesto en la parte inferior del soporte y cuyo accionamiento provoca la elevación o descenso de dicha

parte posterior del cabezal y, en consecuencia el movimiento basculante automatizado del mismo sobre la horquilla, lo que conlleva el movimiento basculante antero posterior de la pieza fijada al plato.

5

De acuerdo con esta estructuración el cabezal es susceptible de adoptar cualquier posición en altura, y cualquier inclinación o giro que convenga para la pieza a trabajar, ya que dicho cabezal es susceptible de bascular sobre un eje horizontal para que a su vez la pieza a tratar bascule hacia arriba y hacia atrás o en sentido contrario hacia adelante y hacia abajo, y finalmente el plato soporte de la pieza gira sobre su propio eje con respecto al cabezal, para variar también a voluntad el grado de inclinación transversal de dicha pieza, pudiendo realizarse todos estos movimientos, u opcionalmente solamente los de elevación y giro, de forma automatizada y asistida por motores eléctricos, lo que evita continuos esfuerzos de apriete y afloje de manetas bloqueantes por parte del taxidermista.

Siguiendo con las particularidades del soporte de la invención, conviene destacar además, que para la alimentación eléctrica de los motores de accionamiento de los diferentes movimientos del soporte se ha previsto, preferentemente incorporada en el propio pilar del soporte, una caja eléctrica a la que llega la tensión a través de un cable de conexión a la red, siendo dichos motores accionados mediante unos pulsadores que, preferentemente, están incorporados en un mando a distancia convenientemente vinculado mediante el correspondiente cable de alargamiento a dicha caja de conexión, de manera que se hace posible el accionamiento de los diferentes movimientos de la pieza desde cierta distancia del soporte para que el taxidermista pueda trabajar más cómodamente.

Visto lo que antecede, se constata que el descrito soporte motorizado para trabajo de taxidermia representa una estructura innovadora de características desconocidas hasta ahora para el fin a que se destinan, razones que unidas a su utilidad práctica, la dotan de fundamento suficiente para obtener el privilegio de exclusividad que se solicita.

10

DESCRIPCIÓN DE LOS DIBUJOS

Para complementar la descripción que se está realizando de la invención, y para ayudar a una mejor comprensión de las características que la distinguen, se acompaña la presente memoria descriptiva, como parte integrante de la misma, de un juego de planos, en los que con carácter ilustrativo y no limitativo se ha representado lo siguiente:

20

La figura número 1.- Muestra una vista en perspectiva del soporte motorizado para trabajo de taxidermia objeto de la invención, representado con la pieza a tratar incorporada al mismo y en un ejemplo de realización en que solo incorpora motor para el movimiento de ascenso y descenso y para el movimiento basculante transversal.

30 La figura número 2.- Muestra una vista en perspectiva de otro ejemplo de realización del soporte de la invención, en este caso incorporando tres motores eléctricos, uno para cada tipo de movimiento de la pieza.

35

REALIZACIÓN PREFERENTE DE LA INVENCION

A la vista de las mencionadas figuras, y de acuerdo con la numeración adoptada, se puede apreciar en ellas un
5 ejemplo de realización preferida de la invención, la cual comprende las partes y elementos que se describen en detalle a continuación.

Así, tal como se observa en dichas figuras, el soporte
10 (1) en cuestión se configura a partir de una plataforma (2) inferior que actúa de base y de la que emerge, vertical y ascendentemente, un pilar (3) telescópico accionado por un primer motor eléctrico (4) a través de un primer brazo extensible (5) al que se encuentra
15 vinculado permitiendo controlar de forma automatizada la extensión o recogida de dicho pilar (3).

El pilar (3) está rematado superiormente en una horquilla (6) sobre la que bascula, en un eje
20 transversal (7), un cabezal (8), el cual, a su vez, es atravesado por un eje longitudinal (9), situado perpendicularmente sobre el anterior, y al que por la parte anterior del soporte se fija un plato (10) donde se incorpora la pieza (11) sobre la que se va trabajar
25 y que va convenientemente montada sobre una base (12), normalmente de madera, siendo dicho eje longitudinal susceptible de girar posibilitando el movimiento basculante transversal o giro de la pieza (11).

30 En una realización preferida de la invención, tal como muestra la figura 1, a la parte posterior del eje longitudinal (9) se acopla un segundo motor eléctrico (13) que permite el accionamiento automatizado del giro del mismo y, por tanto, la movilidad automatizada del
35 movimiento basculante transversal de la pieza, mientras que el movimiento basculante del cabezal (8) sobre el

eje transversal (7) que lo vincula a la horquilla (6) y que permite la basculación antero posterior de la pieza (11), se realiza de forma manual, habiéndose previsto para asegurar las distintas posiciones de la misma un
 5 sistema de bloqueo conformado por un tirador (14) que encaja en diferentes orificios de la horquilla (no representados) previstos radialmente al eje transversal (7).

10 Preferentemente, dicho segundo motor (13) se acopla lateralmente en la parte posterior del cabezal (8) y se vincula al eje longitudinal (9) mediante una caja de transmisión (15) que queda adosada a la cara posterior del cabezal (8).

15 De forma opcional, en una realización alternativa del soporte (1) mostrada en la figura 2, el movimiento antero posterior cabezal (8) también se encuentra automatizado, para lo cual se acopla, por su parte
 20 posterior, a un segundo brazo extensible (16) que, accionado por un tercer motor eléctrico (17) incorporado en su extremo inferior en la parte inferior del pilar (3), provoca, al ser accionado, la elevación o descenso de dicha parte posterior del cabezal (8) y,
 25 en consecuencia el movimiento automatizado basculante antero posterior del cabezal (8).

Para ello, la parte superior de dicho segundo brazo extensible (16) se halla unida, mediante una unión
 30 articulada (18) a una pieza adicional (19) unida solidariamente a la caja de transmisión (15) del segundo motor (13) adosada en la parte posterior del cabezal (8).

35 Conviene destacar finalmente, que, en ambas posibles realizaciones, para la alimentación eléctrica de los

5 motores (4, 13 y 17) el soporte incorpora una caja eléctrica (20) a la que llega la tensión a través de un cable de conexión (21), y desde la que se distribuye la alimentación eléctrica a los motores pudiendo estar
 10 dotada de enchufes adicionales, siendo los motores accionados mediante pulsadores (22) que además de estar incorporados en la caja eléctrica (20), preferentemente, están también incorporados en un mando a distancia (23) separado del soporte (1) y que está
 15 vinculado a dicha caja de conexión (21) mediante un cable de alargamiento (24).

15 Descrita suficientemente la naturaleza de la presente invención, así como la manera de ponerla en práctica, no se considera necesario hacer más extensa su explicación para que cualquier experto en la materia comprenda su alcance y las ventajas que de ella se derivan, haciéndose constar que, dentro de su esencialidad, podrá ser llevada a la práctica en otras
 20 formas de realización que difieran en detalle de la indicada a título de ejemplo, y a las cuales alcanzará igualmente la protección que se recaba siempre que no se altere, cambie o modifique su principio fundamental.

R E I V I N D I C A C I O N E S

1.- SOPORTE MOTORIZADO PARA TRABAJO DE TAXIDERMIA, del tipo que se configura a partir de una plataforma (2)
 5 base con un pilar (3) telescópico accionado por un primer motor eléctrico (4) a través de un primer brazo extensible (5), estando dicho pilar (3) rematado superiormente en una horquilla (6) sobre la que
 10 bascula, en un eje transversal (7), un cabezal (8), a su vez atravesado por un eje longitudinal (9) al que por la parte anterior del soporte se fija un plato (10) donde se fijará la pieza (11), siendo el giro del eje transversal (7) el que permite la basculación antero posterior de la pieza (11) y el giro del eje
 15 longitudinal (9) el que permite la basculación transversal o giro de la pieza (11); y en que, para la alimentación eléctrica incorpora una caja eléctrica (20) a la que llega la tensión a través de un cable de conexión (21) con pulsadores (22), **caracterizada** porque
 20 a la parte posterior del eje longitudinal (9) se acopla un segundo motor eléctrico (13) que permite el accionamiento automatizado del giro del mismo y, por tanto de la pieza (11).

25 2.- SOPORTE MOTORIZADO PARA TRABAJO DE TAXIDERMIA, según la reivindicación 1, **caracterizado** porque el segundo motor (13) se acopla lateralmente en la parte posterior del cabezal (8) y se vincula al eje longitudinal (9) mediante una caja de transmisión (15)
 30 que queda adosada a la cara posterior del cabezal (8).

3.- SOPORTE MOTORIZADO PARA TRABAJO DE TAXIDERMIA, según la reivindicación 1 ó 2, **caracterizado** porque el movimiento antero posterior del cabezal (8) también se
 35 encuentra automatizado, para lo cual se acopla, por su parte posterior, a un segundo brazo extensible (16)

que, accionado por un tercer motor eléctrico (17) incorporado en su extremo inferior en la parte inferior del pilar (3), provoca, al ser accionado, la elevación o descenso de dicha parte posterior del cabezal (8).

5

4.- SOPORTE MOTORIZADO PARA TRABAJO DE TAXIDERMIA, según la reivindicación 2 y 3, **caracterizado** porque la parte superior del segundo brazo extensible (16) se halla unida, mediante una unión articulada (18) a una
10 pieza adicional (19) unida solidariamente a la caja de transmisión (15) del segundo motor (13) adosada en la parte posterior del cabezal (8).

5.- SOPORTE MOTORIZADO PARA TRABAJO DE TAXIDERMIA,
15 según cualquiera de las reivindicaciones 1-4, **caracterizado** porque los pulsadores (22) de accionamiento de los motores se disponen en un mando a distancia (23) separado del soporte (1).

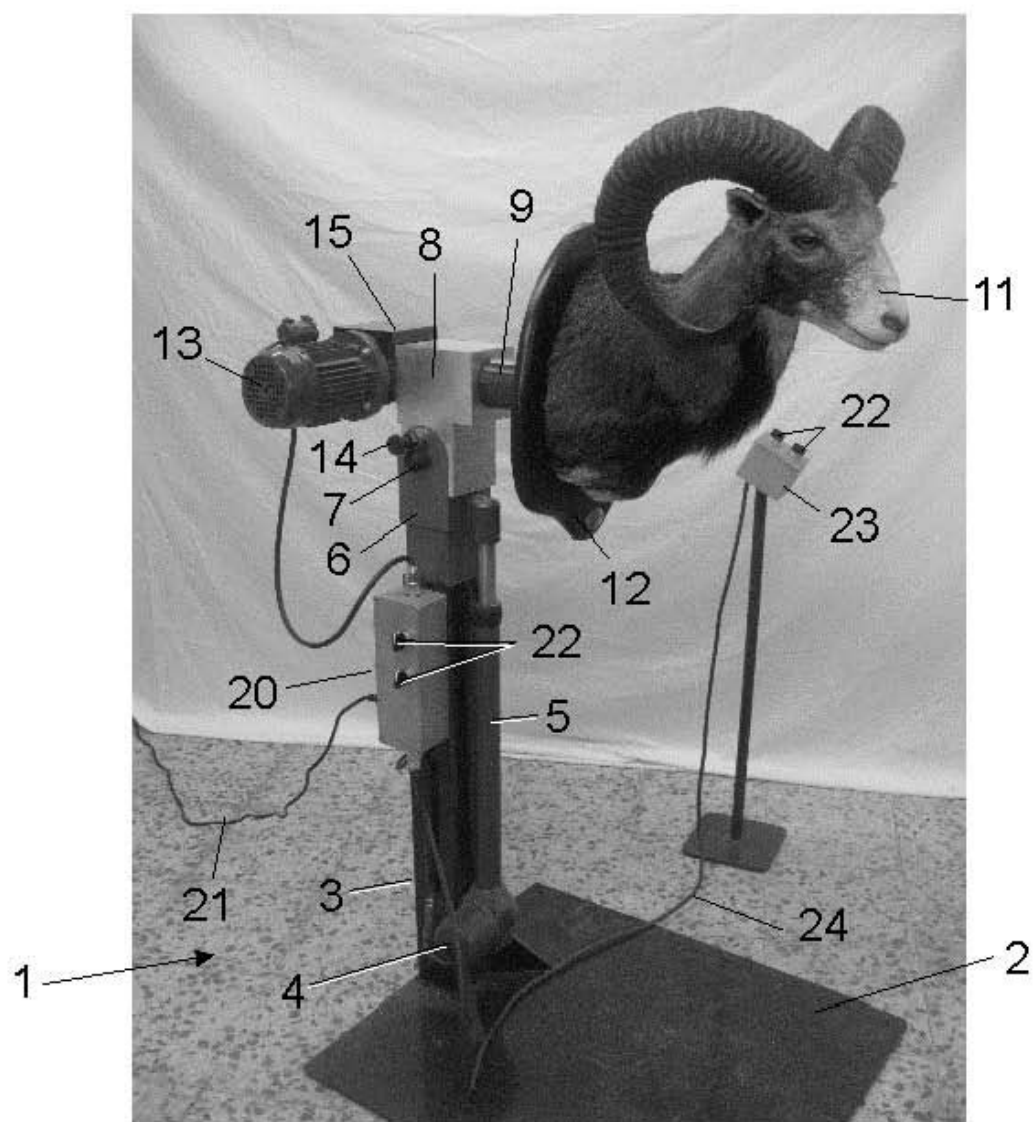


fig. 1

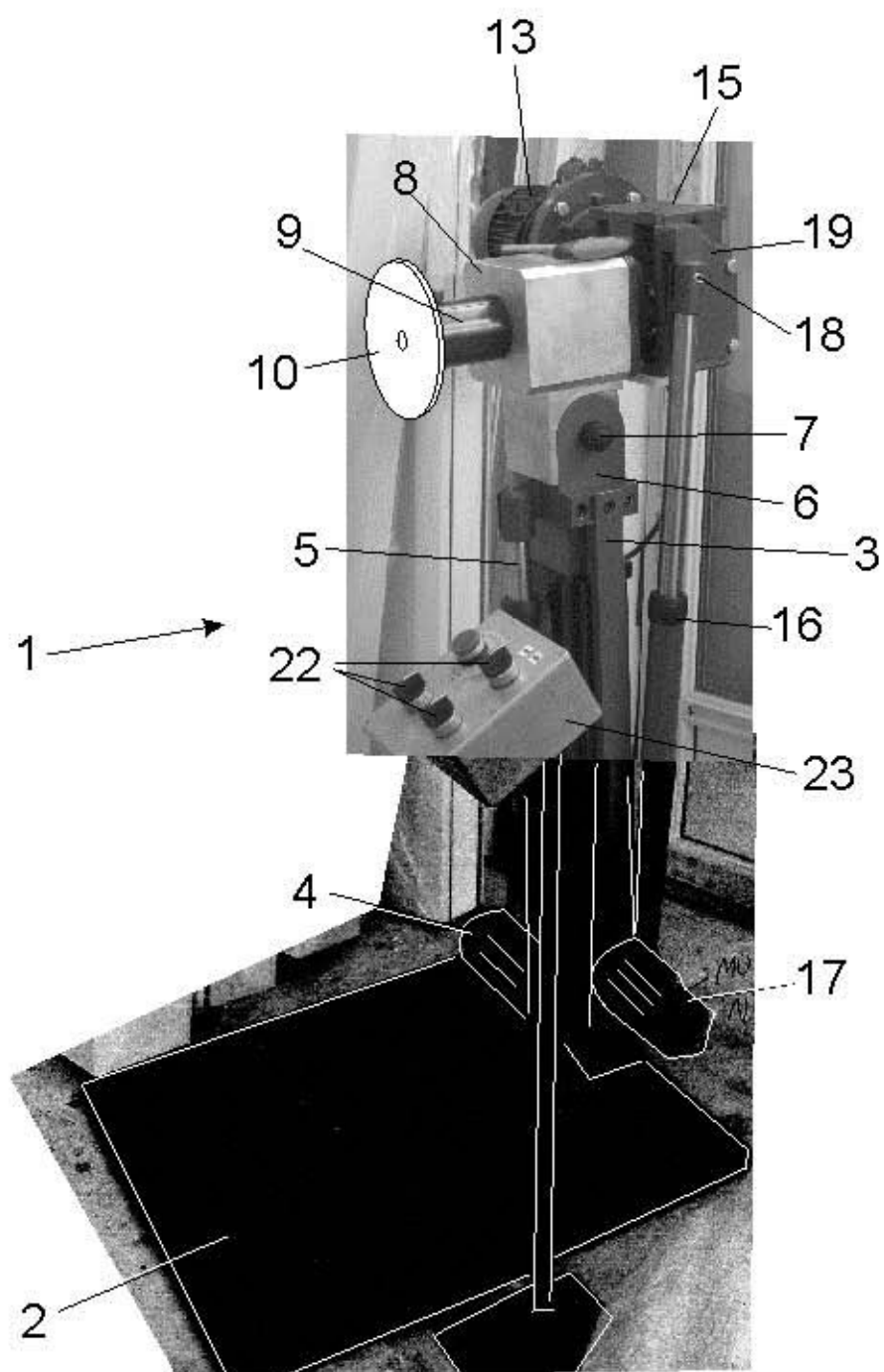


fig. 2