



19



OFICINA ESPAÑOLA DE
PATENTES Y MARCAS

ESPAÑA

11 Número de publicación: **2 141 695**

51 Int. Cl.:
E05F 15/14 (2006.01)

12

TRADUCCIÓN DE PATENTE EUROPEA MODIFICADA

T5

86 Número de solicitud europea: **98810365 .1**

86 Fecha de presentación : **27.04.1998**

87 Número de publicación de la solicitud: **0953706**

87 Fecha de publicación de la solicitud: **03.11.1999**

54 Título: **Pared deslizable apilable.**

45 Fecha de publicación de la mención y de la
traducción de patente europea: **16.02.2003**

45 Fecha de la publicación de la mención de la
patente europea modificada BOPI: **01.03.2008**

45 Fecha de publicación de la traducción de patente
europea modificada: **01.03.2008**

73 Titular/es: **Kaba Gilgen AG.**
Freiburgstrasse 34
CH-3150 Schwarzenburg, CH

72 Inventor/es: **Krähenbühl, Hans;**
Nyffenegger, Jürg y
Ulrich, Heinz

74 Agente: **Carvajal y Urquijo, Isabel**

ES 2 141 695 T5

DESCRIPCIÓN

Pared deslizable apilable.

5 **Área técnica**

La presente invención corresponde al área de las paredes desplazables. Comprende una pared deslizable apilable con una gran cantidad de paneles desplazables individualmente, en la cual cada uno de los paneles se encuentra limitado en su borde superior en dirección al cielo raso por un perfil portante horizontal y es desplazable lateralmente mediante al menos un dispositivo de avance montado en el perfil portante, en un riel de desplazamiento común dispuesto por sobre el perfil portante, asimismo cada uno de los paneles presenta un accionamiento propio con un motor de accionamiento eléctrico, dicho accionamiento se encuentra sujeto en el panel y se encuentra engranado con el riel de desplazamiento a través de los medios de accionamiento.

Una pared deslizable apilable semejante es conocida, por ejemplo, por la memoria DE-C3-24 04 875 o la memoria WO 97/42388.

Estado de la técnica

En espacios grandes con utilización variable, como por ejemplo pasajes de compras o similares, cada vez más frecuentemente se emplean paredes deslizables apilables para una separación flexible parcial o total, sus paneles están colgados del cielo raso y son fácilmente desplazables individualmente, y se pueden unir a lo largo de un riel de desplazamiento formando una pared cerrada o replegarse en el costado de la pared del espacio en una posición inicial conformando una pila que ocupa poco espacio. El desplazamiento de los paneles prefabricado individuales puede realizarse manualmente, pero también se pueden pensar soluciones automáticas en las cuales los paneles individuales son accionados a través de un motor eléctrico integrado y desplazados mediante la guía de un mando central.

Los paneles mismos pueden estar conformados como elementos de vidrio, en los cuales se prescinde de piezas marco laterales para la conformación de una pared de vidrio continua, y para colgarlos en el riel de desplazamiento están limitados en el borde superior por un perfil portante y eventualmente en el borde inferior pueden presentar un perfil de base a los fines de guía o bloqueo. Pero los paneles pueden también no ser transparentes y estar contruidos de madera, metal u otro material para la construcción de paredes.

A paredes deslizables apilables del tipo descrito se establecen requisitos cada vez más elevados en lo que respecta al aspecto estético como también a las consideraciones prácticas, como instalaciones que ocupan poco espacio o posibilidad de ampliación flexible (modular) o cambio sencillo del accionamiento manual a automático, dichos requisitos sólo son cumplidos parcialmente o no son cumplidos por las soluciones conocidas. Por la memoria DE-C3-24 04 875 mencionada al comienzo, es conocida una pared divisoria de paneles reubicables, colgados respectivamente mediante dos carros guía desplazables en un riel de desplazamiento montado del cielo raso. Cada uno de los paneles es accionado por el motor eléctrico integrado en el panel, dicho motor eléctrico acciona al piñón ubicado en un carro guía y enganchado en el riel de desplazamiento, en una cadena, cremallera o semejante, montada en su pared lateral. La corriente necesaria para el motor eléctrico es tomada de una barra conductora ubicada en el interior del riel de desplazamiento por un colector en el otro carro guía. El motor eléctrico está ubicado verticalmente debajo de la viga transversal superior en el área de pared doble del panel. Por ello, la solución conocida no es adecuada para paneles conformados a modo de elementos de vidrio transparentes. Lo mismo vale también para el panel divisorio con accionamiento motor publicado en DE-C2-26 43 905, así como para la pared divisoria descrita en DE-C2-31 47 273.

Asimismo se conoce por la memoria DE-C2-29 10 185 una puerta o semejante con una hoja desplazable por motor, en la cual la hoja se encuentra fijada en un perfil portante mediante carros guía guiados por poleas-guía. El motor eléctrico previsto para el accionamiento, engranado mediante un engranaje en el perfil de cremallera, en el perfil portante, se encuentra alojado por encima del carro guía dentro del perfil portante. De este modo, se puede seleccionar la hoja libremente en su modo y en su forma, sin embargo, el alojamiento del accionamiento en el perfil portante del riel de desplazamiento requiere un riel de desplazamiento muy ancho y de gran volumen que ocupa mucho espacio y se puede integrar dificultosamente en el cielo raso. El alojamiento del accionamiento en el riel de desplazamiento hace necesario además la previsión de un revestimiento desmontable a los fines de mantenimiento y cuidado, por lo cual la construcción del riel de desplazamiento se complica adicionalmente. Por lo demás, la solución publicada para una pared deslizable apilable con múltiples elementos individuales no es aplicable, ya porque la alimentación del motor eléctrico se realiza mediante un cable helicoidal extensible a lo largo, ubicado en el riel de desplazamiento.

En el caso de otras paredes reubicables conocidas con múltiples paneles (EP-B1-0 597 208) el accionamiento por motor de los paneles se realiza asimismo mediante una unidad de accionamiento que junto con el carro guía se aloja en el riel del cielo raso. También en este caso se debe utilizar un riel en el cielo raso o un riel de desplazamiento especialmente alto y ancho, que ocupa mucho espacio y dificulta el mantenimiento y el montaje.

Finalmente, en la memoria mencionada al comienzo WO 97/42388 se describe una pared desplazable en la cual los paneles individuales son accionados por un motor eléctrico ubicado horizontalmente, colocado en el carro guía, y que sobresale del carro guía junto al colector correspondiente lateralmente, es decir, perpendicular a la dirección de

desplazamiento. Esta solución conocida se caracteriza por un ancho aún mayor en el área del riel de desplazamiento. Por otro lado la solución posee la siguiente desventaja: No es poco frecuente que el usuario de una pared desplazable instale primero una pared desplazable manualmente sin accionamiento por motor y, sin embargo, más tarde quiera automatizar la pared instalada agregando un accionamiento por motor eléctrico con mando. Una automatización posterior requiere en este caso no sólo un gran esfuerzo, sino que lleva a mayores tiempos de inutilización de la pared desplazable. Si, por el contrario, se instala en un principio un riel-guía adecuado para el funcionamiento automático, se obtienen costos iniciales injustificablemente elevados e innecesarios y un requerimiento de espacio innecesario para una pared simple accionada manualmente.

En la memoria DE 197 33 381 se enumeran múltiples acondicionamientos posibles de una instalación de puertas desplazables o de alas de ventanas o puertas. A su vez se menciona que el elemento portante o de las aristas de cierre de una hoja puede estar acondicionado para la recepción de una pieza funcional por ejemplo de un accionamiento.

Descripción de la invención

Es por ello el objetivo de la invención, lograr una pared deslizable apilable, que se adapta flexiblemente a las más variadas áreas de aplicación y utilización, que, teniendo en cuenta que el riel-guía se encuentra montado en el cielo raso, requiere de poco espacio, está diseñada igualmente para el accionamiento manual y automático, y también satisface los requerimientos estéticos más elevados.

Este objetivo es alcanzado en el caso de una pared deslizable apilable del modo mencionado al comienzo a través de las características de la reivindicación 1. Por la distribución acorde a la invención del motor de accionamiento en el perfil portante, el riel de desplazamiento montado en el cielo raso puede ser diseñado de modo extremadamente delgado, porque para el accionamiento prácticamente no se debe prever espacio adicional en el riel. El riel-guía sólo necesita ser diseñado para la recepción y la guía de los dispositivos de avance, como también es el caso en paneles desplazables manualmente. La barra conductora requerida para el accionamiento eléctrico y los medios de accionamiento ubicados en el riel de desplazamiento, como una correa dentada, pueden ser integrados en el riel de desplazamiento ahorrando espacio, de modo que tanto para el manual accionamiento como también para el automático se puede utilizar el mismo riel de desplazamiento delgado. Con ello se simplifica muchísimo un posterior cambio de accionamiento manual a automático, porque posteriormente en el riel de desplazamiento existente solamente se deben introducir una barra conductora y una correa dentada -en caso de que no estén ya presentes- y por lo demás en los paneles solamente deben ser reemplazados los dispositivos de avance existentes por los correspondientes dispositivos de avance con accionamiento por motor eléctrico y colectores. Además, la ubicación del motor de accionamiento en el perfil portante posee la ventaja de que para el panel mismo se pueden utilizar, sin restricciones, una hoja de vidrio transparente o cualquier otro material y estructuras que puedan ser fijadas en el perfil portante, porque el espacio requerido para el accionamiento se limita al perfil portante.

Especialmente favorable en cuanto al espacio requerido es que, si acorde a la pared deslizable apilable acorde a la invención, el motor de accionamiento se ubica con su eje de accionamiento paralelo al eje longitudinal del perfil portante. De este modo se puede alojar en el perfil portante un motor alargado potente, invisible desde afuera, sin que la superficie transversal del perfil portante se deba agrandar considerablemente o de modo alguno.

La presente invención se caracteriza porque los medios de accionamiento comprenden un engranaje accionado por un motor de accionamiento, engranado con un perfil dentado introducido en el riel de desplazamiento en sentido longitudinal, porque el perfil dentado es una correa dentada introducida en el riel de desplazamiento, porque el engranaje es rotatorio sobre un eje vertical y se engancha en la correa dentada dispuesta verticalmente, y porque la transmisión de fuerza desde el motor de accionamiento al engranaje se realiza pasando por un engranaje angular. Por la disposición vertical del eje de engranaje y la correa dentada puede mantenerse compacta no sólo la transmisión. Especialmente favorable es la correa dentada vertical, cuando el riel de desplazamiento realiza curvas en el nivel del cielo raso, porque la correa dentada en estas configuraciones, gracias a su capacidad de doblado como correa dentada, es capaz de seguir fácilmente y sin medidas adicionales las curvas, también en el caso de radios de curvatura pequeños.

La presente invención se caracteriza porque para la alimentación con corriente del motor de accionamiento se encuentra dispuesta una barra conductora que se extiende en dirección longitudinal del riel de desplazamiento dentro del riel de desplazamiento, y porque cada panel presenta un dispositivo de avance, que toma corriente de la barra conductora mediante colectores montados en el dispositivo de avance, y la transmite al motor de accionamiento. Por la integración de la barra conductora en el riel de desplazamiento no sólo resulta por sí mismo una protección ante ensuciamiento de la barra conductora y contra un contacto involuntario, sino que el riel de desplazamiento puede ser también constituido de modo muy compacto.

Un aprovechamiento especialmente bueno del lugar se logra cuando cada panel presenta dos dispositivos de avance ubicados uno detrás de otro en el sentido del desplazamiento, y cuando el panel es accionado a través del primer dispositivo de avance y la toma de corriente se efectúa a través del segundo dispositivo de avance.

El riel de desplazamiento puede ser utilizado igualmente para el accionamiento manual y automático de manera simple y sin reformas, porque el riel de desplazamiento está conformado como un riel perfilado en simetría tipo espejo a un plano medio, que presenta un nivel de paso en el interior, sobre el cual se pueden desplazar los dispositivos de avance con rodillos portadores, porque debajo del nivel de paso se hallan dos ranuras laterales abiertas hacia adentro,

enfrentadas entre sí y extendidas en sentido longitudinal del riel, y en la primera ranura lateral se encuentra la barra conductora y en la otra ranura lateral la correa dentada.

El accionamiento de la pared deslizable apilable puede configurarse de manera muy flexible en el caso de la conformación más simple del sistema de alimentación y de mando, si, acorde a otro modo de ejecución preferido de la pared deslizable apilable acorde a la invención, en cada uno de los paneles está previsto un mando local, que acciona al motor de accionamiento de cada panel, cuando el mando local intercambia informaciones a través de un bus de datos con un mando central, cuando se emplea la barra conductora como bus de datos, y cuando en cada panel están previstos medios que toman informaciones sobre el movimiento del panel y las transmiten al mando local del panel para su procesamiento subsiguiente.

Otros modos de ejecución se desprenden de las reivindicaciones dependientes.

Breve comentario de las figuras

La invención será descrita en mayor detalle a continuación, a partir de ejemplos de ejecución en relación con el dibujo. Se muestra:

Figura 1 en corte transversal un ejemplo de ejecución preferido para una pared deslizable apilable acorde a la invención, en el cual se puede ver la parte superior de un panel con el perfil portante, el único dispositivo de avance portando el accionamiento, y el riel de desplazamiento;

Figura 2 los elementos mostrados en la figura 1 en una vista lateral parcialmente seccionada;

Figura 3 un corte transversal del ejemplo de ejecución de la Figura 1 en el área del segundo dispositivo de avance que porta al colector;

Figura 4 el elemento mostrado en la figura 3, en una vista lateral parcialmente seccionada; y

Figura 5 una representación esquematizada del ejemplo de ejecución preferido para un mando de la pared deslizable apilable acorde a la figura 1.

Modos de ejecución de la invención

En la figura 1 está representado en corte transversal un ejemplo de ejecución preferido para una pared deslizable apilable acorde a la invención. La pared deslizable apilable 10 incluye un panel 13 desplazable, por ejemplo, en forma de hoja de vidrio o semejante. El panel 13 está limitado por un perfil portante 12 en el borde del cielo raso y es sostenido en la parte inferior de dicho perfil portante 12. En la parte superior del perfil portante 12 se encuentra fijado, mediante un taco guiado 18, un primer dispositivo de avance 14 que sobresale hacia el interior de un riel de desplazamiento 11 (configurado a modo de perfil hueco y montado en el cielo raso) y allí se convierte en un carro guía que es desplazable mediante rodillos portadores laterales 15 sobre un nivel de paso 40 dentro del riel de desplazamiento 11 en dirección del riel. Hacia las guías laterales del dispositivo de avance 14, en el riel de desplazamiento 11, se encuentran rodillos guía laterales 16 dispuestos horizontalmente, debajo de los rodillos portadores verticales 15. En el dispositivo de avance 14 se encuentra un módulo de accionamiento 17 para el accionamiento por motor del panel 13 que -como podemos ver en la figura 2- incluye un motor de accionamiento eléctrico 27 ubicado horizontalmente dentro del perfil portante 12. El motor de accionamiento 27 acciona con su eje de accionamiento 28 a través de un engranaje angular 29 a una rueda propulsora 25 rotatoria alrededor de un eje vertical. La rueda propulsora 25 está configurada como engranaje y ubicada en la parte inferior del riel de desplazamiento 11 debajo del nivel de paso 40, donde engrana con la correa dentada 24, que se encuentra introducida lateralmente en posición vertical en una ranura lateral 20 del riel de desplazamiento 11 y fijada allí mismo. El eje de acción de la correa dentada 24 y los ejes de los rodillos guía laterales 16 se encuentran muy cercanos entre sí. Por ello se garantiza que también en segmentos de curva, el riel de desplazamiento, y en el caso de montaje fijo, el accionamiento de la rueda propulsora 25, no enganchen en la correa dentada 24.

Como espejo a la ranura lateral 20, del otro lado del plano medio 26, se encuentra una segunda ranura lateral 19 en la cual se encuentra alojada una barra conductora 21 que se extiende en dirección al riel con dos conductores 22, 23 dispuesto verticalmente uno encima del otro. La barra conductora conduce la corriente necesaria para el accionamiento del motor de accionamiento 27. La corriente es tomada por la barra conductora 21 a través de colectores 33, 34, que acorde a las figuras 3 y 4 se encuentran en el segundo dispositivo de avance 30. El segundo dispositivo de avance 30 está construido en principio como el primer dispositivo de avance 14 y, al igual que el primer dispositivo de avance 14, fijado en la ranura correspondiente del perfil portante 12 mediante un taco guiado 18'. Sobresale del mismo modo hacia el interior del riel de desplazamiento 11 y se transforma en un carro guía, desplazable mediante rodillos portadores laterales 31 en el nivel de paso 40 y que presenta rodillos guía laterales 32 hacia las guías laterales del dispositivo de avance 30, dispuestos horizontalmente, debajo de los rodillos portadores verticales 31. Los rodillos portadores 31 del segundo dispositivo de avance 30 están ubicados en espejo a los rodillos portadores del primer dispositivo de avance 14. Lo mismo vale para los rodillos guía laterales 16 y 32. Correspondientemente, el riel-guía 11 está configurado en espejo al plano medio 26.

ES 2 141 695 T5

La disposición diferente de los rodillos portadores 15 y 31 y los rodillos guía laterales 16 y 32 en el riel de desplazamiento 11 permite, en la posición inicial de los paneles, separar el riel de desplazamiento 11 en el plano medio, en dos rieles parciales separados y hacer divergir los rieles parciales. Los paneles avanzan entonces en la posición inicial con un dispositivo de avance hacia un riel parcial y con el otro dispositivo de avance hacia el otro riel parcial, y pueden ser colocados individualmente en diagonal o cruzados y en la mayoría uno detrás de otro, reunidos en una pila que ocupa poco espacio. El dispositivo de avance 14, con el módulo de accionamiento 17 y con la rueda propulsora 25, permanece a su vez, a causa de la distribución de los rodillos 15, 16, en aquel riel parcial que también contiene a la correa dentada 24. El dispositivo de avance 30 con los colectores 33, 34 permanece, correspondientemente, en el riel parcial en el cual es guiada la barra conductora 21.

La disposición de la barra conductora 21 y de la correa dentada 24 en las ranuras laterales enfrentadas 19, 20 del perfil del riel de desplazamiento, no sólo ahorra espacio, y permite por ello una construcción muy compacta de la disposición de los rieles; también asegura que el mismo riel de desplazamiento 11 pueda ser utilizado de la misma manera y sin limitación tanto para paneles 13 desplazables manualmente como automáticamente. En el nivel de construcción más bajo con accionamiento manual las ranuras laterales 19, 20 del riel de desplazamiento pueden dejarse vacías. Correspondientemente, se emplean paneles que presentan los mismos dispositivos de avance 14, 30, pero no presentan un módulo de accionamiento 17 ni colectores 33, 34. Si posteriormente se desea pasar a un accionamiento automático, en las ranuras laterales 19, 20 del riel de desplazamiento 11 se insertan simplemente una barra conductora 21 y una correa dentada 24 y en el caso de paneles se cambian los dispositivos de avance por aquellos con accionamiento por motor eléctrico y colectores. No se necesitan otras modificaciones. Pero naturalmente el riel de desplazamiento 11 también puede estar provisto desde un comienzo con una barra conductora y/o una correa dentada. El paso del accionamiento manual al automático sólo requiere entonces el intercambio de los dispositivos de avance.

Como podemos observar en la figura 3, los colectores 33, 34 están provistos de elemento de contacto individuales 35, que se encuentran alojados en los colectores 33, 34, siendo desplazables verticalmente a la barra conductora 21 y presionados mediante un resorte 36 contra los conductores 22, 23 alojados aisladamente en la barra conductora 21, conformando contactos deslizantes. Acorde a las figuras 3 y 4 la corriente tomada por los colectores 33, 34 es transmitida a través de las conducciones de corriente 38 hacia un poste de conexión 39 montado en una placa de conexión 37 y llega desde allí, por ejemplo, a través de un contacto enchufable 44 utilizado a los fines del montaje o mantenimiento, al motor de accionamiento 27.

Para el desplazamiento apropiado de cada uno de los paneles 13, en el riel de desplazamiento 11 desde el lugar asignado en la pared cerrada, a una posición inicial y viceversa, está previsto, acorde a la figura 5, un mando central (programable) 42 con una capacidad de ordenador y de software correspondiente, que intercambia datos a través de un bus de datos con mandos locales 43 dotados de microprocesadores que están alojados en cada uno de los paneles 13 y que maneja y supervisa el movimiento y el estado efectivo (posición, velocidad de desplazamiento, aceleración, frenado, momento de torsión del accionamiento, etc.) de cada uno de los paneles. La transmisión de datos entre el mando central 42 y los mandos locales puede realizarse de diferentes maneras, por ejemplo, de modo inalámbrico. Especialmente simple y efectivo es utilizar la barra conductora 21 misma a modo de bus de datos, que entonces transporta al mismo tiempo la corriente proveniente de una alimentación 41 para los módulos de accionamiento 17 de los paneles 13 así como los datos intercambiados entre los mandos 42 y 43. La reacción de un panel especial se realiza entonces a través de un código de dirección que caracteriza inequívocamente al panel respectivo.

Los mandos locales 43 están ubicados entre los colectores en los dispositivos de avance 30 y el motor de accionamiento 27. El motor de accionamiento 27 puede, por ejemplo, estar dotado de un transductor del ángulo de viraje, que permite determinar el recorrido realizado por el panel, mediante la integración del ángulo de viraje. Al mismo tiempo, la corriente y la tensión pueden ser medidas en el motor de accionamiento 27, y, a partir de ello, se pueden deducir consecuencias sobre la carga, por ejemplo, por un obstáculo repentino en el recorrido del desplazamiento, que pueden consultarse para producir una parada de emergencia. Asimismo es pensable registrar los acercamientos de un panel a otro a través de un sensor de cercanía, y realizar a través del mando local 43 un procedimiento de acercamiento optimizado con, por ejemplo, una velocidad reducida. Es ventajoso a su vez que el riel de desplazamiento 11 no debe ser modificado para este tipo de mando distribuido, sino que se puede conservar la construcción simple con una barra conductora continua y una correa dentada continua.

En general, con la invención se obtiene una pared deslizante apilable que se caracteriza por las siguientes características y ventajas:

- la barra conductora y la correa dentada están integradas en el riel de desplazamiento, ahorrando espacio y permaneciendo protegidas, -{-

- para la recepción de la barra conductora y de la correa dentada están previstas cámaras de recepción idénticas (ranuras laterales) (perfil de riel de desplazamiento en espejo),

- la correa dentada está montada verticalmente y la rueda propulsora correspondientemente horizontalmente, de este modo el montaje en un solo segmento arqueado se simplifica notablemente;

ES 2 141 695 T5

- en el dispositivo de avance accionado el eje de desplazamiento de los rodillos guía laterales y el eje de acción de la correa dentada, se encuentran en lo posible cercanos el uno al otro, de ese modo, en el área curva el accionamiento también puede permanecer montado de manera fija - no se lleva a cabo ningún movimiento axial;

5 - cambio de la instalación de accionamiento manual a accionamiento automático muy simple, los dispositivo de avance pueden ser equipados posteriormente de manera muy simple con una unidad de accionamiento y unidades colectoras de corriente;

- no hay diferencia visible entre las instalaciones manuales y las automáticas,

10 Los componentes de herraje y de accionamiento están constituidos modularmente;

- cada panel es una unidad autónoma con un mando local.

15 **Lista de referencias**

10	Pared deslizante apilable
11	riel de desplazamiento
20	12 perfil portante
13	panel
25	14, 30 dispositivo de avance
15, 31	rodillo portador
16, 32	rodillo guía lateral
30	17 módulo de accionamiento
18, 18	taco guiado
35	19, 20 ranura lateral
21	barra conductora
22, 23	conductor
40	24 correa dentada
25	rueda propulsora (engranaje)
45	26 plano medio
27	motor de accionamiento
28	eje de accionamiento
50	29 engranaje angular
33, 34	colector
55	35 elemento de contacto
36	resorte
37	placa de conexión
60	38 conducción de corriente
39	poste de conexión
65	40 nivel de paso
41	alimentación

ES 2 141 695 T5

42 mando central

43 mando local

5 44 contacto enchufable.

10

15

20

25

30

35

40

45

50

55

60

65

REIVINDICACIONES

1. Pared deslizable apilable (10) con una gran cantidad de paneles desplazables individualmente (13), en la cual
 5 cada uno de los paneles (13) se encuentra limitado en su borde superior en dirección al cielo raso por un perfil
 portante horizontal (12) y es deslizable lateralmente mediante al menos un dispositivo de avance (14, 30) montado
 en el perfil portante, en un riel de desplazamiento común (11) dispuesto por sobre el perfil portante (12), asimismo
 cada uno de los paneles (13) presenta un accionamiento propio (17) con un motor de accionamiento eléctrico (27),
 10 dicho accionamiento (17) se encuentra sujeto en el panel (13) y se encuentra engranado con el riel de desplazamiento
 (11) a través de los medios de accionamiento (24, 25), **caracterizado** porque el motor de accionamiento (27) se
 encuentra dentro del perfil portante (12), porque el motor de accionamiento (27) se encuentra dispuesto con su eje
 de accionamiento (28) paralelo al eje longitudinal del perfil portante (12), y porque los medios de accionamiento
 comprenden un engranaje (25) accionado por el motor de accionamiento (27), que se encuentra enganchado con un
 15 perfil dentado (24) que se extiende dentro del riel de desplazamiento (11) en dirección longitudinal, asimismo, el
 perfil dentado es una correa dentada (24) introducida en el riel de desplazamiento (11), el engranaje (25) es rotatorio
 sobre un eje vertical y se engancha en la correa dentada dispuesta verticalmente (24), y la transmisión de fuerza se
 realiza desde el motor de accionamiento (27) al engranaje (25) pasando por un engranaje angular (29), porque para
 la alimentación con corriente del motor de accionamiento (27) se encuentra dispuesta una barra conductora (21) que
 se extiende en dirección longitudinal del riel de desplazamiento (11) dentro del riel de desplazamiento (11), y porque
 20 cada panel (13) presenta un dispositivo de avance (30), que toma corriente de la barra conductora (21) mediante
 colectores (33, 34) montados en el dispositivo de avance (30), y la transmite al motor de accionamiento (27), el riel
 de desplazamiento (11) está conformado como un riel perfilado en simetría tipo espejo a un plano medio (26), que
 presenta un nivel de paso (40) en el interior, sobre el cual se pueden desplazar los dispositivos de avance (14, 30)
 con rodillos portadores (15, 31), porque debajo del nivel de paso (40) se hallan dos ranuras laterales (19, 20) abiertas
 25 hacia adentro, enfrentadas entre sí y extendidas en sentido longitudinal del riel, y porque en una ranura lateral (19) se
 encuentra la barra conductora (21) y en la otra ranura lateral (20) la correa dentada (24).

2. Pared deslizable apilable acorde a la reivindicación 1, **caracterizada** porque cada panel (13) presenta dos dis-
 30 positivo de avance (14, 30) ubicados uno detrás de otro en el sentido del desplazamiento, porque el panel (13) es
 accionado a través del primer dispositivo de avance (14), y porque la toma de corriente se efectúa a través del segundo
 dispositivo de avance (30).

3. Pared deslizable apilable acorde a una de las reivindicaciones 1 o 2, **caracterizada** porque en cada uno de los
 35 paneles (13) se ha previsto un motor de mando local (43), que acciona el motor de accionamiento (27) del respectivo
 panel, y porque los mandos locales (43) intercambian informaciones mediante un bus de datos con un mando central
 (42).

4. Pared deslizable apilable acorde a la reivindicación 3, **caracterizada** porque se utiliza la barra conductora (21)
 40 como bus de datos.

5. Pared deslizable apilable acorde a una de las reivindicaciones 3 y 4, **caracterizada** porque en cada panel (13)
 están previstos medios que toman informaciones sobre el movimiento del panel (13) y las transmiten al mando local
 (43) del panel (13) para su procesamiento subsiguiente.

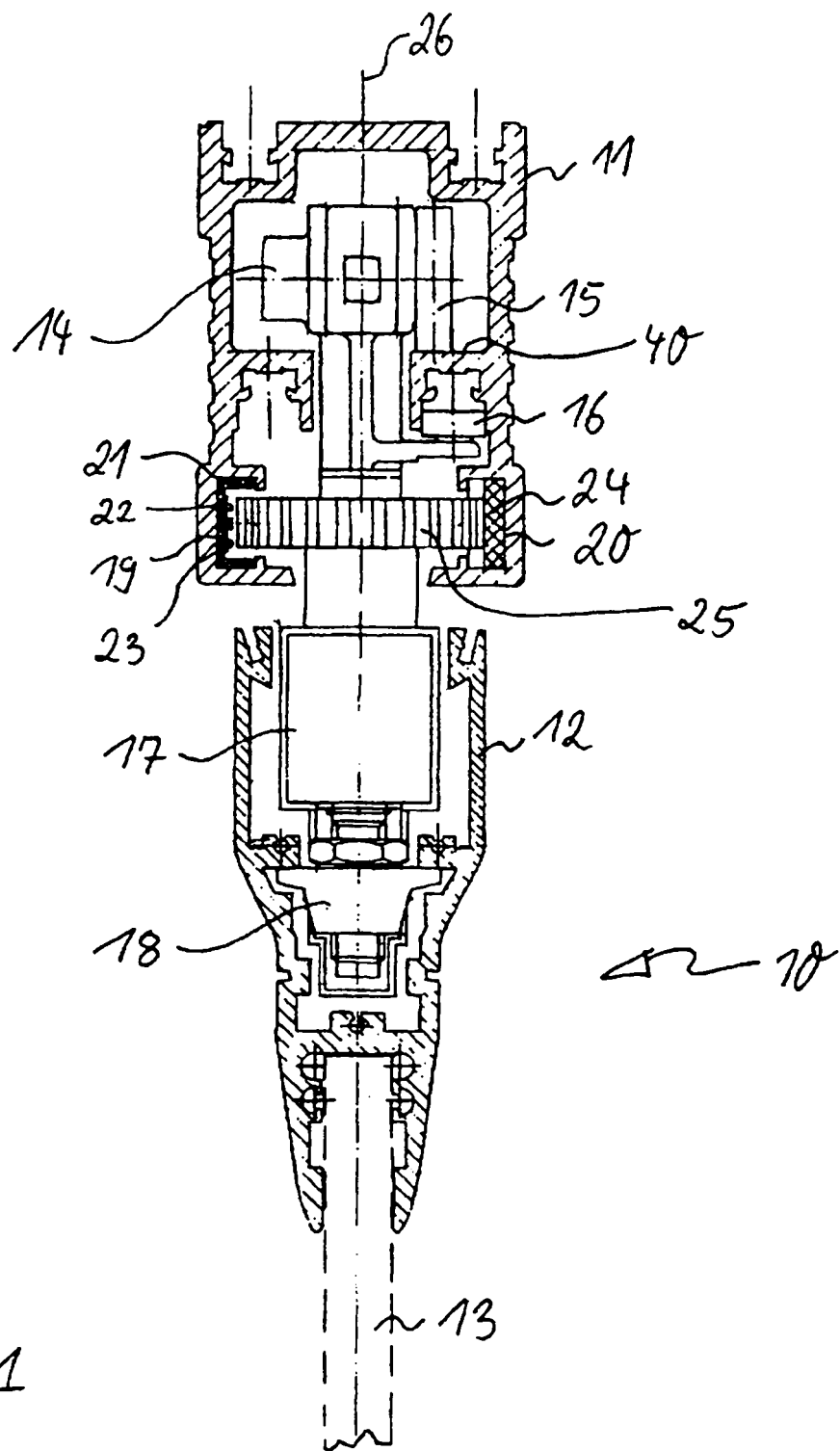
45

50

55

60

65



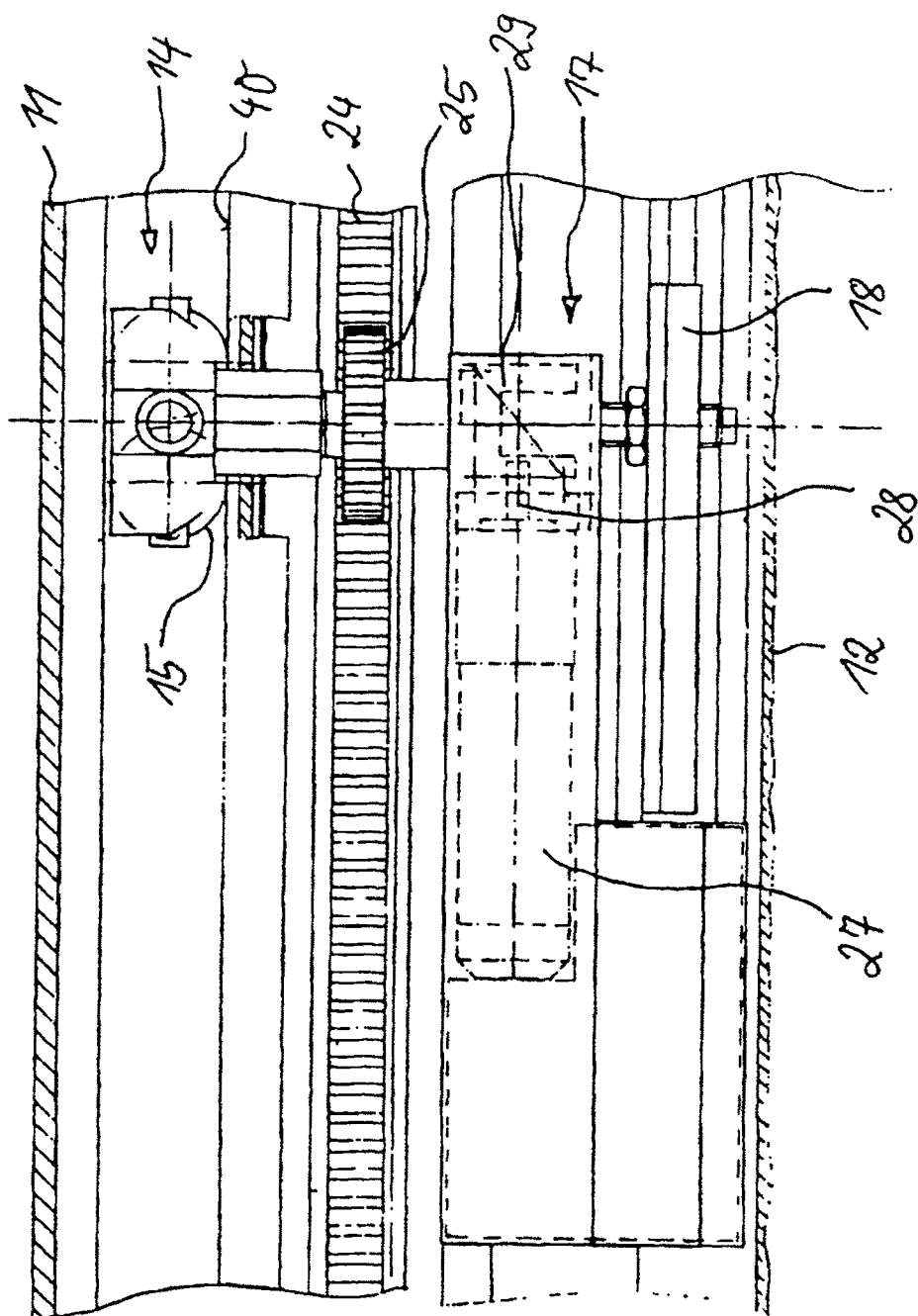


Fig. 2

