
Other

School of Marketing and Entrepreneurship

2010-12-30

Jack - Height Adjustable Office Desk Mechanism

John Walsh

Technological University Dublin, john.x.walsh@tudublin.ie

Follow this and additional works at: <https://arrow.tudublin.ie/buschmaroth>



Part of the [Industrial and Product Design Commons](#)

Recommended Citation

Walshe, J. (2010) Patent for Jack - Height Adjustable Office Desk Mechanism. Designed by John Walsh for Italian Manufacturer GGA.

This Patent is brought to you for free and open access by the School of Marketing and Entrepreneurship at ARROW@TU Dublin. It has been accepted for inclusion in Other by an authorized administrator of ARROW@TU Dublin. For more information, please contact arrow.admin@tudublin.ie, aisling.coyne@tudublin.ie, vera.kilshaw@tudublin.ie.



Ministero dello Sviluppo Economico

Ufficio Italiano Brevetti e Marchi

Domanda numero **MC2007A000088** Tipologia **Invenzioni**

N.B. Non tutte le schede riportano la medesima struttura, essendo questa strettamente correlata alla tipologia.

Dati aggiornati al **01 luglio 2014** (fonte: www.uibm.eu)

Data Deposito 03 maggio 2007	N. Brevetto 0001384358	Data Brevetto 30 dicembre 2010
Stato Domanda rilasciata	Anticipata accessibilità no	Data di Pubblicazione 04 novembre 2008
Titolo piano di lavoro		
Titolare G.G.A. SPA CORRIDONIA (MC) 		Inventori WALSH JOHN
Domicilio elettivo ING. CLAUDIO BALDI S.R.L.	Indirizzo VIALE CAVALLOTTI, 13 - 60035 JESI (AN)	

Centro raccolta colture microrganismi

-

CLASSI

Codice Classi

A47B

PRIORITÀ

Nazione

Numero domanda

Data domanda

-

-

-

CCP/CCPF

Nel database non sono state trovate domande di CCP o CCPF

CONVERSIONE DELLA DOMANDA

Nel database non risultano pervenute domande di trasformazione o di deposito contemporaneo.

ANNOTAZIONI

Nel database non sono state trovate annotazioni per questa domanda

TRASCRIZIONI

Nel database non sono state trovate trascrizioni per questa domanda



Ing. Claudio Baldi s.r.l.
BREVETTI - MARCHI

Consulenti in Proprietà Industriale
Mandatari abilitati
presso l'Ufficio Europeo dei Brevetti
Mandatari abilitati
presso l'Ufficio Comunitario di Alicante
Italian and European Patent Attorneys
Community Trademark and Design Attorneys

Spett.le
GGA SPA
Via del Lavoro, 117
62014 CORRIDONIA (MC)

Jesi, 08 Maggio, 2007

Oggetto: **Domanda di brevetto per invenzione industriale No. MC2007A000088 depositata il 03 Maggio 2007.**

Accluso alla presente Vi trasmettiamo il fascicolo contenente la copia di tutta la documentazione depositata a corredo della domanda di brevetto in oggetto.

Cogliamo l'occasione per confermarVi che non ci saranno altre spese da sostenere fino alla concessione del brevetto, a meno che l'esaminatore dell'ufficio brevetti e marchi italiano sollevi qualche rilievo.

Le uniche spese future, dell'ordine di poche decine di Euro, saranno quelle relative alla regolarizzazione dell'imposta di bollo e al ritiro dell'attestato di concessione, che sarà nostra premura ritirare e trasmetterVi non appena disponibile.

Ci permettiamo unire ns. fattura No. 1096 del 07/05/2007 a saldo dei servizi resi. Restiamo in attesa di una Vostra cortese rimessa e frattanto porgiamo distinti saluti.

(Ing. Claudio Baldi)

All.: c.s.

Segreteria: Maurizio Fava (Interno Tel. 112)
maurizio.fava@baldipat.it

60035 Jesi (An) - Viale Cavallotti, 13
P.O. Box n. 187
Tel. 0731 209096 - Fax 0731 209079
Cod. Fisc. e P.Iva 01523870424

E-mail: info@baldipat.it

anche a
Pesaro: tel. 0721 405013
Civitanova Marche: tel. 0733 771527
Foligno: tel. 0742 353532

www.baldipat.it



Ing. Claudio Baldi s.r.l.
BREVETTI - MARCHI

BREVETTO PER
INVENZIONE INDUSTRIALE

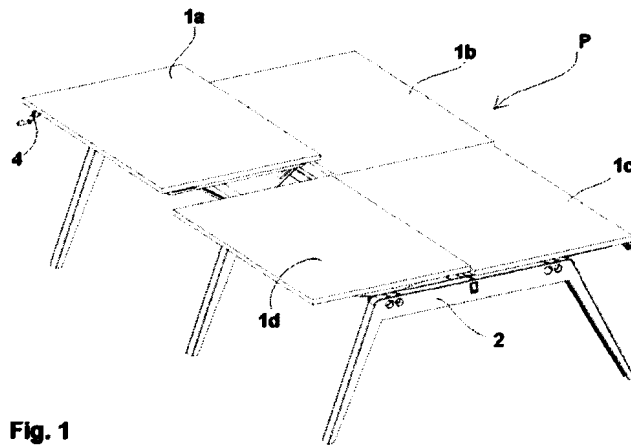


Fig. 1

Titolare: G.G.A. SPA

Paese di deposito: ITALIA

Titolo: "Piano di lavoro".

Domanda n. MC2007 A 000088

Data di deposito: 03 Maggio 2007

Durata: 20 ANNI

Priorità rivendicata: NESSUNA

60035 JESI (AN) - Viale Cavallotti 13 - Tel: 0731/209096 - www.baldipat.it

PROSPETTO MODULO A
DOMANDA DI BREVETTO PER INVENZIONE INDUSTRIALE

NUMERO DI DOMANDA:	MC2007 A 000088	DATA DI DEPOSITO:	03 MAGGIO 2007
---------------------------	------------------------	--------------------------	-----------------------

RICHIEDENTE/I COGNOME E NOME O DENOMINAZIONE, RESIDENZA O STATO

G.A. SPA
 Via del Lavoro, 117 - 62014 CORRIDONIA (MC)

TITOLO

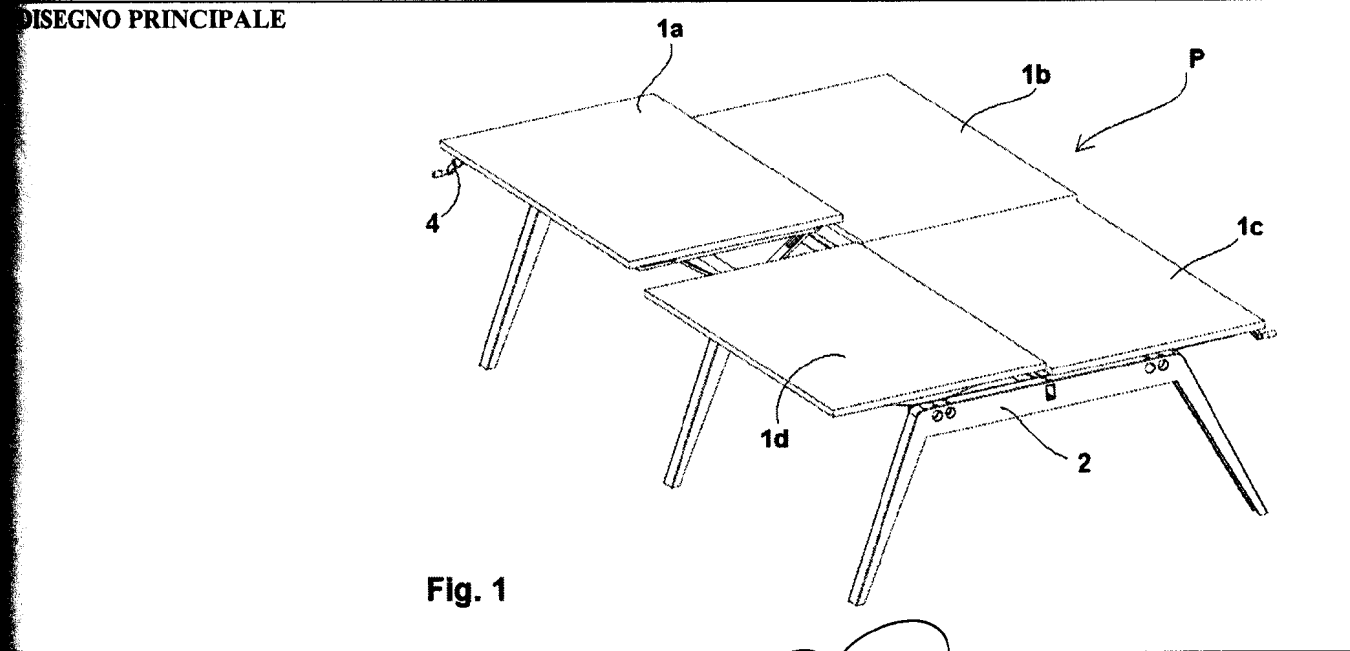
IANO DI LAVORO.

SEZIONE	CLASSE	SOTTOCLASSE	GRUPPO	SOTTOGRUPPO

CLASSE PROPOSTA

RISASSUNTO

La presente invenzione ha per oggetto un piano di lavoro (P), come un tavolo o simili, atto ad ospitare più di una postazione di lavoro, comprendente almeno una superficie piana (1) e un mezzo di supporto (2) per il sostegno di detta superficie piana (1), la quale comprende almeno una porzione, preferibilmente più porzioni (1a, 1c, 1d) regolabili in altezza indipendentemente dalle altre porzioni (1a, 1c, 1d) della detta superficie piana (1).



FORMA DEL/DEI
 RICHIEDENTE/I

DR. ING. CLAUDIO BALDI
 MANDATARIO ABILITATO
 ISCR. ALBO N. 299

DESCRIZIONE

a corredo di una domanda di brevetto per invenzione industriale avente per titolo:

“PIANO DI LAVORO”.

Titolare: **G.G.A. SPA**, con sede in CORRIDONIA (MC), Via del Lavoro 117

Mandatario: **Ing. Claudio BALDI** della Società “ING. CLAUDIO BALDI S.r.l.”, con sede in JESI (AN), Viale Cavallotti 13.

DEPOSITATO IL..... **03 MAG 2007**

TESTO DELLA DESCRIZIONE

La presente invenzione ha per oggetto un piano di lavoro.

Negli ultimi anni la postazione di lavoro ha subito delle trasformazioni, in molte realtà la scrivania tradizionale è stata sostituita da un unico piano di lavoro con postazioni multiple.

Piani di lavoro del suddetto tipo sono noti ed ampiamente utilizzati, nonostante questo gli stessi presentano alcuni inconvenienti.

Una prima forma esecutiva dell'arte nota comprende un unico piano di lavoro, come ad esempio un tavolo unico, in cui il mezzo di supporto del piano, comprendente gambe e intelaiatura, è unico per tutte le postazioni di lavoro ed in cui è realizzata una canalizzazione centrale comune per tutti gli

operatori ed utilizzata per il passaggio dei cavi elettrici, telefonici e simili.

In genere per separare le singole postazioni di lavoro vengono messi dei divisori frontali tra le postazioni di lavoro adiacenti.

In tale forma esecutiva la regolazione in altezza del piano di lavoro, richiesta sempre più dall'integrazione completa delle persone disabili in ambienti comuni di lavoro e dalla sempre crescente richiesta di postazioni di lavoro ergonomiche, avviene in modo uniforme, ovvero tutto il piano di lavoro viene abbassato/alzato portando a una medesima altezza tutte le postazioni di lavoro. In questo modo la postazione di lavoro avrà un buon livello di ergonomia solo per la persona a cui fa riferimento l'altezza prescelta del piano di lavoro, mentre tutti gli altri operatori facenti capo al medesimo piano di lavoro avranno un basso livello di ergonomia.

L'ergonomia ha lo scopo di migliorare la soddisfazione dell'utente, l'insieme delle prestazioni del sistema, di tutelare la sicurezza e la salute e di promuovere il benessere delle persone sul lavoro.

Il livello di ergonomia di una postazione di lavoro dipende dalla sicurezza e dal confort della stessa. Per esempio un operatore che lavora su un piano di lavoro troppo basso/alto per lui, avrà con il passare del tempo dei problemi

fisici quali per esempio mal di schiena, male al collo e male agli arti superiori. Tali danni fisici si ripercuotono anche sul rendimento dell'operatore che potrà anche assentarsi dal lavoro. Inoltre un ambiente di lavoro studiato ergonomicamente contribuisce a ridurre il rischio di infortunio.

Una soluzione alternativa dell'arte nota è quella di adottare delle singole scrivanie che possono essere tra loro affiancate al fine di creare ad esempio un tavolo da riunione o una superficie di lavoro più ampia.

In questo caso, però, si perdono i vantaggi relativi all'utilizzo di un unico piano di lavoro. La condivisione di elementi comuni del piano di lavoro, come per esempio la canalizzazione centrale e il mezzo di supporto del piano, comprendente gambe e intelaiatura, non è più possibile e questo comporta un costo maggiore per ogni singola postazione di lavoro.

Un ulteriore svantaggio è dato dal fatto che una molteplicità di singole scrivanie affiancate non presenta la stabilità e la coesione di un unico piano di lavoro. Per ottenere, per esempio, un tavolo da riunione, risulta laborioso predisporre tutte le scrivanie alla stessa altezza. Inoltre c'è sempre il rischio che scrivanie tra loro adiacenti si spostino accidentalmente creando un buco tra le stesse e generando disagi agli operatori.

Scopo della presente invenzione è quello di realizzare un piano di lavoro, che possa ovviare in modo semplice e poco costoso agli inconvenienti dei noti piani di lavoro.

L'invenzione consegue i suddetti scopi con un piano di lavoro, come un tavolo o simili, atto ad ospitare più di una postazione di lavoro, comprendente una superficie piana e un mezzo di supporto per il sostegno di detta superficie piana, la quale comprende più porzioni regolabili in altezza indipendentemente le une dalle altre.

Sostanzialmente ed in altre parole il piano di lavoro comprende più postazioni di lavoro, dove ogni postazione di lavoro corrisponde sostanzialmente ad porzione del piano di lavoro. Tale piano di lavoro comprende una superficie piana e un mezzo di supporto per il supporto di detta superficie piana. Tale superficie piana comprende delle porzioni regolabili in altezza e può comprendere inoltre delle porzioni fisse, ovvero porzioni la cui altezza non può essere variata se non agendo sull'altezza totale.

Le porzioni della superficie piana regolabili in altezza sono regolabili in modo indipendente dalle altre porzioni della detta superficie piana, ovvero le porzioni della superficie piana possono avere altezze tra loro diverse, regolabili a piacere senza interferire con l'altezza delle altre porzioni.

In questo modo vantaggiosamente si ha la possibilità,

nell'ambito dello stesso piano di lavoro, di avere diverse altezze per ogni postazione di lavoro in modo tale da permettere a tutti gli operatori di avere la propria postazione di lavoro con una altezza a loro congeniale e quindi con un buon livello di ergonomia.

Un ulteriore vantaggio è dato dal fatto che detto piano di lavoro presenta un unico mezzo di supporto, comprendente gambe e intelaiatura, e ad esempio una canalizzazione centrale comune per tutte le postazioni di lavoro con conseguente notevole risparmio di costi.

Inoltre vantaggiosamente il piano di lavoro secondo la presente invenzione è un sistema versatile e si può trasformare agevolmente da insieme di singole postazioni di lavoro ad un unico tavolo riunioni, semplicemente portando alla medesima altezza le varie porzioni del tavolo relative ciascuna ad ogni singola postazione di lavoro, in modo sicuro e rapido.

Ulteriori caratteristiche e perfezionamenti sono oggetto delle rivendicazioni e sottorivendicazioni.

Le caratteristiche dell'invenzione ed i vantaggi da essa derivanti risulteranno con maggiore evidenza dalla descrizione dettagliata delle figure, in cui:

la fig. 1 illustra una vista dall'alto di una forma esecutiva del piano di lavoro secondo la presente invenzione;

le figg. 2 illustra una vista dal basso di una forma

esecutiva del piano di lavoro secondo la presente invenzione;

la fig. 3 illustra una vista dal basso di una forma esecutiva del piano di lavoro secondo la presente invenzione;

la fig. 4 illustra una vista laterale di una forma esecutiva del piano di lavoro secondo la presente invenzione quando la porzione del piano di lavoro regolabile è abbassata;

la fig. 5 illustra una vista laterale della medesima forma esecutiva di fig. 4 quando la porzione del piano di lavoro regolabile è alzata;

la fig. 6 illustra una vista laterale di un'ulteriore forma esecutiva del piano di lavoro secondo la presente invenzione quando la porzione del piano di lavoro regolabile è abbassata;

la fig. 7 illustra una vista laterale della medesima forma esecutiva di fig. 6 quando la porzione del piano di lavoro regolabile è alzata;

In figura 1 è illustrata una forma esecutiva preferita del piano di lavoro (P) secondo la presente invenzione.

Tale piano di lavoro (P) comprende una superficie piana (1) e un mezzo di supporto (2) per il supporto di tale superficie piana (1).

La superficie piana (1) è divisa in porzioni, ad esempio nella forma esecutiva illustrata, non limitativamente, sono quattro porzioni (1a,1b,1c,1d). Seguendo gli insegnamenti della presente invenzione è possibile tuttavia prevedere due, tre, quattro, sei o un qualsivoglia numero di porzioni, sia fisse

che regolabili in altezza.

Le porzioni corrispondono sostanzialmente alle singole postazioni di lavoro per ogni utente. Nella forma esecutiva illustrata le porzioni (1a,1c,1d) sono porzioni regolabili in altezza, indipendentemente l'una dall'altra, mediante un mezzo di azionamento (4) descritto in seguito.

In figura 1 è presente anche una porzione (1b) fissa ovvero tale porzione non è regolabile in altezza.

In fig. 2 e fig. 3 sono illustrate due viste dal basso della medesima forma esecutiva di fig. 1. Il mezzo di supporto (2) atto a supportare la superficie piana (1) comprende in tale forma esecutiva sei gambe (2a), tre strutture di collegamento (2b) per il collegamento delle dette gambe (2a), e un asse di collegamento (2c) atto a collegare le dette strutture di collegamento (2b). In altre forme esecutive il mezzo di supporto può comprendere un numero di gambe diverso e tipologie di gamba diverse rispetto alla forma esecutiva illustrata in fig. 2 e fig. 3, senza per questo uscire dagli insegnamenti e dall'ambito protettivo della presente invenzione.

Le porzioni regolabili (1a,1c,1d) sono regolabili in altezza mediante dei mezzi di regolazione (3) azionati da un mezzo di azionamento (4).

I mezzi di azionamento (4) possono essere manuali, come in tale forma esecutiva, o elettrici.

Il mezzo di regolazione descritto ed illustrato (3) comprende un mezzo di regolazione conduttore (3a), un mezzo di regolazione condotto (3b) e un mezzo di trasmissione (3c). Il mezzo di regolazione conduttore (3a) e il mezzo di regolazione condotto (3b) sono posti alle due estremità longitudinali della porzione (1a) della superficie piana (1). Il mezzo di trasmissione (3c) è interposto tra il mezzo di regolazione conduttore (3a) e il mezzo di regolazione condotto (3b). Il mezzo di regolazione conduttore (3a) viene azionato dal mezzo di azionamento (4) e trascina in movimento, tramite il mezzo di trasmissione (3c), il mezzo di regolazione condotto (3b).

In una forma esecutiva alternativa il mezzo di regolazione (3) comprende due mezzi di regolazione conduttori (3a) posti alle due estremità longitudinali della porzione (1a) della superficie piana (1). In questo modo non è più necessaria la presenza del mezzo di trasmissione (3c) in quanto, essendo entrambi i mezzi di regolazione dei mezzi di regolazione conduttori (3a), essi vengono azionati ognuno dal proprio mezzo di azionamento (4).

Detto mezzo di azionamento può essere manuale, elettrico e/o simili.

In fig.4 e fig. 5 è illustrata una prima forma esecutiva preferita del mezzo di regolazione conduttore (3a). In fig. 4 la porzione (1a) è abbassata, ovvero il mezzo di regolazione

conduttore (3a) per la regolazione in altezza della detta porzione (1a) non è stato azionato dal mezzo di azionamento (4) per alzare la porzione e conseguentemente la porzione (1a) si trova in una posizione di riposo, ovvero non rialzata. In fig. 5 la porzione (1a) è rialzata, ovvero il mezzo di regolazione conduttore (3a) è stato azionato dal mezzo di azionamento (4) per portare la porzione (1a) ad una altezza superiore rispetto all'altezza relativa alla posizione di riposo della detta porzione (1a).

Il mezzo di regolazione conduttore (3a) comprende un primo braccio (5) e un secondo braccio (6), detti bracci (5,6) sono tra loro controrotanti.

Il secondo braccio (6) è vincolato alla porzione (1a) per mezzo di un profilo di irrobustimento (8), in modo da trasmettere il moto alla porzione (1a).

Più precisamente il secondo braccio (6) è accoppiato a detto profilo di irrobustimento (8) per il tramite di perni di incernieramento (6b) dislocati alla sommità di detto secondo braccio (6).

Il primo braccio (5) è invece operativamente associato al mezzo di azionamento (4), in modo da essere mosso dallo stesso.

In una forma esecutiva alternativa non illustrata il secondo braccio (6) è vincolato direttamente alla porzione (1a), sempre per mezzo di perni (6b).

La parte terminale del primo braccio (5) opposta alla parte vincolata al profilo di irrobustimento (8) comprende una prima ruota dentata (5a) e la parte terminale del secondo braccio (6) opposta alla parte vincolata al profilo di irrobustimento (8) comprende una seconda ruota dentata (6a).

La prima ruota dentata (5a) e la seconda ruota dentata (6a) sono tra loro cooperanti, ovvero ingranano mutuamente tra loro.

Il mezzo di regolazione conduttore (3a) è azionato da un mezzo di azionamento (4). Nella forma esecutiva preferita di fig. 4 e fig. 5 il mezzo di azionamento (4) è un mezzo di azionamento manuale.

Detto mezzo di azionamento (4) comprende una vite senza fine (4a) e una manovella (4b).

La vite senza fine (4a) si impegna con un opportuno mezzo di ingranamento (5b) filettato. Tale mezzo di ingranamento (5b), vincolato all'estremità libera del primo braccio (5) opposta all'estremità che presenta la prima ruota dentata (5a) è in pratica realizzato come un collare filettato internamente ed atto a scorrere sulla vite senza fine a seguito della rotazione della vite stessa, trasmettendo quindi il movimento lineare al primo braccio (5), cui detto collare filettato è vincolato.

In altre parole il movimento viene trasmesso nel seguente modo: l'operatore gira la manovella (4b) che fa

ruotare la vite senza fine (4a). La vite senza fine (4a) si ingrana nel mezzo di ingranamento (5b) che si sposta, scorrendo entro mezzi di guida (7), e fa ruotare il primo braccio (5) sollevando l'estremità corrispondente della porzione (1a) della detta superficie piana (1).

Detti mezzi di guida (7) sono costituiti da un'asola ricavata su profili di irrobustimento (8).

Ruotando il primo braccio (5) ruota conseguentemente la prima ruota dentata (5a) presente alla sua estremità libera opposta all'estremità vincolata al mezzo di ingranamento (5b). La prima ruota dentata (5a) trascina in movimento la seconda ruota dentata (6a) che fa ruotare a sua volta il secondo braccio (6) in senso opposto al primo braccio (5). Detto secondo braccio solleva l'estremità della porzione (1a) opposta all'estremità della manovella (4b).

In modo del tutto analogo è possibile prevedere il funzionamento quando invece della manovella è presente un motore elettrico o un analogo azionamento. Alternativamente alla manovella è inoltre possibile prevedere che sia presente un mezzo di impegno, ad esempio per una chiave o un giravite o simili, e/o che la manovella sia inseribile/disinseribile in un apposito impegno realizzato sulla vite senza fine.

Il mezzo di regolazione condotto (3b) è realizzato in maniera sostanzialmente analoga al mezzo di regolazione

conduttore (3a). Nel mezzo di regolazione condotto (3b), però, il moto di azionamento viene trasmesso, ad esempio, mediante un mezzo di trasmissione (3c), illustrato in fig. 3, oppure mediante altri sistemi come una trave applicata sotto la superficie piana (1) con incorporato un meccanismo di trasmissione. Quindi il mezzo di regolazione condotto (3b) non è provvisto della vite senza fine (4a) e della manovella (4b).

In fig. 4 e fig. 5 è illustrata inoltre una porzione fissa (1b) della superficie piana (1). Tale porzione fissa (1b) è fissata al mezzo di supporto (2) mediante un mezzo di fissaggio (9). Tale mezzo di fissaggio (9) è vincolato al mezzo di supporto (2) mediante un primo mezzo di vincolo (10) e un secondo mezzo di vincolo (10a). In altre forme esecutive è presente un solo mezzo di vincolo per vincolare il mezzo di fissaggio (9) al mezzo di supporto (2).

In fig. 6 e fig. 7 è illustrata una forma esecutiva alternativa del mezzo di regolazione conduttore (3a).

In fig. 6 la porzione (1a) è abbassata, ovvero il mezzo di regolazione conduttore (3a) per la regolazione in altezza della detta porzione (1a) non è stato azionato dal mezzo di azionamento (40) e la porzione (1a) si trova in una posizione di riposo, ovvero non rialzata. In fig. 7 la porzione (1a) è rialzata, ovvero il mezzo di regolazione conduttore (3a) è stato azionato dal mezzo di azionamento (40) per portare la

porzione (1a) ad una altezza superiore rispetto all'altezza relativa alla posizione di riposo della detta porzione (1a).

Il mezzo di regolazione conduttore (3a) comprende un primo braccio (50) e un secondo braccio (60), detti bracci (50,60) sono tra loro controrotanti.

Il secondo braccio (60) è vincolato alla porzione (1a) per mezzo di un profilo di irrobustimento (8), in modo da trasmettere il moto alla porzione (1a).

Il primo braccio (50) è invece operativamente associato al mezzo di azionamento (40), in modo da essere mosso dallo stesso.

La parte terminale del primo braccio (50) opposta alla parte vincolata al profilo di irrobustimento (8) comprende una prima ruota dentata (50a) e la parte terminale del secondo braccio (60) opposta alla parte vincolata al profilo di irrobustimento (8) comprende una seconda ruota dentata (60a).

La prima ruota dentata (50a) e la seconda ruota dentata (60a) sono tra loro cooperanti.

Il mezzo di regolazione conduttore (3a) è azionato da un mezzo di azionamento (40). Nella forma esecutiva preferita di fig. 6 e fig. 7 il mezzo di azionamento (40) è un mezzo di azionamento manuale del tipo passo-passo, che comprende un numero finito di profili a dente (40a), numero che varia in base all'altezza massima che si vuole raggiungere

mediante il mezzo di regolazione conduttore (3a). In tale forma esecutiva il numero di profili a dente è pari a sette, potendo lo stesso avere un numero qualsivoglia di denti e/o profili a dente (40a).

Il mezzo di azionamento (40) prevede l'ingranamento del mezzo di ingranamento (50b) in uno o più profili a dente (40a) in una o più posizioni consecutive corrispondenti a diverse regolazioni di altezza della porzione (1a).

Per quanto riguarda la trasmissione del movimento avviene in modo analogo al meccanismo vite senza fine illustrato in fig. 4 e fig. 5; ovvero l'operatore ruota manualmente il primo braccio (50) in modo tale che il mezzo di ingranamento (50b) ingrani con uno dei denti di detto profilo a dente (40a), prescelto in base alla regolazione in altezza della porzione (1a) che si vuole ottenere.

Il primo braccio (50) ruotando solleva l'estremità corrispondente della porzione (1a) della detta superficie piana (1). Ruotando il primo braccio (50) ruota conseguentemente la prima ruota dentata (50a) presente alla sua estremità libera opposta all'estremità vincolata al mezzo di ingranamento (50b). La prima ruota dentata (50a) trascina in movimento la seconda ruota dentata (60a) che fa ruotare a sua volta il secondo braccio (60). Detto secondo braccio solleva l'estremità della porzione (1a) opposta all'estremità del mezzo di azionamento (40) del tipo passo-passo. In una forma

esecutiva alternativa come mezzo di azionamento si può prevedere un meccanismo a vite senza fine in combinazione con un mezzo di azionamento del tipo passo-passo.

Il mezzo di regolazione condotto (3b) è realizzato in maniera sostanzialmente analoga al mezzo di regolazione conduttore (3a). Nel mezzo di regolazione condotto (3b) però il moto di azionamento viene trasmesso, ad esempio, mediante un mezzo di trasmissione (3c), illustrato in fig. 3, oppure mediante altri sistemi come una trave applicata sotto la superficie piana (1) con incorporato un meccanismo di trasmissione. Quindi il mezzo di regolazione condotto (3b) è sprovvisto del mezzo di azionamento (40) del tipo passo-passo.

In fig. 6 e fig. 7 è illustrata inoltre una porzione fissa (1b) della superficie piana (1). Tale porzione fissa (1b) è fissata al mezzo di supporto (2) mediante un mezzo di fissaggio (9).

Tale mezzo di fissaggio (9) è vincolato al mezzo di supporto (2) mediante un primo mezzo di vincolo (10) e un secondo mezzo di vincolo (10a).

In altre forme esecutive è presente un solo mezzo di vincolo per vincolare il mezzo di fissaggio (9) al mezzo di supporto (2).

RIVENDICAZIONI

1. Piano di lavoro (P), come un tavolo o simili, atto ad ospitare più di una postazione di lavoro, comprendente almeno una superficie piana (1) e un mezzo di supporto (2) per il sostegno di detta superficie piana (1), **caratterizzato dal fatto che** detta superficie piana (1) comprende almeno una porzione, preferibilmente più porzioni (1a, 1c, 1d) regolabili in altezza indipendentemente dalle altre porzioni (1a, 1c, 1d) della detta superficie piana (1).

2. Piano di lavoro (P), secondo la rivendicazione 1, caratterizzato dal fatto che dette porzioni regolabili (1a, 1c, 1d) sono regolabili in altezza mediante almeno un mezzo di regolazione (3).

3. Piano di lavoro (P), secondo una o più delle precedenti rivendicazioni, caratterizzato dal fatto che detto mezzo di regolazione (3) comprende almeno un mezzo di regolazione conduttore (3a), almeno un mezzo di regolazione condotto (3b) e almeno un mezzo di trasmissione (3c) atto a trasmettere il movimento dal detto mezzo di regolazione conduttore a detto mezzo di regolazione condotto.

4. Piano di lavoro (P), secondo le rivendicazioni 1 e 2 caratterizzato dal fatto che detto mezzo di regolazione (3) comprende più di uno, preferibilmente due, mezzi di regolazione conduttori (3a).

5. Piano di lavoro (P), secondo una o più delle

precedenti rivendicazioni, caratterizzato dal fatto che detto mezzo di regolazione conduttore (3a) e detto mezzo di regolazione condotto (3b) sono posti alle due estremità longitudinali della porzione (1a) della superficie piana (1).

6. Piano di lavoro (P), secondo una o più delle precedenti rivendicazioni, caratterizzato dal fatto che detto mezzo di trasmissione (3c) è interposto ed operativamente associato a detto mezzo di regolazione conduttore (3a) e a detto mezzo di regolazione condotto (3b).

7. Piano di lavoro (P), secondo una o più delle precedenti rivendicazioni, caratterizzato dal fatto che detto mezzo di regolazione conduttore (3a) comprende un primo braccio (5,50) e un secondo braccio (6,60) tra loro controrotanti.

8. Piano di lavoro (P), secondo una o più delle precedenti rivendicazioni, caratterizzato dal fatto che detto secondo braccio (6,60) è vincolato alla detta porzione (1a) per mezzo di perni (6b, 60b) di un profilo di irrobustimento (8).

9. Piano di lavoro (P), secondo le rivendicazioni da 1 a 7, caratterizzato dal fatto che detto secondo braccio (5,50) è vincolato alla porzione (1a) in maniera girevole e scorrevole.

10. Piano di lavoro (P), secondo una o più delle precedenti rivendicazioni, caratterizzato dal fatto che la parte terminale di detto primo braccio (5,50) opposta alla parte vincolata a detta porzione (1a) comprende una prima ruota

dentata (5a,50a).

11. Piano di lavoro (P), secondo una o più delle precedenti rivendicazioni, caratterizzato dal fatto che la parte terminale di detto secondo braccio (6,60) opposta alla parte vincolata a detta porzione (1a) comprende una seconda ruota dentata (6a,60a).

12. Piano di lavoro (P), secondo una o più delle precedenti rivendicazioni, caratterizzato dal fatto che detta prima ruota dentata (5a,50a) e detta seconda ruota dentata (6a,60a) sono tra loro cooperanti.

13. Piano di lavoro (P), secondo una o più delle precedenti rivendicazioni, caratterizzato dal fatto che detti mezzi di regolazione conduttori (3a) sono azionati da un mezzo di azionamento (4,40).

14. Piano di lavoro (P), secondo una o più delle precedenti rivendicazioni, caratterizzato dal fatto che detto mezzo di azionamento (4,40) è un mezzo di azionamento manuale e/o elettrico e/o simili.

15. Piano di lavoro (P), secondo una o più delle precedenti rivendicazioni, caratterizzato dal fatto che detto mezzo di azionamento (4) comprende una vite senza fine (4a) e una manovella (4b).

16. Piano di lavoro (P), secondo le rivendicazioni da 1 a 14, caratterizzato dal fatto che detto mezzo di azionamento (40) è un mezzo di azionamento del tipo passo-passo

comprendente un numero finito di profili a dente (40a).

17. Piano di lavoro (P), secondo una o più delle precedenti rivendicazioni, caratterizzato dal fatto che detto primo braccio (5,50) è vincolato nell'estremità libera opposta all'estremità che presenta la detta prima ruota dentata (5a,50a) con un mezzo di ingranamento (5b,50b) scorrevole rispetto a detta porzione (1a) ed ingranante con detta vite senza fine e/o con detti profili a dente (40a).

18. Piano di lavoro (P), secondo una o più delle precedenti rivendicazioni, caratterizzato dal fatto che detto mezzo di azionamento (4) comprendente una vite senza fine (4a) e una manovella (4b) è in combinazione con detto mezzo di azionamento (40) del tipo passo-passo.

19. Piano di lavoro (P), secondo una o più delle precedenti rivendicazioni, caratterizzato dal fatto che detto mezzo condotto (3b), sostanzialmente uguale al detto mezzo conduttore (3a), non presenta il detto mezzo di azionamento (4,40).

20. Piano di lavoro (P), come un tavolo o simili, comprendente una superficie piana (1) e un mezzo di supporto (2) caratterizzato dal fatto che detta superficie piana (1) comprende porzioni (1b), dette porzioni (1b) essendo fisse ovvero non regolabili in altezza.

DR. ING. CLAUDIO BALDI
MANDATARIO ABILITATO
ISCR. ALBO N. 299

IL MANDATARIO
DR. ING. CLAUDIO BALDI
MANDATARIO ABILITATO
ISCR. ALBO N. 299

1/4

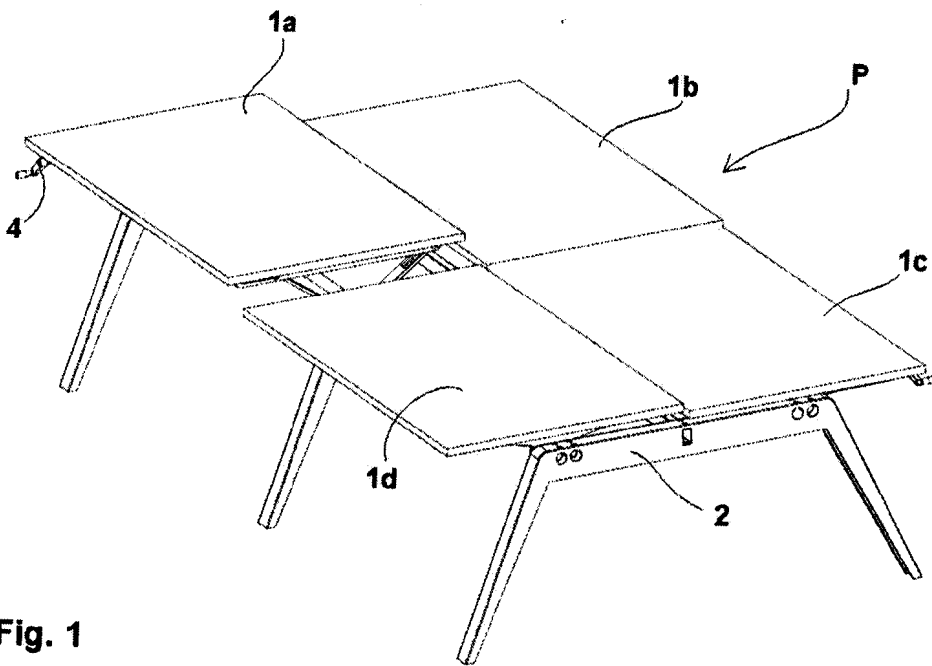


Fig. 1

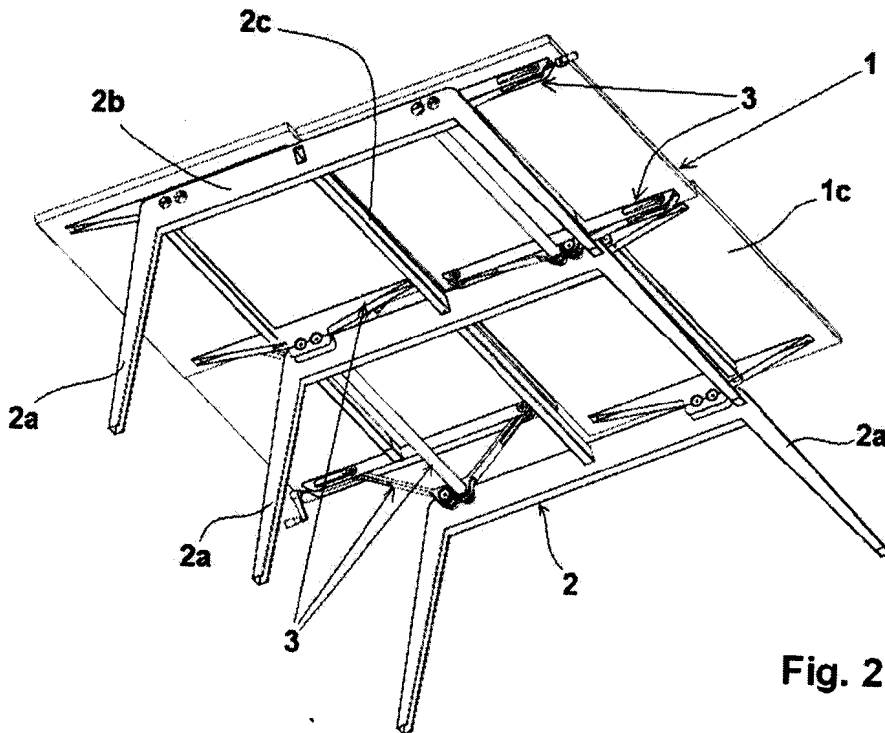


Fig. 2

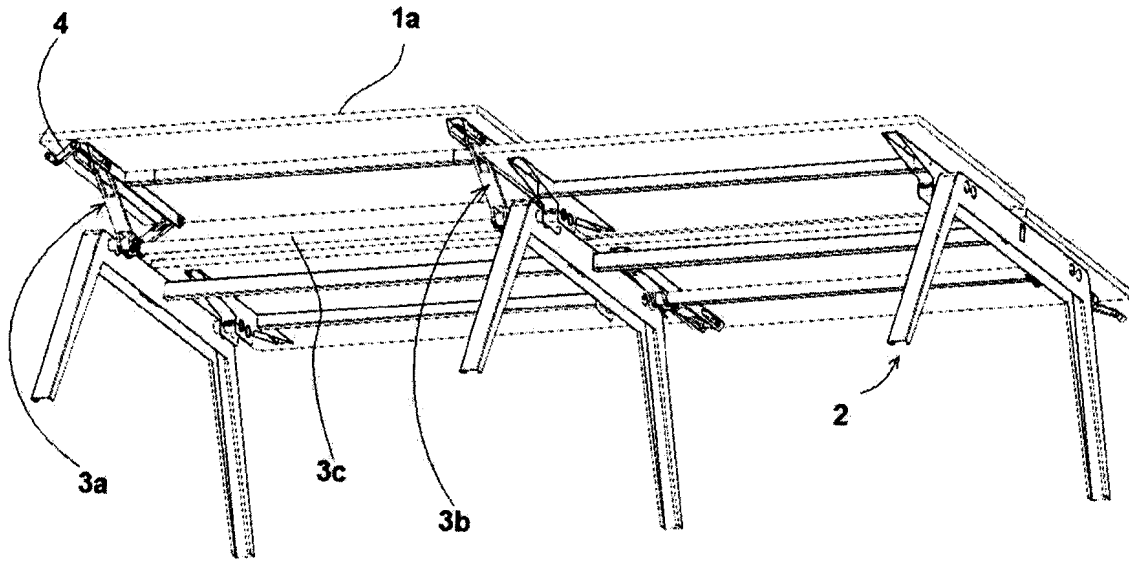


Fig. 3

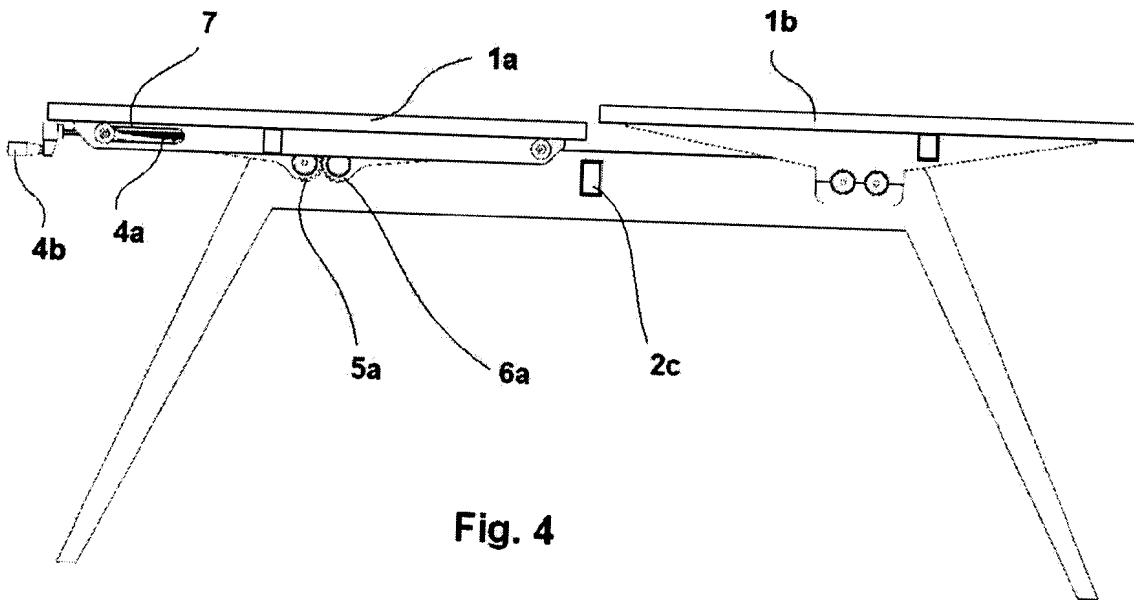


Fig. 4

3/4

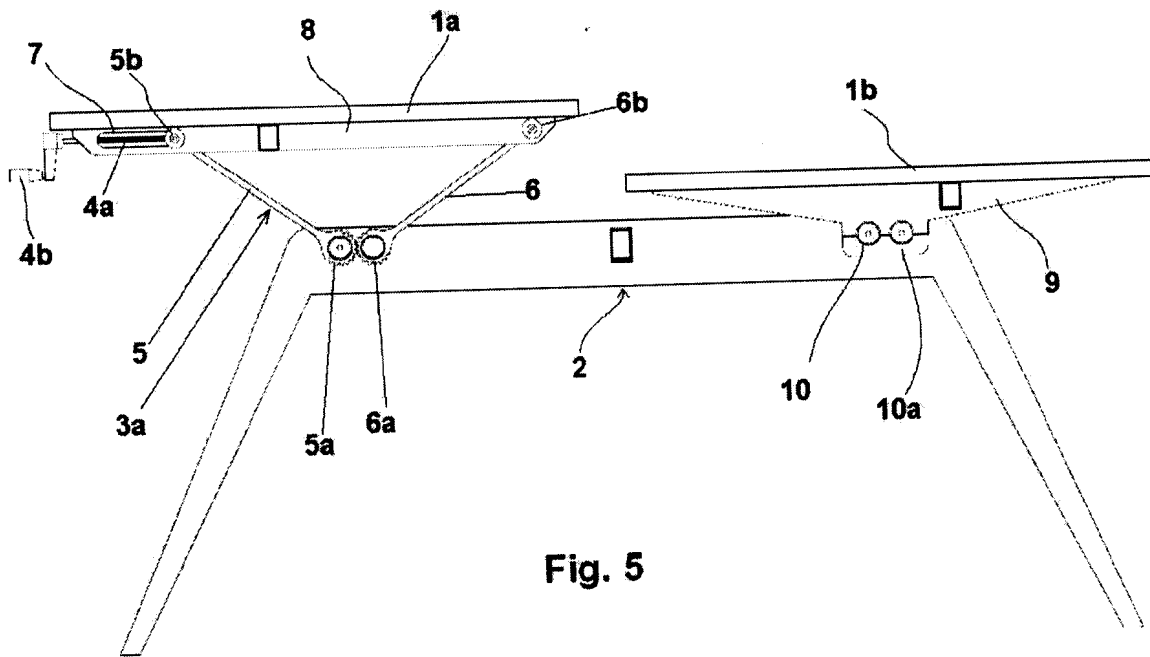


Fig. 5

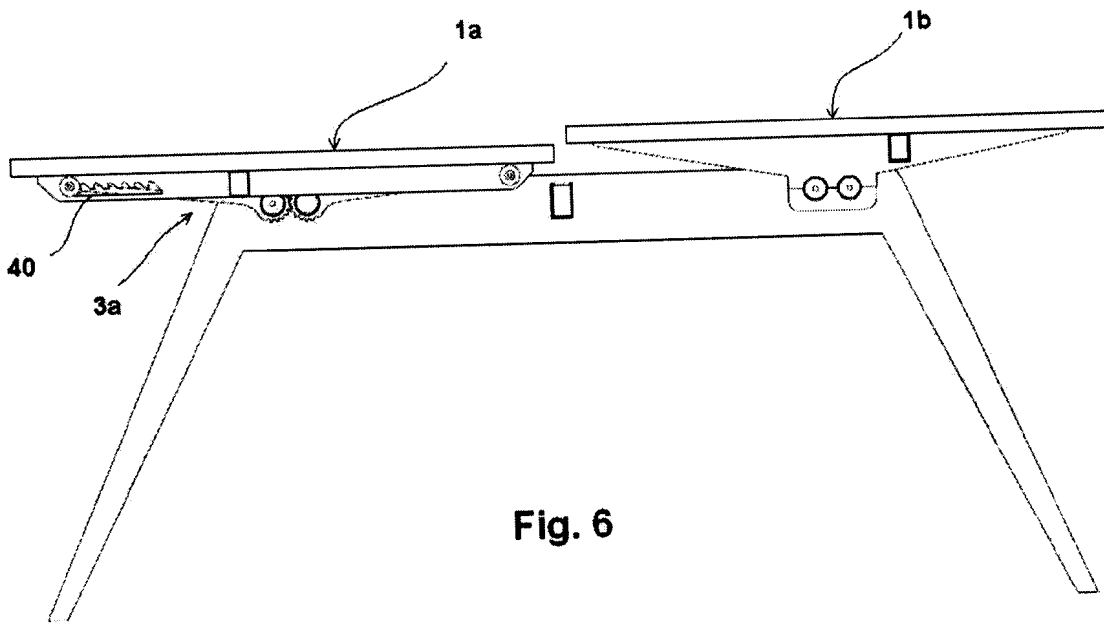


Fig. 6

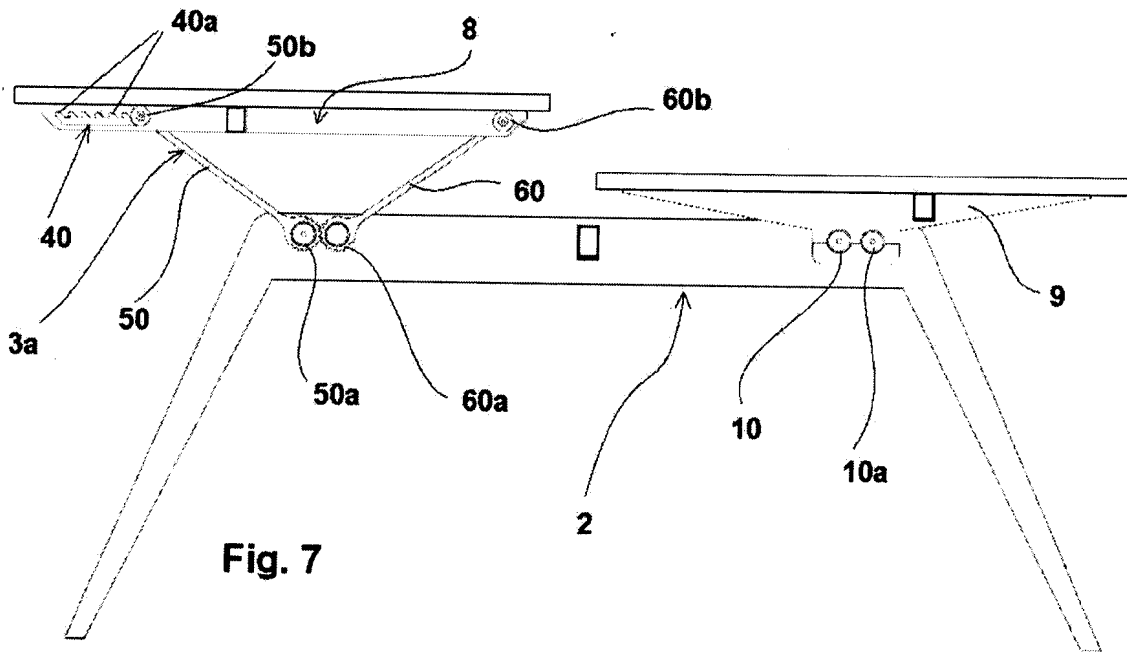


Fig. 7

Domanda di Brevetto per Invenzione Industriale

Depositata il 03 Maggio 2007 con il No. MC2007 A 000088

Richiedente/i

Denominazione: **G.G.A. SPA;**

Natura Giuridica: **PG (Persona Giuridica);**

Codice Fiscale: **00083700435;**

Indirizzo: **VIA DEL LAVORO, 117; Localita' Residenza: CORRIDONIA; Comune: CORRIDONIA; Cap: 62014; Provincia Residenza: MACERATA (MC); Stato: ITALIA (I);**

Recapito

Cognome/Denominazione: **BALDI; Nome: CLAUDIO;**

Indirizzo recapito: **VIALE CAVALLOTTI 13; Localita' Recapito: JESI; Comune: JESI; Provincia: ANCONA (AN); Cap: 60035;**

Titolo

Descrizione: **PIANO DI LAVORO**

Inventori Designati

Cognome: **WALSH; Nome: JOHN; Nazionalita': IRLANDESE**

Classi Proposte

Mandatario abilitato presso UIBM

Numero Iscrizione Albo: **00299**

Cognome: **BALDI Nome: CLAUDIO**

Denominazione Studio: **ING. CLAUDIO BALDI S.R.L.**

Indirizzo: **VIALE CAVALLOTTI, 13**

Comune: **JESI Cap: 60035 Provincia: AN**

Annotazioni Speciali

Descrizione:

Documentazione Allegata o con Riserva di Presentazione

Tipo Documento: **Descrizione/Rivendicazione; N. Es. All. : 1; N.Es.Ris.: 0; N. Pag. per Esemplare: 20;**

Tipo Documento: **Tavole Disegno; N. Es. All. : 1; N.Es.Ris.: 0; N. Pag. per Esemplare: 4;**

Tipo Documento: **Lettera di incarico; SI;**

Tipo Documento: **Attestato Versamento; SI;**

Attestato di Versamento

Importo Pagato: **50.00 Euro; Importo in Lettere: CINQUANTA/00 Euro;**

Del Presente Atto si Richiede Copia Autentica

Data Compilazione: 2007-05-03





