

(19)



Europäisches Patentamt
European Patent Office
Office européen des brevets



(11) Veröffentlichungsnummer: **0 547 352 A1**

(12)

EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

(21) Anmeldenummer: **92118851.2**

(51) Int. Cl.⁵: **B25G 1/10**

(22) Anmeldetag: **04.11.92**

(30) Priorität: **14.12.91 DE 9115517 U**

(43) Veröffentlichungstag der Anmeldung:
23.06.93 Patentblatt 93/25

(84) Benannte Vertragsstaaten:
AT CH DE DK FR IT LI

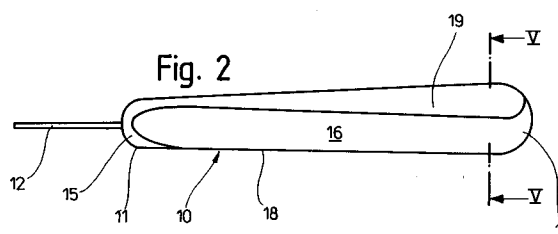
(71) Anmelder: **FRIEDR. DICK GmbH**
Kollwitzstrasse 1
W-7300 Esslingen(DE)

(72) Erfinder: **Gabriel, Werner**
In der Au 3
W-7410 Reutlingen 11(DE)

(74) Vertreter: **Kratzsch, Volkhard, Dipl.-Ing.**
Mülbergerstrasse 65
W-7300 Esslingen (DE)

(54) **Griff für Handwerkzeuge, insbesondere für Berufsmesser.**

(57) Es wird ein Griff (10) für Handwerkzeuge, insbesondere für Berufsmesser, vorgeschlagen, mit sich in Richtung der Griff längsachse (13) erstreckendem Griffkörper (11). Dieser Griffkörper (11) weist ein wesentliches Querschnittsvolumen auf und ist zumindest auf einem Teil seiner Längserstreckung um die Griff längsachse (13) herum im Uhrzeigersinn oder im Gegenuhrzeigersinn um einen Winkel z.B. etwa in der Größenordnung zwischen 10° und 40° tordiert.



EP 0 547 352 A1

Die Erfindung bezieht sich auf einen Griff für Handwerkzeuge, insbesondere für Berufsmesser, z.B. für Fleischer, Köche od.dgl., der im Oberbegriff des Anspruchs 1 genannten Art.

Bei bekannten Griffen dieser Art verläuft die zu den Breitflächen des Griffes etwa symmetrische Mittelebene des Griffkörpers über die gesamte Längserstreckung des Griffkörpers in einer Flucht und Verlängerung z.B. mit der Ebene einer Messerklinge. Es hat sich gezeigt, daß Berufsmesser, die mit einem solchen Griff ausgestattet sind, selbst dann, wenn beim Griffkörper dessen Schmalflächen und/oder Breitflächen konvex nach außen gekrümmt sind und der Griffkörper ein wesentliches Querschnittsvolumen hat, bei der einen oder anderen Handhabung, z.B. beim Einsatz als Fleischermesser, das im gewerblichen Bereich und dabei relativ häufig benutzt wird, mehr oder weniger dazu neigen, aus der Hand zu rutschen. Ferner besteht auch eine Neigung dazu, daß bei der Handhabung das Berufsmesser in der Hand um die Griff längsachse trotz fester Umgreifung gedreht wird. Der Messergriff muß also schon sehr fest umfaßt und umklammert werden, um ein Herausrutschen und auch um ein Drehen um die Griff längsachse einigermaßen zu verhindern. Gerade dann, wenn bei der Benutzung Momente um die Längsachse übertragen werden sollen, muß der Griff besonders fest umfaßt und umklammert werden. Selbst dann ist ein Durchrutschen oder Drehen nicht vermeidbar. Ferner zeigt sich, daß größere Kräfte zum Umfassen und Umklammern des Griffes zu Lasten einer feinfühligsten Handhabung und Führung des Berufsmessers gehen. Hinzu kommt, daß sich bei fester Umklammerung schmerzhaft Druckstellen und Einschnitte der den Griff umklammernden Hand ergeben können mit einhergehender schneller Ermüdung bzw. Ermüdung.

Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, einen Griff der eingangs genannten Art gemäß Oberbegriff des Anspruchs 1 zu schaffen, der eine noch bessere Kraftübertragung von der umfassenden Hand über den Griffkörper auf das Handwerkzeug, insbesondere eine Messerklinge, ermöglicht unter reduziertem Kraftaufwand, wobei insbesondere eine gute Sicherheit gegen Drehung des Griffkörpers in der umfassenden Hand um die Griff längsachse und ferner gegen Abrutschen in Längsrichtung erreicht ist.

Die Aufgabe ist bei einem Griff der im Oberbegriff des Anspruchs 1 genannten Art erfindungsgemäß durch die Merkmale im Kennzeichnungsteil des Anspruchs 1 gelöst. Weitere eigenständige Erfindungsmerkmale ergeben sich aus den Ansprüchen 2 bis 4. Weitere vorteilhafte Erfindungsmerkmale und Ausgestaltungen enthalten die Ansprüche 5 bis 20.

Dadurch, daß der Griffkörper ein wesentliches Querschnittsvolumen aufweist und zumindest auf einem Teil seiner Längserstreckung um die Griff längsachse herum im Uhrzeigersinn oder im Gegenuhrzeigersinn tordiert ist, je nachdem, ob der Griff als Rechtshändergriff oder als Linkshändergriff ausgebildet ist, folgt der Griffkörper dem natürlichen Verlauf einer diesen umfassenden Hand, ohne daß beim Umklammern irgendwelche Zwangshaltungen notwendig sind. Der Griffkörper schmiegt sich in die natürliche Form der umklammernden Hand satt ein, so daß der Griffkörper damit nahezu optimal in der Hand liegt. Aufgrund dessen können bei geringem Kraftaufwand sehr große Kräfte von der Hand über den Griffkörper auf ein Handwerkzeug, z.B. die Klinge eines Berufsmessers, übertragen werden. Der Griffkörper liegt mit sehr großer Sicherheit gegen Verrutschen in Längsrichtung in der Hand. Aufgrund des tordierten Verlaufs des Griffkörpers setzen sich einem etwaigen Verrutschen in Längsrichtung Flächen des Griffkörpers formschlüssig entgegen, die als Widerstände wirksam sind. Ferner ist eine noch größere Sicherheit gegen Durchrutschen des Griffkörpers um die Griffkörper längsachse in der den Griffkörper umschließenden Hand erzielt. Zugleich kann ein mit diesem Griff ausgestattetes Werkzeug, insbesondere Berufsmesser, zuverlässiger und sicherer und zugleich auch feinfühlicher geführt werden. Dabei ist der Kraftaufwand reduziert. Mit nur geringem Kraftaufwand ist die Übertragung großer Kräfte über den Griff auf ein Handwerkzeug, insbesondere die Klinge eines Berufsmessers, und auf das Schneidgut möglich. Der Griffkörper kann in ausgeprägter Rechteckaußenkontur bzw. mit ausgeprägtem Rechteckquerschnitt gestaltet werden, ohne daß die bei einem solchen Querschnitt sonst vorhandenen Längskanten im Übergangsbereich zwischen den Schmalflächen und den Breitflächen in die den Griffkörper umgreifende Hand schmerzhaft einschneiden. Auf diese Weise kann also das um die Griff längsachse entwickelbare Moment der den Griffkörper umgreifenden Hand noch erhöht werden, ohne daß es hierzu einer größeren Umfassungskraft bedarf. Ist z.B. ein Berufsmesser mit einem erfindungsgemäßen Griff ausgestattet, so verläuft in nahezu allen Handhabungen des Berufsmessers die Messerklinge im wesentlichen in Richtung der Verlängerung des handhabenden Armes und damit in dazu natürlicher Ausrichtung.

Weitere Einzelheiten und Vorteile der Erfindung ergeben sich aus der nachfolgenden Beschreibung.

Der vollständige Wortlaut der Ansprüche ist vorstehend allein zur Vermeidung unnötiger Wiederholungen nicht wiedergegeben, sondern statt dessen lediglich durch Nennung der Anspruchsnummern darauf Bezug genommen, wodurch jedoch alle diese Anspruchsmerkmale als an dieser

Stelle ausdrücklich und erfindungswesentlich offenbart zu gelten haben. Dabei sind alle in der vorstehenden und folgenden Beschreibung erwähnten Merkmale sowie auch die allein aus der Zeichnung entnehmbaren Merkmale weitere Bestandteile der Erfindung, auch wenn sie nicht besonders hervorgehoben und insbesondere nicht in den Ansprüchen erwähnt sind.

Die Erfindung ist nachfolgend anhand eines in der Zeichnung gezeigten Ausführungsbeispiels näher erläutert. Es zeigen:

- Fig. 1 eine schematische Seitenansicht eines Griffes für Handwerkzeuge, insbesondere für Berufsmesser, mit einem Teil einer Klinge,
- Fig. 2 eine schematische Draufsicht des Griffes in Pfeilrichtung II in Fig. 1,
- Fig. 3 und 4 jeweils eine schematische Vorderansicht bzw. Rückansicht des Griffes in Pfeilrichtung III bzw. IV in Fig. 1,
- Fig. 5 einen schematischen Schnitt entlang der Linie V-V in Fig. 2.

In der Zeichnung ist schematisch ein Griff 10 für Handwerkzeuge dargestellt, der insbesondere für Berufsmesser, z.B. Messer für Fleischer, Köche od.dgl., ausgebildet ist. Beim gezeigten Ausführungsbeispiel ist schematisch ein solches Berufsmesser insbesondere für Fleischer gezeigt. Der Griff 10 ist aus einem Griffkörper 11 gebildet, der sich in Richtung der Griff längsachse 13 erstreckt. Am Griffkörper 11 ist eine Klinge 12 befestigt. Der Griffkörper 11 besteht z.B. aus einem physiologisch unbedenklichen Kunststoffmaterial und kann eine rutschfeste, griffige Oberfläche aufweisen. Dabei kann der Griffkörper aus einem einstückig gespritzten Teil und somit aus Vollmaterial bestehen. Das hier nicht sichtbare Heft der Klinge 12 kann vom Material des Griffkörpers 11 umspritzt sein.

Bei einem anderen, nicht gezeigten Ausführungsbeispiel besteht der Griffkörper 11 mit Vorteil aus zumindest zwei Griffschalen, aus denen er zusammengesetzt ist. Auch in diesem Fall kann als Material Kunststoff zum Einsatz kommen. Statt dessen ist aber ebenso ein widerstandsfähiges Edelholz oder ein anderes geeignetes Material möglich.

Der Griffkörper 11 ist am Handwerkzeug, z.B. an der gezeigten Klinge 12, angespritzt oder statt dessen in sonstiger Weise kraft- und/oder formschlüssig befestigt. Bei einem anderen, nicht gezeigten Ausführungsbeispiel ist der Griffkörper 11 statt an der gezeigten Klinge 12 an einem anderen Handwerkzeug, z.B. einer Feile od.dgl., befestigt.

Der Griffkörper 11 weist ein wesentliches Querschnittsvolumen auf und ist zumindest auf einem Teil seiner Längserstreckung um die schematisch angedeutete Griff längsachse 13 herum im Gegenuhreigersinn, wie in den Zeichnungen gezeigt ist, oder statt dessen im Uhrzeigersinn um den Winkel α tordiert. Insbesondere ist der zuvor beschriebene Griffkörper 11 mit seinem hinteren Ende 14 gegenüber seinem vorderen Ende 15 um die Griff längsachse 13 im Gegenuhreigersinn, wie gezeigt, oder statt dessen im Uhrzeigersinn um den Winkel α tordiert.

Wie insbesondere Fig. 3 bis 5 erkennen lassen, weist der ein wesentliches Querschnittsvolumen aufweisende Griffkörper 11 eine zumindest im wesentlichen rechteckige Außenkontur auf, deren beide Schmalflächen 16 und 17 oben und unten und deren beide Breitflächen 18 und 19 beidseitig verlaufen. Das hintere Ende 14 ist in bezug auf das vordere Ende 15 um die Griff längsachse 13 im Gegenuhreigersinn, wie gezeigt, oder statt dessen im Uhrzeigersinn um den Winkel α tordiert. Wenn vorstehend und nachfolgend jeweils von einer Torsion um den Winkel α im Gegenuhreigersinn um die Griff längsachse 13 die Rede ist, so ist diesem Drehsinn eine Betrachtung in Richtung des Pfeiles IV in Fig. 1 zugrundegelegt, das heißt eine Ansicht auf das hintere Ende 14 in Griff längsrichtung. Es versteht sich, daß bei entgegengesetzter Betrachtung in Pfeilrichtung III in Fig. 1 der Griffkörper 11 um die Griff längsachse 13 im Uhrzeigersinn um den Winkel α tordiert ist. Bei dieser Betrachtung kann alternativ bei einem nicht gezeigten Ausführungsbeispiel der Griffkörper 11 gegensinnig im Gegenuhreigersinn in entsprechender Weise tordiert sein.

Wie insbesondere der Schnitt in Fig. 5 zeigt, weist der Griffkörper 11 einen zumindest im wesentlichen rechteckigen Querschnitt auf. Angesichts dessen, daß der Griffkörper 11 ein im wesentlichen lineares Teil darstellt, ergibt sich somit für den Griffkörper 11 etwa die Gestalt eines linearen rechteckigen Drehstabes, wie er z.B. aus Berechnungsbeispielen aus der Mechanik geläufig ist.

Das Verhältnis der Breite der Breitflächen 18,19 zur Breite der Schmalflächen 16,17 des Griffkörpers 11 beträgt etwa 2 zu 1. Dabei hat jede Breitfläche 18,19 eine Breite etwa in der Größenordnung zwischen 25 mm und 35 mm. Vorzugsweise liegt die Breite jeder Breitfläche 18,19 etwa zwischen 27 mm und 31 mm. Jede Schmalfläche 16,17 weist eine Breite auf, die etwa zwischen 10 mm und 20 mm beträgt. Vorzugsweise liegt die Breite jeder Schmalfläche 16,17 etwa zwischen 14 mm und 16 mm.

Die zu den Breitflächen 18,19 etwa symmetrische, schematisch eingezeichnete Mittelebene 20 verläuft im Bereich des vorderen Endes 15 des

Griffkörpers 11 etwa in Verlängerung der Ebene, innerhalb der sich die Klinge 12 eines Messers oder ein anderes, nicht gezeigtes Handwerkzeug erstreckt. Im Bereich dieses vorderen Endes 15 also decken sich die Mittelebene 20 und die Ebene der Klinge 12.

Hingegen verläuft die gleiche Mittelebene 20, die zu den Breitflächen 18,19 etwa symmetrisch verläuft, im Bereich des hinteren Endes 14 des Griffkörpers 11 unter einem Winkel α , somit also unter dem genannten Torsionswinkel, in bezug auf die Ebene, innerhalb der sich die Klinge 12 erstreckt.

Der Torsionswinkel α liegt etwa in der Größenordnung zwischen 10° und 40° , wobei er vorzugsweise z.B. etwa 30° betragen kann.

Die sich im Übergangsbereich der Schmalflächen 16,17 in die Breitflächen 18,19 ergebenden Längskanten sind schwach gerundet. Die Breitaußenflächen 18,19 sind zumindest schwach nach außen ausgewölbt. In gleicher Weise sind auch die beiden Schmalflächen 16 und 17 zumindest schwach nach außen ausgewölbt. Die konvexe Krümmung der Breitflächen 18,19 und der Schmalflächen 16,17 ist dabei so gewählt, daß im wesentlichen die ausgeprägte rechteckige Außenkontur und der ausgeprägte rechteckige Querschnitt des großvolumigen Griffkörpers 11 erhalten bleibt.

Der Griffkörper 11 weist im Bereich seines vorderen Endes 15 einen zumindest nach unten über die untere Schmalfläche 17 hinaus vorstehenden, z.B. in Seitenansicht etwa hakenförmigen, Vorsprung 21 auf, der als Fingerschutz od.dgl. dient.

Beim gezeigten Ausführungsbeispiel des Griffes 10 ist dessen Griffkörper 11 bei der Betrachtung in Pfeilrichtung IV in Fig. 1 um die Griff längsachse 13 im Gegenuhrzeigersinn um den Winkel α tordiert und in dieser Gestaltung als Rechtshändergriff ausgebildet.

In der Ausbildung als Linkshändergriff, der nicht gezeigt ist, ist der Griffkörper 11 bei gleicher Betrachtung statt dessen dann um den Torsionswinkel α im Uhrzeigersinn tordiert.

Durch die im wesentlichen rechteckförmige Außenkontur und den im wesentlichen rechteckigen Querschnitt des Griffkörpers 11 ist erreicht, daß der Griff 11 von Hand gut umfaßt werden kann, wobei ein guter Kraftschluß erzielbar ist, ohne daß dabei die gerundeten Längskanten zwischen den Schmalflächen 16,17 und den Breitflächen 18,19 jedoch schmerzhaft in die den Griff 10 fassende Hand einschneiden. Hierzu trägt die Torsion des Griffkörpers 11 um den Winkel α sehr entscheidend bei.

Wird z.B. ein mit dem beschriebenen Griff 10 ausgestattetes Berufsmesser, z.B. ein Messer für Fleischer, in Schneidhaltung gehandhabt, bei der der Griffkörper 11 von der rechten Hand derart

umfaßt wird, daß die Finger im wesentlichen auf der in Fig. 4 und 5 linken Breitfläche 18 liegen und die rechte Breitfläche 19 sich etwa im Bereich des Handtellers befindet, wird der Griff 10 und damit das gesamte Berufsmesser zuverlässig gefaßt und sicher gehalten und geführt. Der Griffkörper 11 folgt dabei mit den Breitflächen 18,19 und aufgrund der beschriebenen Torsion der natürlichen Griffhaltung der den Griffkörper 11 umfassenden rechten Hand. Dadurch ist eine feinfühlige, rutschsichere und vor allem auch verdrehsichere Führung und Handhabung des Berufsmessers möglich. Vor allem ist nur mit geringem Kraftaufwand die Übertragung großer Kräfte über den Griff 10 auf die Klinge 12 und auf das Schneidgut möglich. Die für die Haltung und Benutzung des Berufsmessers erforderliche Kraft wird aufgrund der beschriebenen Gestaltung des Griffkörpers 11 auf ergonomisch günstige Weise von der menschlichen Hand auf den Griff 10 und auf die Klinge 12 weitergeleitet. Bei Umfassung des Griffkörpers 11 sind große Momente um die Griff längsachse 13 ermüdungsarm oder gar ermüdungsfrei übertragbar. Somit kann bei relativ geringem Kraftaufwand praktisch die volle Kraft über den Griff 10 auf die Klinge übertragen werden, und dies bei allen möglichen Handhabungen des Berufsmessers, insbesondere z.B. beim Schneiden, auch dann, wenn in Richtung um die Griff längsachse 13 Momente übertragen werden müssen. Beim Handhaben des Berufsmessers in der beschriebenen Schneidhaltung fügt sich der Griff 10 satt und schlüssig und somit formschlüssig in die natürliche Handhaltung ein, wobei dann z.B. die Klinge 12 praktisch in Verlängerung des Armes ausgerichtet ist und auf diese Weise die Übertragung großer Kräfte vom Arm und der Hand über den Griff 10 auf die Klinge 12 und das Schneidgut möglich ist. Die gleichen oder vergleichbaren Vorteile ergeben sich auch dann, wenn das Berufsmesser z.B. in der Faustgriffhaltung von der rechten Hand des Benutzers umfaßt wird. Hierbei findet der Daumen der rechten Hand im Bereich der in Fig. 4 und 5 linken Breitfläche 18 eine Anlage und Abstützung, während der Zeigefinger auf der anderen Breitaußenfläche 19 eine Abstützung und Anlage erfährt. Somit kann das Messer auch in Faustgriffhaltung zuverlässig gefaßt und sicher gehalten und geführt werden, wobei auch hier mit nur geringem Kraftaufwand die Übertragung großer Kräfte möglich ist.

Ebenso große Vorteile bietet der Griff 10 auch dann, wenn das damit ausgestattete Berufsmesser in der so genannten Ausbeinhaltung gehandhabt wird, wie sie beim Fleischer vorkommt. Hierbei handelt es sich um die im wesentlichen umgekehrte Faustgriffhaltung, bei der die Finger im wesentlichen die obere Schmalfläche 16 umgreifen und der Griffkörper 11 etwa im Bereich der unteren

Schmalfläche 17 im Handtellerbereich abgestützt ist. Auch dann findet die Hand eine gute, schlüssige Anlage und Abstützung am Griffkörper 11. Bei allem ist durch die Verdrehung um den Torsionswinkel α erreicht, daß der Griffkörper 11 sich im wesentlichen satt und formschlüssig in die natürliche Umfassung der rechten Hand bei jeder Griffhaltung einschmiegt, so daß eine feinfühligere, rutschsichere Führung des Berufsmessers und die Übertragung großer Kräfte ermüdungsarm oder gar ermüdungsfrei erreicht ist, wobei der Griffkörper 11 außerordentlich gut und sicher, insbesondere verdrehsicher, in der Hand liegt, ohne daß sich schmerzhaft Druckstellen ergeben.

Patentansprüche

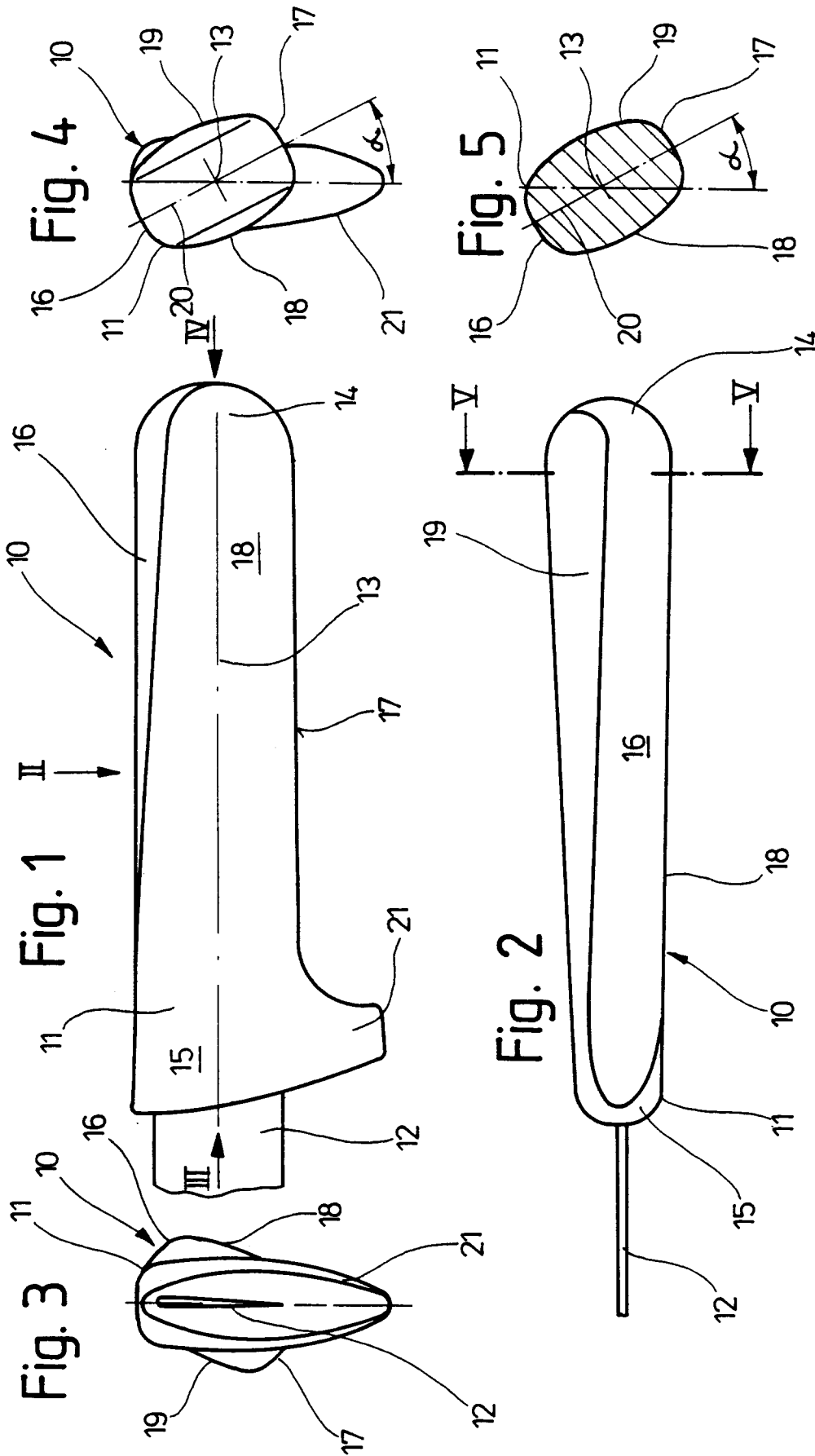
1. Griff für Handwerkzeuge, insbesondere für Berufsmesser, z.B. für Fleischer, Köche, od.dgl., mit sich in Richtung der Griff längsachse (13) erstreckendem Griffkörper (11),
dadurch gekennzeichnet,
daß der Griffkörper (11) ein wesentliches Querschnittsvolumen aufweist und zumindest auf einem Teil seiner Längserstreckung um die Griff längsachse (13) herum im Uhrzeigersinn oder im Gegenuhrzeigersinn tordiert ist.
2. Griff für Handwerkzeuge, insbesondere für Berufsmesser, z.B. für Fleischer, Köche od.dgl., mit sich in Richtung der Griff längsachse (13) erstreckendem Griffkörper (11),
dadurch gekennzeichnet,
daß der Griffkörper (11) ein wesentliches Querschnittsvolumen aufweist und mit seinem hinteren Ende (14) gegenüber seinem vorderen Ende (15) um die Griff längsachse (13) herum im Uhrzeigersinn oder im Gegenuhrzeigersinn tordiert ist.
3. Griff für Handwerkzeuge, insbesondere für Berufsmesser, z.B. für Fleischer, Köche od.dgl., mit sich in Richtung der Griff längsachse (13) erstreckendem Griffkörper (11),
dadurch gekennzeichnet,
daß der Griffkörper (11) ein wesentliches Querschnittsvolumen und eine zumindest im wesentlichen rechteckige Außenkontur aufweist, deren Schmalflächen (16,17) oben und unten und deren Breitflächen (18,19) beidseitig verlaufen, und daß das hintere Ende (14) in bezug auf das vordere Ende (15) des Griffkörpers (11) um die Griff längsachse (13) herum im Uhrzeigersinn oder im Gegenuhrzeigersinn tordiert ist.
4. Griff für Handwerkzeuge, insbesondere für Berufsmesser, z.B. für Fleischer, Köche od.dgl., mit sich in Richtung der Griff längsachse (13) erstreckendem Griffkörper (11),
dadurch gekennzeichnet,
daß der Griffkörper (11) ein wesentliches Querschnittsvolumen und einen zumindest im wesentlichen rechteckigen Querschnitt aufweist, dessen Schmalflächen (16,17) oben und unten und dessen Breitflächen (18,19) beidseitig verlaufen, und daß das hintere Ende (14) in bezug auf das vordere Ende (15) des Griffkörpers (11) um die Griff längsachse (13) herum im Uhrzeigersinn oder im Gegenuhrzeigersinn tordiert ist.
5. Griff nach einem der Ansprüche 1 bis 4,
dadurch gekennzeichnet,
daß der Torsionswinkel (α) etwa in der Größenordnung zwischen 10° und 40° , insbesondere etwa in der Größenordnung von 30° , liegt.
6. Griff nach einem der Ansprüche 1 bis 5,
dadurch gekennzeichnet,
daß der Griffkörper (11) etwa die Gestalt eines linearen und etwa rechteckigen Drehstabes aufweist.
7. Griff nach einem der Ansprüche 1 bis 6,
dadurch gekennzeichnet,
daß das Verhältnis der Breite der Breitflächen (18,19) zur Breite der Schmalflächen (16,17) des Griffkörpers (11) etwa 2 zu 1 beträgt.
8. Griff nach einem der Ansprüche 1 bis 7,
dadurch gekennzeichnet,
daß jede Breitfläche (18,19) eine Breite etwa zwischen 25 mm und 35 mm, vorzugsweise etwa 27 mm bis 31 mm, aufweist.
9. Griff nach einem der Ansprüche 1 bis 8,
dadurch gekennzeichnet,
daß jede Schmalfläche (16,17) eine Breite etwa zwischen 10 mm und 20 mm, vorzugsweise etwa von 14 mm bis 16 mm, aufweist.
10. Griff nach einem der Ansprüche 1 bis 9,
dadurch gekennzeichnet,
daß die zu den Breitflächen (18,19) etwa symmetrische Mittelebene (20) im Bereich des vorderen Endes (15) des Griffkörpers (11) etwa in Verlängerung einer Ebene verläuft, innerhalb der sich etwa ein Handwerkzeug, z.B. die Klinge (12) eines Messers, erstreckt.
11. Griff nach einem der Ansprüche 1 bis 10,
dadurch gekennzeichnet, daß die zu den Breitflächen (18,19) etwa symmetrische Mittelebene (20) im Bereich des hinteren Endes (14) des Griffkörpers (11) unter einem Winkel (α)

etwa in der Größenordnung zwischen 10° und 40°, z.B. etwa von 30°, in bezug auf eine Ebene verläuft, innerhalb der sich etwa ein Handwerkzeug, z.B. die Klinge (12) eines Messers, erstreckt.

5

angespritzt oder in sonstiger Weise kraft- und/oder formschlüssig befestigt ist.

12. Griff nach einem der Ansprüche 1 bis 11,
dadurch gekennzeichnet,
daß die Längskanten im Übergangsbereich der
Schmalflächen (16,17) in die Breitflächen 10
(18,19) schwach gerundet sind.
13. Griff nach einem der Ansprüche 1 bis 12,
dadurch gekennzeichnet,
daß die Breitflächen (18,19) und/oder die 15
Schmalflächen (16,17) zumindest schwach
nach außen ausgewölbt sind.
14. Griff nach einem der Ansprüche 1 bis 13,
dadurch gekennzeichnet, 20
daß der Griffkörper (11), in Richtung auf des-
sen hinteres Ende (14) betrachtet, um die Griff-
flängsachse (13) im Gegenuhrzeigersinn tor-
diert und als Rechtshändergriff ausgebildet ist.
25
15. Griff nach einem der Ansprüche 1 bis 13,
dadurch gekennzeichnet,
daß der Griffkörper (11), in Richtung auf des-
sen hinteres Ende (14) betrachtet, um die Griff-
flängsachse (13) im Uhrzeigersinn tordiert und 30
als Linkshändergriff ausgebildet ist.
16. Griff nach einem der Ansprüche 1 bis 15,
dadurch gekennzeichnet,
daß der Griffkörper (11) zumindest im Bereich 35
des vorderen Endes einen zumindest nach un-
ten über die untere Schmalfläche (17) hinaus
vorstehenden, z.B. etwa hakenförmigen, Vor-
sprung (21) als Fingerschutz od.dgl. aufweist.
40
17. Griff nach einem der Ansprüche 1 bis 16,
dadurch gekennzeichnet,
daß der Griffkörper (11) aus Kunststoff besteht.
18. Griff nach einem der Ansprüche 1 bis 17, 45
dadurch gekennzeichnet,
daß der Griffkörper (11) aus einem einstückig
gespritztem Teil besteht.
19. Griff nach einem der Ansprüche 1 bis 17, 50
dadurch gekennzeichnet,
daß der Griffkörper (11) aus zumindest zwei
Griffschalen zusammengesetzt ist.
20. Griff nach einem der Ansprüche 1 bis 19, 55
dadurch gekennzeichnet,
daß der Griffkörper (11) am Handwerkzeug,
z.B. an einem Messer, an einer Feile od.dgl.,





Europäisches
Patentamt

EUROPÄISCHER RECHERCHENBERICHT

Nummer der Anmeldung

EP 92 11 8851

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich, der maßgeblichen Teile	Betrifft Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int. Cl.5)
X	DE-U-8 716 099 (STEPHAN WITTE GMBH)	1,2	B25G1/10
Y	* Seite 5, Zeile 23 - Seite 6, Zeile 11 *	3,4, 7-10, 12-14, 16-20	
	* Seite 16, Absatz 2-3; Abbildungen 1,2 *		

Y	DE-U-8 614 089 (FRIED.DICK GMBH)	3,4, 7-10, 12-14, 16-18,20	
	* Seite 9, Zeile 18 - Zeile 33; Abbildungen 1,4-6 *		

Y	US-A-4 651 419 (REED,JR.)	19	
	* Abbildung 1 *		

A	US-A-4 850 079 (THOMPSON)	1,2	
	* Spalte 3, Zeile 49 - Zeile 56; Abbildung 6 *		

A	WO-A-9 109 708 (DEMURGER ET CIE)	5	
	* Zusammenfassung *		
	* Seite 3, Zeile 1 - Zeile 4 *		
	* Seite 7, Zeile 5 - Zeile 9; Abbildungen 3,4 *		

Der vorliegende Recherchenbericht wurde für alle Patentansprüche erstellt			
Recherchenort DEN HAAG		Abschlußdatum der Recherche 19 MAERZ 1993	Prüfer PETERSSON M.
KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTE X : von besonderer Bedeutung allein betrachtet Y : von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie A : technologischer Hintergrund O : nichtschriftliche Offenbarung P : Zwischenliteratur		T : der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze E : älteres Patentdokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist D : in der Anmeldung angeführtes Dokument L : aus andern Gründen angeführtes Dokument ----- & : Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument	