



53720

MODELO  
DE  
UTILIDAD

a favor de Don MANUEL RIBES RODES, de nacionalidad española, residente en Barcelona, calle San Germán, 5, por "JUGUETE ANDADOR".

- . -

MEMORIA DESCRIPTIVA

La presente invención se refiere a un juguete andador con cuya realización se consiguen movimientos de gran similitud con los naturales, y ello, de una manera sencilla y exenta de mecanismos complicados, lo que beneficia extraordinariamente el coste del juguete.

5.

Dotar de movimiento a juguetes que se deslizan sobre ruedas, es empresa fácil y harto conseguida, pero no así, cuando se trata de juguetes representando animales con patas, en cuyo caso el movimiento de las mismas no consigue darnos nunca la sensación de realidad, sino que siem-

10.

•53720

9 A



pre accionan de manera brusca e irregular, o de lo contrario, requieren un mecanismo engorroso y de difícil realización.

5. Por el contrario el juguete objeto de la invención puede desplazarse imitando perfectamente el andar del animal que representa, consistiendo en una placa soporte en donde van montados los pares de patas, aparejados, giratorios alrededor de un eje perpendicular a dicho soporte, uno de cuyos pares va provisto en la cara inferior de sus extremos de sendas plaquitas de un material antideslizante, tal como espuma de látex, caucho o similar, yendo dispuesto en el mismo soporte un eje giratorio libre en cuyos extremos quedan solidarias dos ruedas excéntricas opuestas defasadas  $180^{\circ}$ , siendo la altura de las patas con relación a la placa tal que, cuando una de ellas esté en contacto con el suelo, la rueda de su lado correspondiente presenta el perfil de la leva en la parte superior, y cuando dicho perfil, al girar la rueda, tome contacto con el suelo, dará lugar al levantamiento de dicha pata. Este contacto alternativo con el suelo de las dos patas, a través de la superficie antideslizante, hará que el juego de las dos patas gire alrededor de su eje, habiéndose previsto un juego de vástagos y horquillas, que permite la transmisión de este movimiento angular, a otros juegos de patas y a la cabeza y cola del animal.
- 10.
- 15.
- 20.
- 25.

Para la mejor comprensión de cuanto se indica en la presente memoria descriptiva, se acompaña un dibujo en el que esquemáticamente y tan sólo a título de ejemplo, se

•53720



representa un caso práctico de realización del objeto de la invención.

5. En dicho dibujo, la figura 1, representa una vista en perspectiva del juguete que simula una tortuga con el caparazón separado; la figura 2, muestra una planta inferior, el sistema de articulación de las patas; la figura 3, es una vista en sección longitudinal del juguete; y las figuras 4 y 5, son sendas vistas en planta que muestran las posiciones extremas del sistema de patas en su desplazamiento alterno.

10.

15. El juguete andador está constituido en el aludido dibujo por una placa soporte -1-, en donde van montados aparejados dos sistemas de patas -2- y -3-, giratorios alrededor de los respectivos ejes -4- y -5-, uno de cuyos pares va provisto en la cara inferior de sus extremos, de sendas plaquitas -6-6'- de material antideslizante, yendo dispuesto, debidamente soportado, en la misma placa -1-, un eje -7- giratorio loco, a cuyos extremos van solidarias dos ruedas -8-8'- de perfil excéntrico, montadas opuestas y defasadas 180°. Por otra parte el juego de patas -2- posee en su centro una prolongación -9- a modo de palanca que encaja en una horquilla -10- situada en el extremo de otra prolongación similar que posee el par -3-. Opuesto a la palanca -9-, el par -2- presenta un pequeño saliente -11- que encaja en la horquilla -12- que posee la cabeza -13- del animal, mientras que se ha provisto al par -3- de otra horquilla -14- similar y opuesta a la -10-, en la que encaja un saliente -15- de la cola -16-.

20.

25.

53720-9 A



Analícemos ahora el movimiento combinado del animal, cuando por un medio de tracción cualquiera, se desliza por una superficie, a través de sus ruedas -8-8'- y patas -2-3-:

5. Supongamos la posición de las levas o ruedas -8-8'- tal que la -8- presente su perfil excéntrico en la parte superior, opuesto al suelo. Como es natural y por construcción la rueda opuesta -8'- descansará sobre su perfil excéntrico. Por otra parte el juego de patas -2-, debido a la inclinación que tomará su soporte -1-, estará en contacto con el suelo a través de la plaquita -6-. Si hacemos deslizar las ruedas -8-8'- en sentido de avance, la placa soporte -1- y con ella todo el conjunto recobrará su posición horizontal cuando las ruedas hayan girado  $90^{\circ}$
10. y siguiendo el giro volverá a producirse el desnivel pero en sentido opuesto de tal forma que al desplazarse  $180^{\circ}$  será la plaquita -6'- la que esté en contacto con el suelo.
15. Este contacto alternativo de los extremos del par de patas -2-, a través de las superficies antideslizantes, hará que éstas se adhieran momentáneamente en el suelo provocando el giro del par -2- alrededor del eje -4- hasta que pierdan contacto con el suelo para volver a girar en sentido contrario, cuando sea la opuesta quien se adhiera a la superficie. Este desplazamiento angular del par -2- es
20. aprovechado y transmitido a través de la palanca -9- y saliente -11-, a otro par de patas -3- y cabeza -13- respectivamente, cuyo par -3- lo transmitirá a su vez por medio
- 25.

•53720



de la horquilla -14- y saliente -15- a la cola -16-.

Las figuras 4 y 5 nos muestran las posiciones extremas de los pares -2- y -3- así como de la cabeza -13- y cola -16-.

5. Como se desprende de lo descrito y por la observación del dibujo, la sensación de realidad en los movimientos descritos será perfecta, pudiendo adaptarse al conjunto un sistema de tracción mecánica por medio de resortes y engranajes que provoque el giro de las ruedas excéntricas, y asimismo el animal representado podrá variar según se desee cabiendo la posibilidad de dotar de movimiento a un número indeterminado de pares de patas así como a otros miembros del animal que en el dibujo adjunto tiene la forma de tortuga como un caso concreto de realización.
- 10.
- 15.

20. Se comprende que serán independientes del objeto de la invención, los materiales empleados en la construcción de los distintos elementos que lo integran, formas y dimensiones de los mismos, y cuantas variaciones se introduzcan, siempre que las mismas no afecten a la esencialidad de la invención.

- . -

N O T A

Se reivindica como objeto del presente modelo de utilidad:-



•53720

5. 1. Juguete andador, que se caracteriza por estar compuesto de una placa soporte en donde van montados una serie de pares de patas aparejados, giratorios alrededor de un eje perpendicular a dicho soporte, uno de cuyos pares va provisto en la cara inferior de sus extremos, de dichos elementos antideslizantes, figurando sobre el mismo soporte un eje giratorio en cuyos extremos van solidarias dos ruedas excéntricas montadas opuestas y defasadas 180°, siendo la altura de las patas con relación a la placa tal que, cuando una de ellas esté en contacto con el suelo, la rueda de su lado correspondiente presente el perfil de la leva en su parte superior y cuando dicho perfil al girar la rueda, tome contacto con el suelo, dará lugar al levantamiento de dicha pata, cuyo movimiento se reproducirá alternativamente y en sentido opuesto en cada una de las dos patas solidarias de un mismo juego.

20. 2. Juguete andador, según la reivindicación anterior, que se caracteriza por el hecho de que el contacto alternativo de las dos patas a través de los elementos antideslizantes, provoca un movimiento angular del par alrededor de su eje, alterno en sentidos opuestos, cuyo movimiento es transmitido a través del oportuno sistema de palancas, a otros pares de patas y eventuales miembros del juguete.

25. 3. Juguete andador.

Todo ello según queda descrito y reivindicado en la presente memoria que consta de siete hojas foliadas es-



53720

critas por una sola cara.

Barcelona, a 9 de abril de 1956.

Manuel RIBES RODÉS

p.a.

L. PONTI

P. P.



Fig. 1

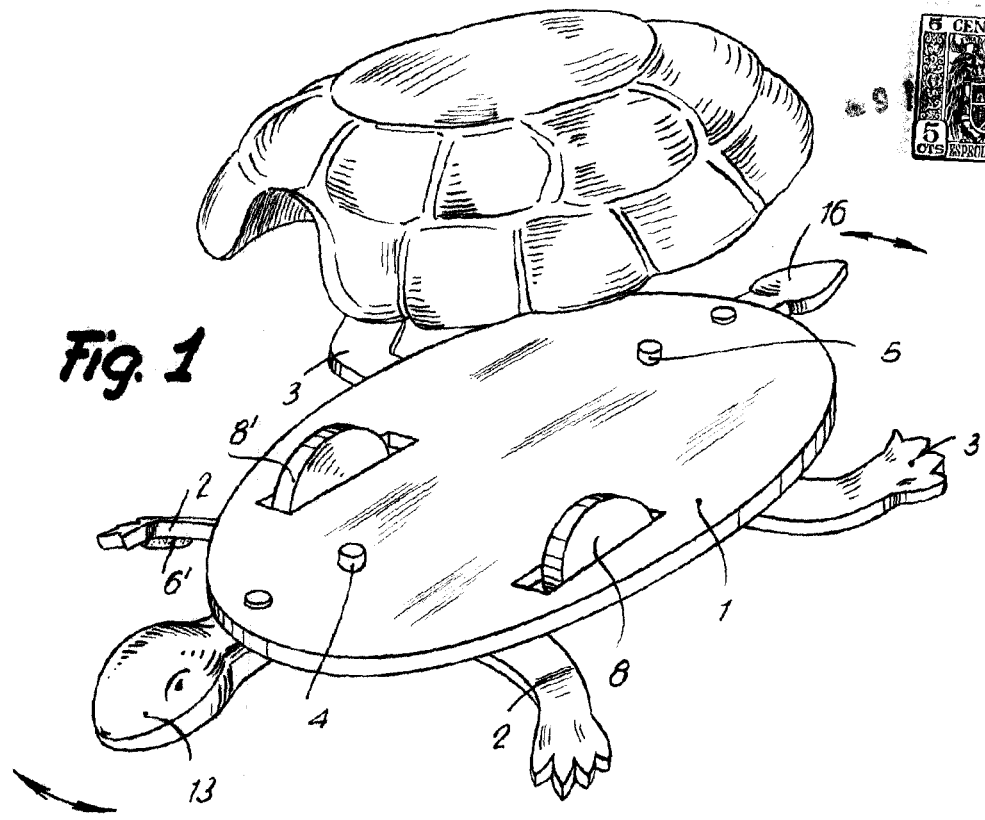
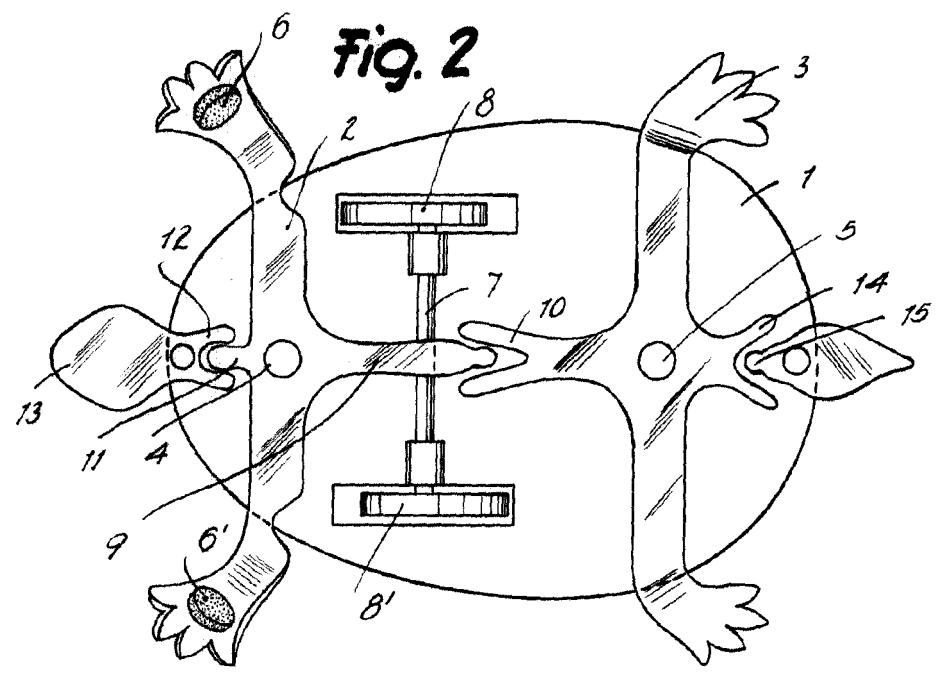


Fig. 2



Barcelona, 9 Abril 1956  
Manuel Ribes Rodés  
p.a.

L. FORNI  
D.P.



Fig. 3

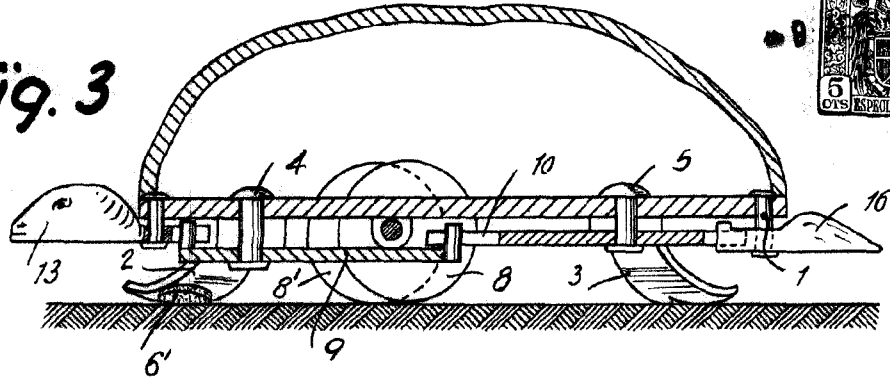


Fig. 4

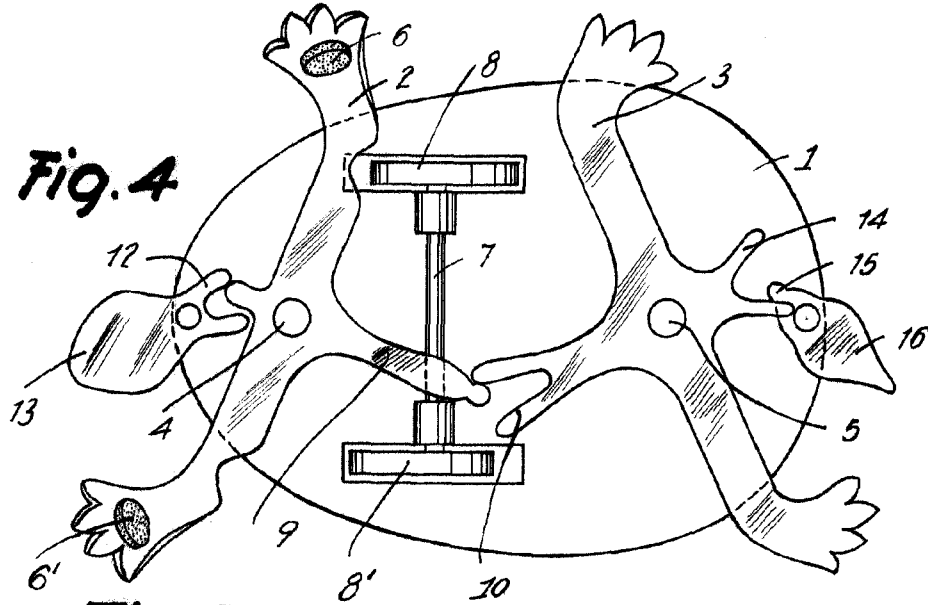
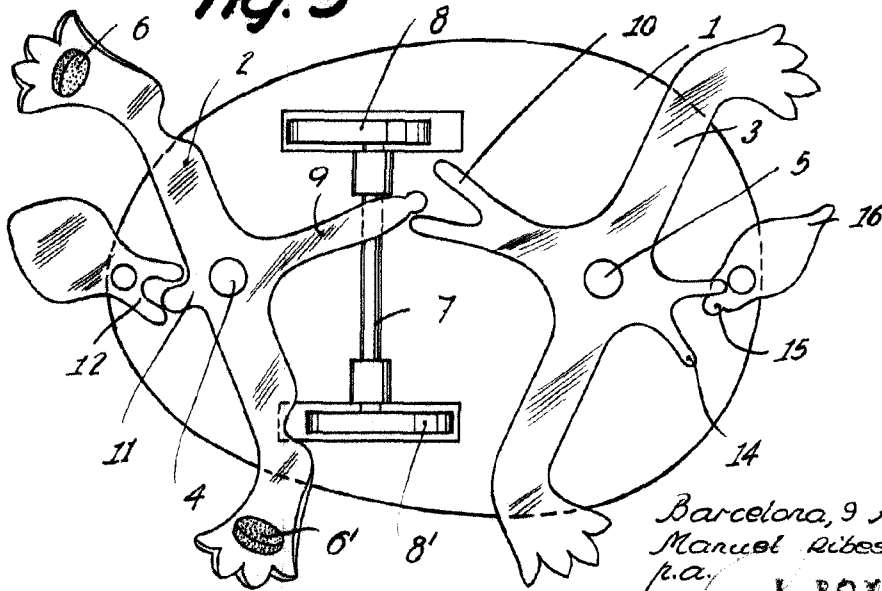


Fig. 5



Barcelona, 9 Abril 1956  
Manuel Ribes Rodes  
p.a.

L. PONS

R.P.