

6623

MODELO DE UTILIDAD

cuyo registro se solicita, por VEINTE años, a favor de Don Joaquin Valero Santonja, de nacionalidad española, residente en IBI (Alicante), calle de San Blas nº 3, por: "UN ROBOT DE JUGUETE".

MEMORIA DESCRIPTIVA

El presente Modelo se refiere a un robot de juguete.

Los tiempos modernos, obligan a que la juguetería ensamine sus pasos hacia los nuevos inventos para que los niños vean plasmados los mismos en realizaciones como la presente.

5 Con ello se tiende, además, a poner en manos de los pequeños, mecanismos que hagan trabajar su imaginación, enseñándoles a empresas mayores, al conocer toda clase de piezas, su función, etc.,.

10

Consiste el Modelo en un muñeco de latón que lleva en su interior una chapa opletina dispuesta en sentido horizontal, que tiene practicadas a cada lado dos ramuras que se comunican, a través de la pierna, con otras ramuras más grandes que tiene la chapa que forma la planta de los pies.

15

En el centro de la chapa, lleva sujeta una caja de latón, en cuya parte inferior tiene alojado un motor que tiene un eje, cuyo extremo saliente de la caja lleva un piñón, el cual engrana con una rueda dentada que mueve otras dos ruedas dentadas, la última de las cuales mueve un cigüeñal. En la parte superior de la caja lleva unos orificios en los que se alojan unos ejes en cuyos extremos se fijan unas bielas pequeñas rameradas.

20

25

Los extremos del cigüeñal se introducen por un agujero practicado en la parte superior de unas bielas largas de forma apropiada que, en su parte media, tienen unas ramuras a lo largo, en las que se introducen los extremos de un eje fijo dispuesto entre la caja del mecanismo y la chapa base. Los extremos de dicho cigüeñal penetran en la ranura de las bielas acopladas a los ejes de sujeción de los brazos; en la parte delantera de la caja, la chapa de ésta se prolonga formando una L, en cuyo lado superior lleva dispuestos dos flejes o láminas, siendo la inferior de ellas movable y fija la de encima que tiene conectado un cable que comunica con el motor.

30

35

En la parte superior o cabeza del muñeco, lleva dispuesto un pilote, conectado a un cable que va al motor. En la parte trasera o espalda, lleva un orificio por el que sale al exterior otro cable que va al motor y que comunica

40 con una caja de mando, cuya parte superior se levanta pa-
ra alojar dos pilas secas; en la parte superior delante-
ra, lleva dicha caja un interruptor de palanca que fija
los movimientos adelante o hacia atrás y desconecta.

45 Para mayor comprensión del objeto que se desea
proteger, se acompaña un dibujo en el que a título ilus-
trativo pero no limitativo, la

La Fig. I representa el robot en sección, siendo
1 el cuerpo del mismo, 2 los brazos, 3 las piernas, 4 el
50 pié, 5 el casco, 6 el piloto, y 7 la chapa base del me-
canismo, 8 la ramura de la chapa base, 9 la ramura del
pié, 10 la caja de alojamiento del mecanismo, 11 el mo-
tor, 12 el eje del motor, 13 el piñón, 14 la rueda den-
tada, 15 otra rueda dentada, 16 la rueda dentada supe-
rior, 17 el cigüeñal, 18 orificio, 19 el eje sustentador
del brazo, 20 la biela pequeña, 21 la ramura de dicha
55 biela, 22 el extremo del cigüeñal, 23 el agujero, 24 la
biela larga, 25 la ramura de la biela larga, 26 el eje
fijo, 27 otra ramura de la biela del brazo, 28 la lengüeta,
29 los flejes o láminas, 30 el cable.

La Fig. II nos muestra la caja de mando, siendo 1
60 el chasis, 2 la tapa, 3 los alojamientos de las pilas,
3' las pilas, 4 el interruptor y 5 los contactos.

Como puede comprenderse, bastará con colocar las
pilas, en sentido contrapuesto dentro de la caja de man-
do para que haya energía, si se impulsa el interruptor
65 hacia la derecha el robot andará hacia adelante, si se
traslada hacia la izquierda, irá hacia atrás; y si se
coloca en el centro, se interrumpe el contacto.

El movimiento del muñeco se produce a base del
cigüeñal que cuando comienza a dar vueltas, los extremos

70

del mismo mueven a la vez las bielas de los pies y las de los brazos; el piloto que lleva en la cabeza hace luz intermitente, debido al movimiento del muñeco que impele un contacto contra el otro, separandose todo lo que dure la vuelta.

75

Lo descrito será susceptible de modificación en todo lo que no afecte a la esencialidad de lo que se protege en la siguiente

N O T A

Se reivindican los puntos siguientes:

80

1º.- Un robot de juguete, que se caracteriza por llevar en su interior una chapa o pletina dispuesta en sentido horizontal, que tiene practicadas a cada lado, dos ranuras que se comunican, a través de la pierna, con otras ranuras más grandes que tiene la chapa que forma la planta de los pies.

85

2º.- Un robot de juguete, según 1º reivindicación, que se caracteriza porque en el centro de la chapa, lleva sujeta una caja de latón, en cuya parte inferior tiene alojado un motor que tiene un eje, cuyo extremo saliente de la caja lleva un piñón, el cual engrana con una rueda dentada que mueve otras dos ruedas dentadas, la última de las cuales mueve un cigüeñal. En la parte superior de la caja lleva unos orificios en los que se alojan unos ejes en cuyos extremos se fijan, unas bielas pequeñas ranuradas.

90

95

3º.- Un robot de juguete, según reivindicación anterior, que se caracteriza porque los extremos del cigüeñal se introducen por un agujero practicado en la parte superior de unas bielas largas de forma apropiada que, en su parte media, tienen unas ranuras a lo largo, en las que

100 se introducen los extremos de un eje fijo dispuesto en-
tre la caja del mecanismo y la chapa base. Los extremos
de dicho eje penetran en la ranura de las bielas
acopladas a los ejes de sujeción de los brazos; en la
105 parte delantera de la caja, la chapa de ésta se prolon-
ga formando una L, en cuyo lado superior lleva dispu-
tos dos flejes o láminas, siendo la inferior de ellas
movible y fija la de encima que tiene conectado un ca-
ble que comunica con el motor.

110 4º.- Un robot de juguete, según reivindicaciones ante-
riores, que se caracteriza porque en la parte superior
o cabeza del muñeco, lleva dispuesto un piloto, conec-
tado a un cable que va al motor. En la parte trasera o
espalda, lleva un orificio por el que sale al exterior
otro cable que va al motor y que comunica con una caja
115 de mando, cuya parte superior se levanta para alojar
dos pilas secas; en la parte superior delantera lleva
dicha caja un interruptor de palanca que fija los movi-
mientos adelante o hacia atrás y desconecta.

5º.- UN ROBOT DE JUGUETE.

120 Consta la presente Memoria de cinco páginas, es-
critas a máquina y foliadas y de un dibujo.

Madrid, 27 MAY 1958



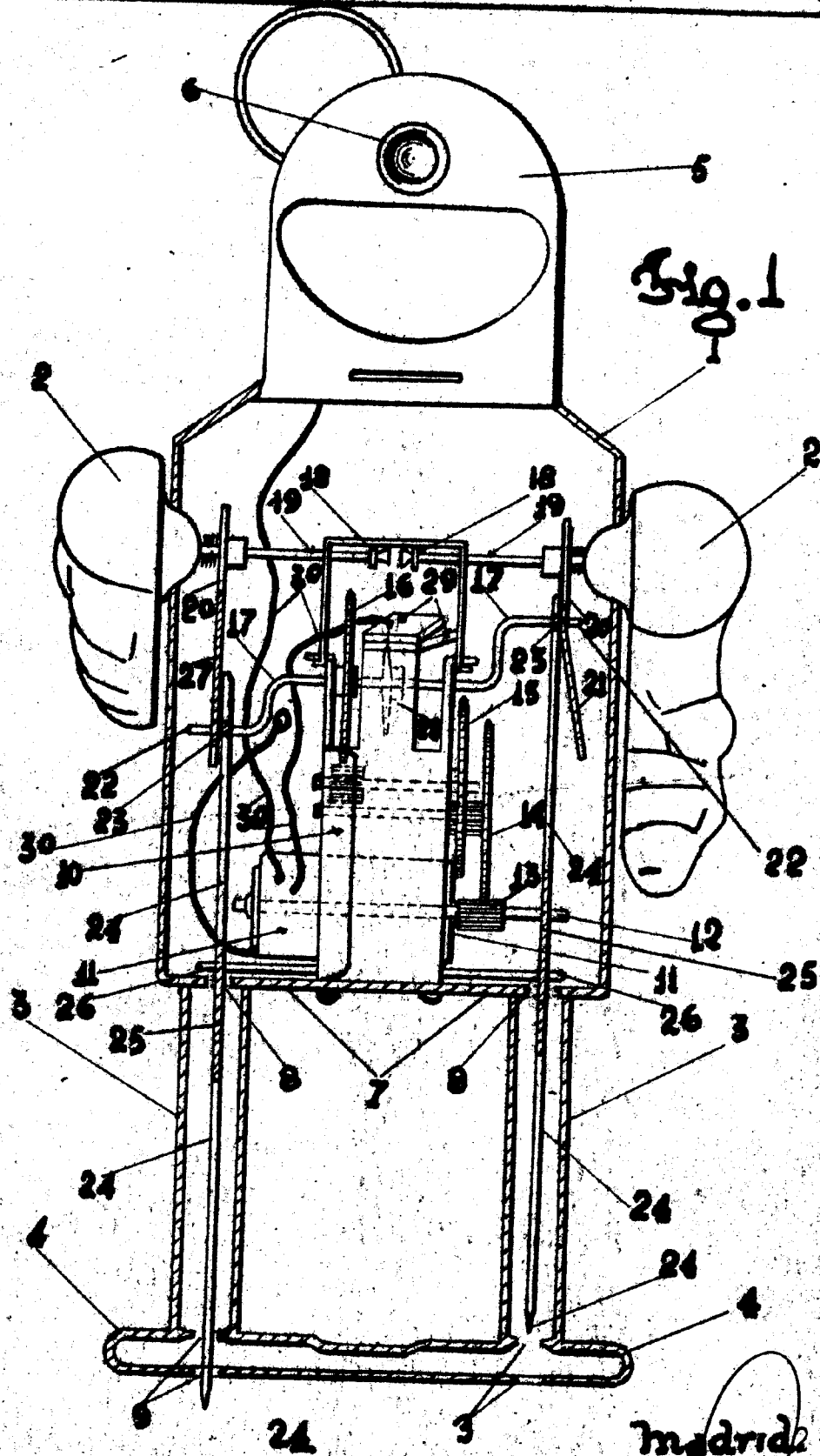


Fig. 1

Escala variable.

Madrid 21 MAY 1958
P. 12

A large, stylized handwritten signature or scribble is located at the bottom right of the page, overlapping the date stamp.

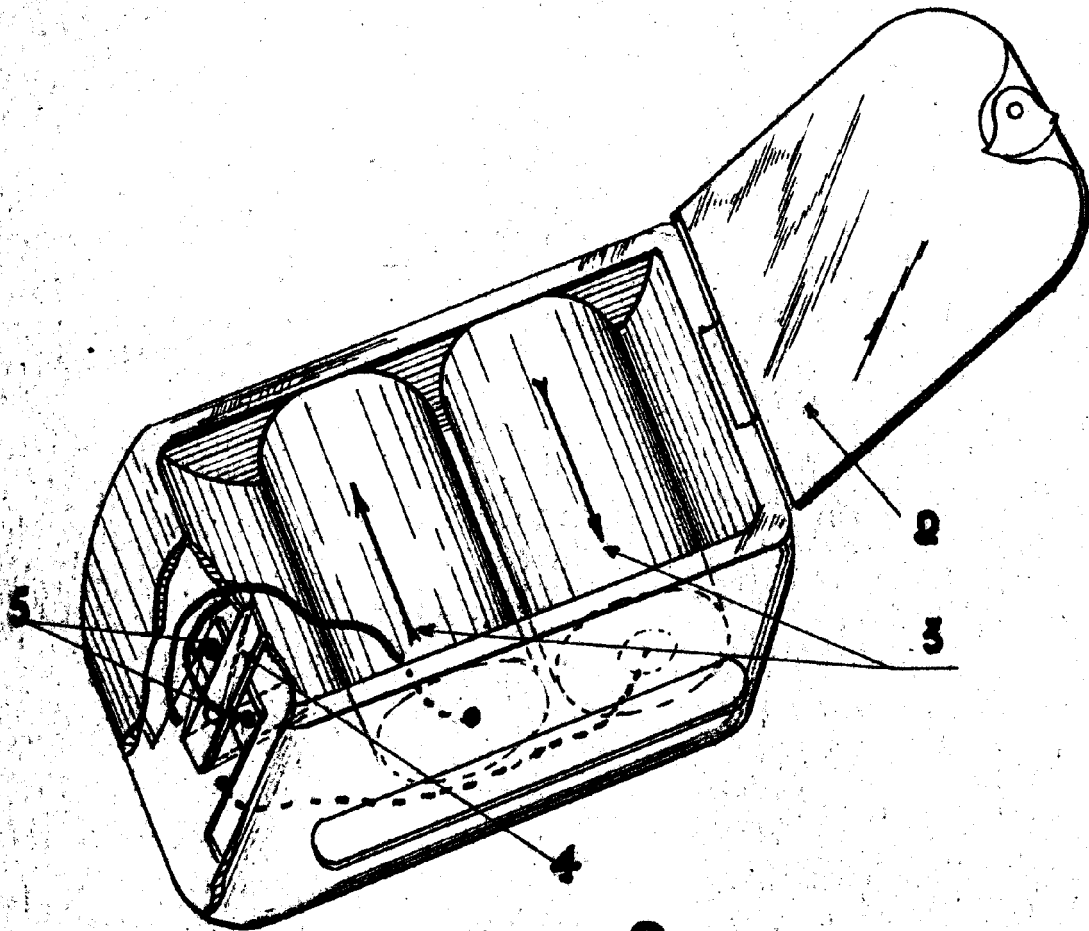


Fig. 2

Madrid.

21 MAY. 1958

A large, stylized handwritten signature in black ink, written over the date and location information.

Escale Variable.