



20 JUN

93 96 9

M O D E L O
D E
U T I L I D A D

a favor de Don José AURÓ FERRER y Don Cayetano BONNIN FORTEZA, ambos de nacionalidad española, residentes en Barcelona, Calle Diputación 167-171, por "MECANISMO PARA JUGUETES ANDADORES".

- . -

MEMORIA DESCRIPTIVA

La presente invención se refiere a un mecanismo para juguetes andadores, mediante el cual se consigue el efecto de que el juguete anda, con gran sensación de realidad.

5. Los juguetes andadores llaman poderosamente la atención de los pequeños, porque representando animales caricaturescos, los convierte en seres animados de actitudes sorprendentes, casi reales. No obstante, los mecanismos aplicados hasta el presente para conseguir que los juguetes anden, son, en su mayoría, muy
- 10.

93 96 9



imperfectos o en todo caso excesivamente complicados, costosos, y expuestos a averías irreparables.

Para solventar las deficiencias expuestas, se ha ideado el mecanismo objeto de la invención que

5. comprende un bastidor fijo, con dos piezas transversales, articuladas centralmente mediante sendos ejes, verticales y cuyos extremos salientes simulan las patas del juguete, las cuales están conectadas entre sí mediante una biela articulada en puntos excéntricamente opuestos respecto al eje de giro de cada pieza transversal, de forma que ambos pares de patas oscilan en sentidos contrarios, estando solicitadas elásticamente hacia una de sus posiciones tope, yendo conectado a la biela uno de los elementos de una transmisión cuyo elemento complementario está a su vez conectado al
10. bastidor fijo, yendo mandada la transmisión, mediante una palanca articulada a una empuñadura manual, disponiéndose en los extremos de las patas sendas ruedas, provista de dispositivos de bloqueo automático que actúa en los movimientos de retroceso de las patas,.
15. 20.

La biela que conecta los dos pares de patas, presenta una inflexión en su centro, que da lugar a la formación de un brazo radial doblado a modo de gancho, en el cual están anclados el extremo del cable de la

25. transmisión flexible y uno de los extremos de un resorte helicoidal, cuyo extremo opuesto está retenido en el eje de giro de uno de los pares de patas.

Los extremos de los ejes de las ruedas están

93 96 9

20 JUN



5. montados en sendos cortes longitudinales previstos en las ramas de horquillas fijadas en la parte inferior de las patas, de forma que dichos ejes adoptan dos posiciones en los extremos de dichos cortes, una de ellas en que la rueda gira libremente y corresponde al movimiento de avance de las patas, y otra y en la que permanece bloqueada por un tope de fricción, y que corresponde al movimiento de retroceso.

10. Para la mejor comprensión de cuanto queda descrito en la presente memoria, se acompaña unos dibujos en los que, tan sólo a título de ejemplo, se representa un caso práctico de realización del objeto de la invención.

15. En dichos dibujos, la figura 1 es una sección longitudinal del mecanismo en posición de reposo, y las figuras 2 y 3 son sendas vistas en planta superior del mecanismo en las posiciones de reposo y trabajo respectivamente.

20. El mecanismo para juguetes andadores está constituido en el aludido dibujo por una caja longitudinal -1- a modo de bastidor fijo, con medios para la fijación del caparazón -2- o cuerpo del animal a representar. En los extremos de este bastidor -1-, están articuladas mediante sendos ejes verticales -3- y -4-, las piezas transversales -5- y -6-, cuyos extremos salientes simulan las patas del animal. La pieza -5- se prolonga frontalmente en un apéndice -7-, que simula la cabeza.

93 969

20 JUN.



Las dos piezas -5- y -6- están conectadas entre sí mediante una biela -8-, articulada en sendos puntos -9-10- situados excéntricamente en relación a los respectivos ejes -3- y -4-, y en lados opuestos con respecto al eje longitudinal del juguete.

La biela -8- presenta una inflexión central -11-, a modo de brazo radial, doblado formando gancho en el cual están anclado el extremo de un resorte -12-, cuyo extremo opuesto está retenido en el eje delantero -3-, de forma que obliga a mantenerse a las patas en una de sus posiciones extremas.

En el propio brazo -11- está anclado el extremo del cable de mando -13-, deslizabile en una funda flexible -14-, cuyo extremo está retenido a su vez en una aleta -15- saliente del bastidor -1-. El extremo opuesto del cable está unido a una palanca -16- articulada a una empuñadura -17-, a la que se halla fijada la funda -14-.

Los extremos de las patas -5- y -6- llevan unidas a su cara inferior sendas horquillas -18-, en cuyas ramas se prevén correspondientes cortes longitudinales -19-, en los cuales están montados deslizables los extremos de los ejes -20- de las ruedas -21-. El extremo delantero de estas horquillas está cerrado, mientras que el posterior está abierto y da paso libre a la rueda. De esta forma cuando las patas se mueven hacia delante, el eje retrocede y la rueda sobresale por la cara posterior y gira libremente. Al oscilar hacia

93 969



20 JU

atrás, el eje avanza y la rueda es frenada, por el extremo cerrado de la horquilla.

- Teniendo en cuenta todo lo que antecede, se comprende fácilmente el movimiento del mecanismo; al
5. accionar la palanca -16- de mando, el cable -13- tira de la biela -8- la cual obliga a oscilar en movimientos opuestos a los pares de patas -5- y -6-, de forma que las patas de un lado adoptan movimientos opuestos entre sí, y a las del otro lado, Las patas que siguen
10. el movimiento de avance, se deslizan libremente, mientras que las otras quedan fijadas debido al bloqueo de sus ruedas, basculando sobre ellas el cuerpo del animal, que de este modo avanza. Al soltar la palanca, es el resorte -12- quien obliga a efectuar los movimientos
15. opuestos a los descritos, quedando libres las patas bloqueadas y retenidas las que fueron libres, dando con ello la sensación de que el animal se desplaza andando.

- Pese a la perfección de movimientos obtenida, el mecanismo es muy simple, resulta de fácil manipulación y de gran robustez, al carecer de partes delicadas.
- 20.

- Serán independientes del objeto de la invención, los materiales empleados en la construcción de los distintos elementos que la integran, formas y dimensiones de los mismos y cuantos detalles accesorios puedan presentarse, siempre y cuando no afecten a su esencialidad.
- 25.

93 96 9



N O T A

Se reivindica como objeto del presente modelo de utilidad:

5. 1. Mecanismo para juguetes andadores, que está constituido esencialmente por un bastidor fijo, con dos piezas transversales articuladas según sendos ejes verticales, y cuyos extremos salientes constituyen las patas del juguete, las cuales están conectadas entre sí por una biela articulada en puntos excéntricamente opuestos respecto a los ejes de oscilación de cada pieza transversal, de forma que ambos pares de patas oscilan en movimientos opuestos, estando solicitadas elásticamente hacia una de sus posiciones tope, yendo conectado a la biela el extremo de uno de los elementos de una transmisión flexible cuyo elemento complementario lo está a su vez, en el bastidor, estando dicha transmisión, mandada por medio de un mecanismo de palanca articulada a una empuñadura y disponiéndose en los extremos de las patas, sendas ruedas, con un dispositivo de bloqueo automático en el movimiento de retroceso de las patas.
- 10.
- 15.
- 20.
25. 2. Mecanismo para juguetes andadores, según la reivindicación 1, caracterizado porque la biela que conecta entre sí los pares de patas, presenta una inflexión en su centro, que da lugar a la formación de una prolongación radial, a la que están anclados el extre-

93 969



mo del cable de la transmisión flexible y un extremo de un resorte helicoidal, cuyo extremo opuesto está fijado al eje de las patas delanteras.

3. Mecanismo para juguetes andadores, según la reivindicación 1, caracteriza porque los ejes de las ruedas están montados en cortes longitudinales de sendas horquillas fijadas a los extremos de las patas, de forma que los mismos adoptan dos posiciones opuestas, una en la que la rueda gira libremente, correspondiente al movimiento de avance, de la pata y otra en la que la rueda queda bloqueada a fricción, correspondiente al movimiento de retroceso de la misma.

4. Mecanismo para juguetes andadores.

- La presente memoria descriptiva consta de siete hojas foliadas escritas a máquina por una sola cara.

B Barcelona, a 20 de junio de 1962.

José AURÓ FERRER
Cayetano BONNIN FORTEZA

p.a.

I. JOSÉ AURÓ FERRER
II. CAYETANO BONIN FORTEZA

Das hojas
hoja n.º 1

93 969

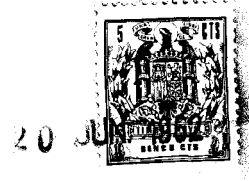
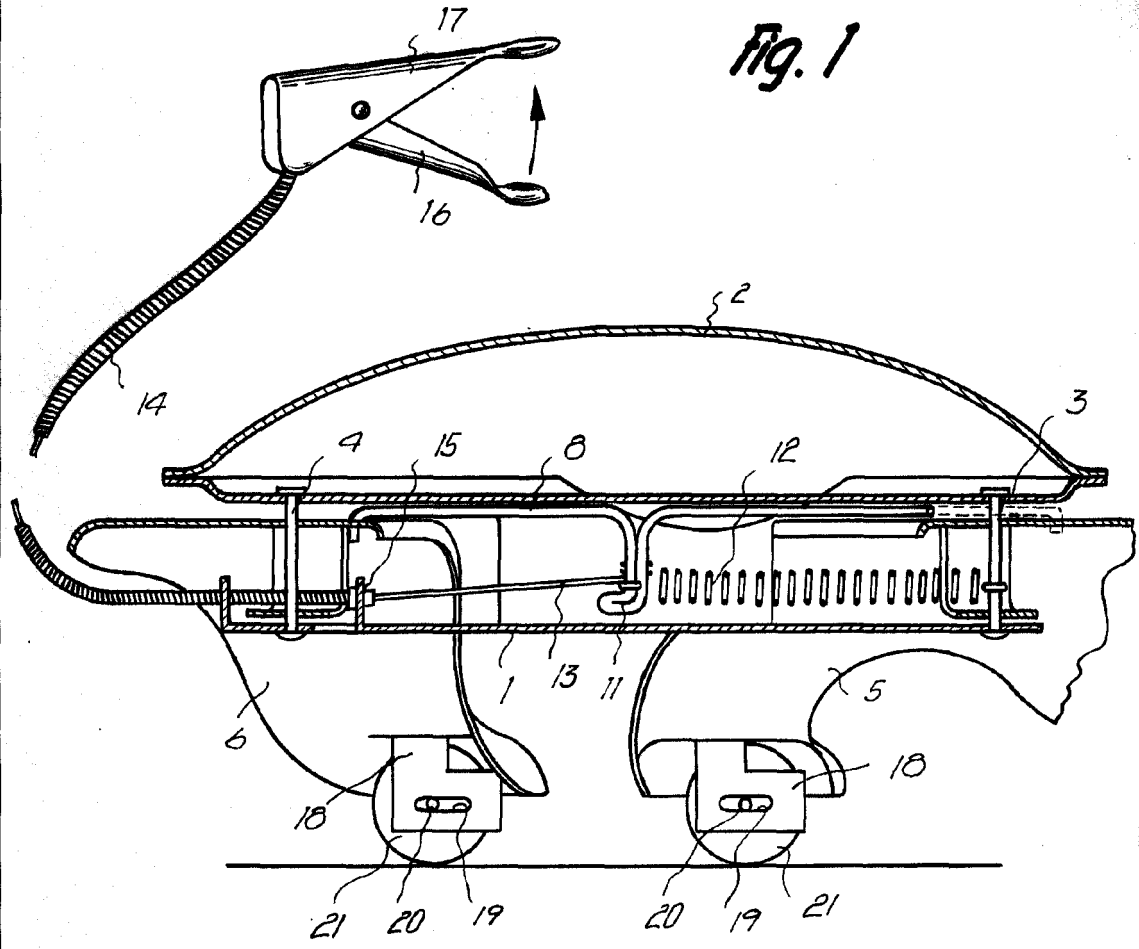


Fig. 1



9134

Barcelona, 20 Junio 1962
José Auró Ferrer
Cayetano Bonin Forteza
p.a.

I. JOSÉ AURÓ FERRER
II. CAYETANO BONIN FORTEZA

Dos hojas
hoja n.º 2

93 969

Fig. 2

20 JUN.

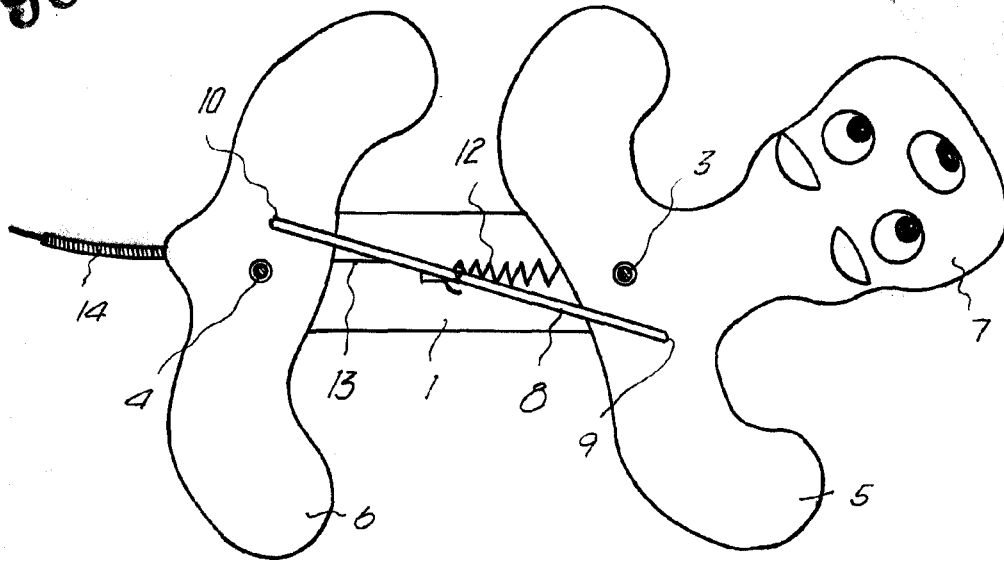
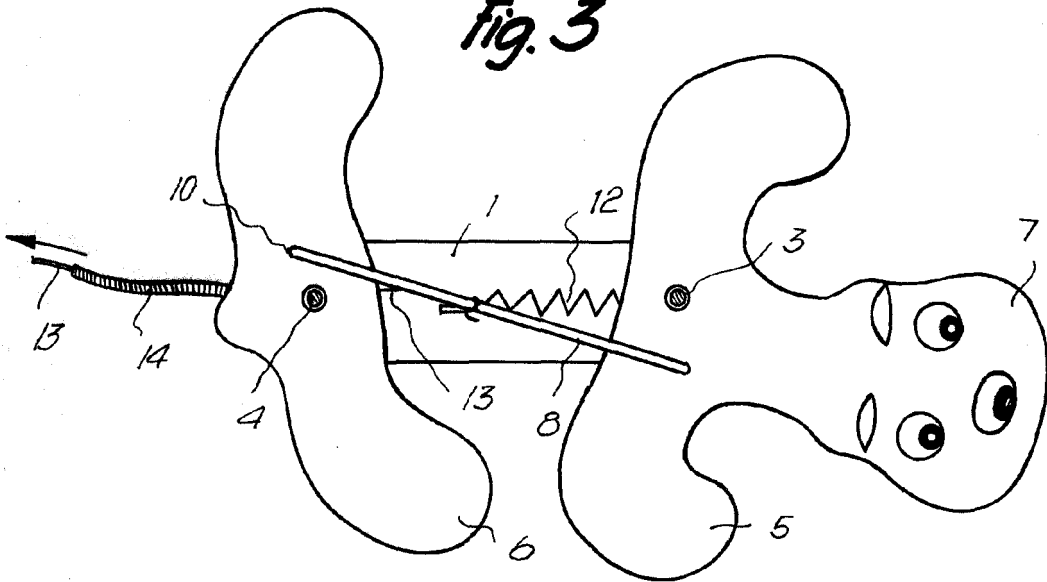


Fig. 3



Barcelona, 20 Junio 1962
José Auró Ferrer
Cayetano Bonin Forteza
p.a.

9134