



El objeto de este Modelo de Utilidad, consiste en un muñeco andador cuya representación corpórea reproduce la figura de un animal cuadrúpedo, provisto de sus correspondientes patas, que por medio de un cordel prendido en la parte anterior o cabeza, del cual se tira, se le hace caminar por medio del avance alternativo de las patas de cada lado. Su ingeniosa estructura y su extraordinaria sencillez alcanzan un efecto muy notable, puesto que los movimientos de avance imitan con mucha fidelidad el andar pausado de algunos animales, tal como los perros basset, y los niños han de encontrar un atractivo y distracción de gran comicidad en los referidos movimientos.

Para mejor comprensión de la descripción que seguidamente realizamos, hemos considerado conveniente la aportación de una lámina de dibujos en la que se reproduce a título de ejemplo un caso práctico de realización de este nuevo juguete, con la natural advertencia de que en esta aportación y de forma expresa no se ha dibujado la cabeza concreta de un determinado animal, puesto que las características que seguidamente describiremos, con las naturales modificaciones en cuanto a tamaños y forma de las patas, pueden ser aplicadas en la representación corpórea de diversos animales.

En la expresada hoja de dibujos, las dos únicas figuras que ofrece 1ª y 2ª muestran respectivamente el juguete en alzado, visto de perfil y en una vista por su parte posterior, mostrando con líneas de trazos los movimientos extremos tanto de las patas como del cuerpo.

Refiriéndonos a las antedichas figuras, señalamos con -1- al cuerpo del animal que representa el juguete, cuya cabeza -2- lleva prendido en su parte extrema un cor-



del -3- con una argolla -4- para tirar del mismo.

40 A ambos lados del cuerpo -1-, van montadas las patas anteriores -5- y posteriores -6-, en los ejes -7- y -8-, respectivamente, cuyos ejes permiten la articulación libre de las expresadas patas.

45 Estas patas llevan montados unos contrapesos -9- en la parte posterior, y su base -10- ofrece una doble curvatura, en sentido longitudinal y transversal, la primera para facilitar el movimiento de avance de las patas, y la curvatura transversal para darle una mayor estabilidad al juguete, cuando éste se balancea a uno y otro lado en su movimiento de avance. También ofrecen los escalones
50 internos -11-, que actúan de topes limitadores del avance o retraso de las patas, cuando tropiezan en las dos posiciones extremas con el cuerpo -1- del juguete. Estos escalones -11-, son precisamente los que impiden que las patas puedan efectuar giros completos sobre sus ejes, y limitan
55 sus movimientos a proporciones ajustadas que imitan fielmente los limitados movimientos de las patas de los auténticos animales.

60 La disposición de los contrapesos -9- en la parte posterior de las patas, y la colocación de éstas en posición retrasada respecto a los ejes -7- y -8- de giro, producen un natural desequilibrio que cuando el juguete se inclina hacia un lado, hace adelantar las patas del lado contrario, ya que éstas patas consiguen alcanzar su posición más avanzada (véase figura 1ª en líneas de trazo
65 continuo) cuando su centro de gravedad se halla en el punto más bajo. Al tirar del cordel y avanzar el juguete, las patas sobre las que gravita el peso completo del juguete, quedan fijas en el suelo y lógicamente retrasadas, hasta



70 que los escalones -11- correspondientes a éstas patas tro-
piezan con el cuerpo -1-, y determinan el basculamiento del
juguete hacia el lado contrario, con lo cual las patas que
se habían quedado rezagadas, libres de la presión que sopor-
taban (la del juguete), y por la inercia adquirida por los
75 contrapesos que poseen, basculan sobre sus ejes y adelantan
su posición, hasta que el juguete vuelve a bascular y des-
carga de nuevo su peso sobre estas patas que estaban en po-
sición adelantada, para repetir los movimientos descritos.

Así pues, el movimiento de avance del juguete,
conseguido tirando del cordel -3-, lo hace bascular a dere-
80 cha e izquierda, tal y como muestra la figura 2ª en líneas
de trazos, y cada movimiento de basculación, promueve el
avance de las patas del lado contrario al que se inclina,
mientras que las del otro lado, fijas en el suelo experimen-
tan un rezagamiento que, se convierte en movimiento de avan-
ce, cuando el juguete bascula hacia el otro lado.
85

Suficientemente descrita la estructura y forma
de actuar de este nuevo juguete, sólo nos resta manifestar
que serán variables las circunstancias de materiales, tama-
ños y formas, así como otros detalles accesorios que pueda
90 ofrecer este juguete, siempre y cuando no constituya alte-
ración de su esencialidad que queda reflejada en la siguien-
te

N O T A
= = = = =

95 Los puntos que se reivindican en el presente
Modelo de Utilidad, son:

1ª.-Muñeco andador, cuya representación corpórea
es la de un cuadrúpedo, que se caracteriza porque las patas



100 delanteras y las traseras se hallan montadas en sendos ejes
que atraviesan el cuerpo del juguete, permitiendo la libre
articulación de las mismas, las cuales ofrecen en su parte
posterior sendos contrapesos que las hacen avanzar por
inercia cuando el juguete se balancea hacia el lado con-
trario, puesto que los ejes de articulación de las patas
atraviesan éstas en puntos excéntricos desplazados hacia
105 adelante.

2º.-Muñeco andador, caracterizado porque las
patas de la precedente reivindicación ofrecen unos escalo-
nes en sus caras internas que actúan de topes del movi-
miento de avance y retroceso de las patas, contra el cuerpo
110 del juguete, y las bases de las referidas patas ofrecen
una doble curvatura longitudinal y transversal, siendo las
curvaturas transversales de cada par de patas, integrantes
de un mismo arco de círculo. Y

3º.-"MUÑECO ANDADOR", de conformidad en un todo
115 en lo esencial y fines industriales a lo descrito en la
precedente Memoria Descriptiva y gráficamente representado
en los adjuntos planos para su mejor comprensión.

Esta Memoria consta de CINCO hojas escritas o
mecanografiadas por una sola cara a doble espacio en 117
líneas.

Valencia, 5 de Septiembre 1962

Por autorización de los interesados.

Juan López

95019 10

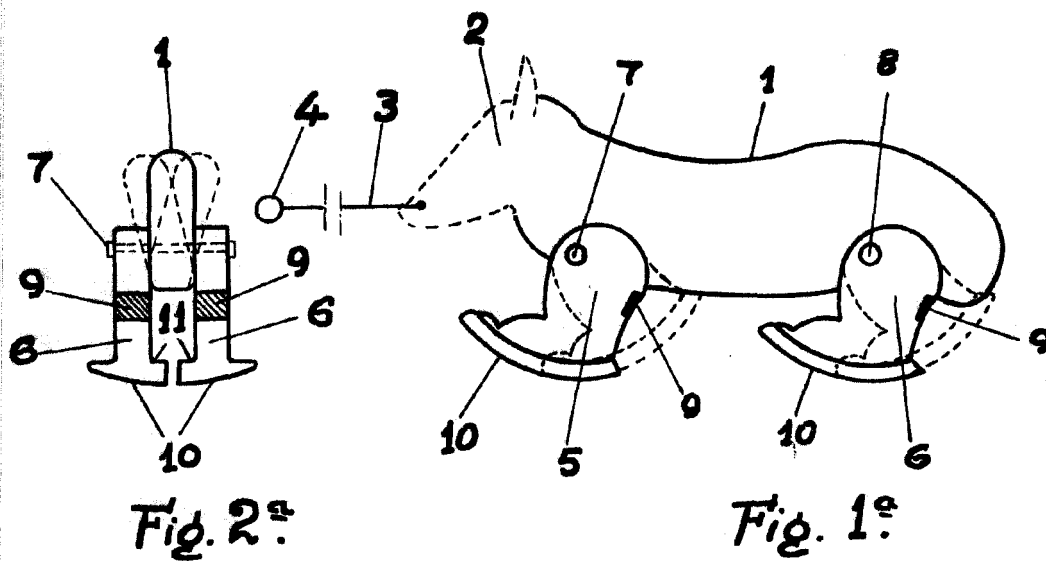


Fig. 2ª

Fig. 1ª

Escala variable
Valencia Agosto 1962
P.A.

Jeraulopez