

114415



114415

MODELO DE UTILIDAD  
POR VEINTE AÑOS  
EN ESPAÑA

solicitado a favor de Doña Carmen Herreros Melendez  
de nacionalidad española con domicilio en Valencia  
Calle Doctor Sunsi, nº 8

p o r

="MECANISMO PARA MUÑECOS ANDADORES"="

MEMORIA DESCRIPTIVA

MEMORIA DESCRIPTIVA  
=====

El Modelo de Utilidad que vamos a describir en  
la presente memoria, auxiliados de los dibujos complemen-  
tarios anexos, consiste en un mecanismo para muñecos an-  
dadores, cuya especial conformación, hace de él un juguete  
de gran vistosidad y entretenimiento, por lo que su



solicitante se hace acreedora del privilegio de exclusividad referente a la fabricación y venta en España.

10 Este mecanismo actua por un sistema de relojeria con un muelle en espiral, que acciona un eje saliente a ambos lados del chasis, teniendo en los extremos, unas excentricas a modo de cigüeñal, cuyas puntas se alojan en un orificio colís practicado en el punto intermedio de unas pletinas verticales que basculan superiormente con un saliente del chasis, imitando las pletinas de los dos  
15 lados, el andar de una persona, ya que en dichas pletinas, se montan las piernas.

Las puntas excéntricas del cigüeñal despues de atravesar las pletinas que imitan las piernas, quedan alojadas en otros orificios colís practicados en el extremo inferior de una cinta ascendente, cuyo extremo superior se aloja en una ranura practicada en una aleta solidaria del chasis, presentando esta cinta ascendente en su extremo superior y despues de atravesar la aleta, una doblez en ángulo recto hacia afuera, para que al girar el cigüeñal obligando a la cinta a efectuar un movimiento ascendente y descendente, la doblez presione sobre los brazos del muñeco obligandole a efectuar el movimiento caracteristico del brazo sincronizado con el andar, lo que  
20 le da una perfecta imitación de realidad.

30 La hoja de dibujos que se acompaña, contiene un ejemplo de realización del mecanismo para muñecos andadores, ampliando la descripción precedente, aunque las figuras diseñadas en ella por presentar el aspecto de mero ejemplo informativo, deberán ser observadas con caracter



35

amplio y general y sin limitación de ningún género.

Las figuras de la hoja de dibujos, son como sigue:

40

Figura 1ª.-Proyección lateral en alzado del mecanismo para muñecos andadores, motivo del presente registro.

Figura 2ª.-Vista frontal del citado mecanismo, proyectado por la parte derecha de la figura 1ª.

45

Para facilitar la localización de las diferentes partes de que consta este mecanismo así como sus características y funcionamiento, se han situado acotaciones en las figuras de la hoja de dibujos que se acompaña de acuerdo con las descripciones que se realizan a continuación, siendo -1-, el chasis que soporta el conjunto, donde se monta el eje -2- que sirve para tensar la cuerda -3- de la que es solidario, teniendo dicho eje, la rueda dentada -4- con el correspondiente trinquete -5-, quedando engranada con el piñón -6-, solidario a su vez de la rueda dentada -7-, la cual ataca el piñón -8- solidario del eje -9- saliente por ambos lados del chasis, para llevar montadas en sus puntas, las bielas excentricas -10-, cuyas puntas -11-, actúan sobre los elementos en movimiento para accionar los brazos y piernas del muñeco.

50

55

60

El eje -9-, dispone en forma solidaria, de la rueda dentada -12-, que acciona el piñón -13-, la cual soporta a su vez, la rueda dentada -14- para engranar con el piñón -15- que dispone del contrapeso -16- para el frenado del muelle.

El chasis -1-, presenta en los dos lados, el



65 saliente -17- que tiene practicada por ambos bordes, una ranura para alojar la pletina -18- por su orificio colís -19-, actuando como punto de basculación en sus movimientos pendulantes.

70 La pletina -18-, dispone en un punto intermedio, del orificio colís -20-, donde se aloja la punta -11- de la excéntrica, que en su giro la hace bascular al discorrir dicha punta por el mencionado orificio colís.

75 Para el movimiento de los brazos, se ha situado la cinta -21-, que presenta inferiormente el orificio colís -22-, para introducir la punta -11-, después de que esta haya atravesado la pletina -18-, quedando alojada por el extremo superior -23-, en un orificio rectangular practicado en la planchita -24- solidaria del chasis; el extremo superior -23- después de atravesar la planchita 80 -24-, adopta la doblez en ángulo recto -25- hacia afuera, la cual presiona sobre los brazos del muñeco, haciéndola mover, ya que la cinta -21- realiza un movimiento ascendente y descendente originado por la excéntrica -11-.

85 Las cintas -21- presentan la doblez -26-, para que en su movimiento salve la altura del saliente -17-, impidiendo que pueda tropezar.

90 Estimando suficientemente descritas la naturaleza y características de éste mecanismo para muñecos andadores, solo nos resta manifestar que sus diferentes partes podrán ser fabricadas en variedad de materiales, tamaños y formas, pudiendo introducirse en su constitución, aquellas variaciones de detalle que la práctica aconseje, siempre y cuando no sean capaces de alterar su esencialidad,



puesta de manifiesto en la siguiente

95

NOTA

En el presente Modelo de Utilidad, se reivindic-  
can como no conocidos ni practicados en España, los si-  
guientes puntos:

100

105

110

1ª.-Mecanismo para muñecos andadores, caracte-  
rizado porque el eje que lo acciona, presenta por sus  
puntas salientes a ambos lados del chasis, una excentri-  
ca constituyendo un cigüeñal, cuyos extremos excentricos  
se encuentran dispuestos entre si formando ángulo, que-  
dando alojados en un orificio colís practicado en un pun-  
to intermedio de unas pletinas basculantes, en cuyo extre-  
mo superior, existe otro orificio colís, por medio del  
cual, se introducen en unas planchas salientes, del pro-  
pio chasis, quedando sujetas a dos planchas salientes,  
porque estas disponen en dos bordes opuestos, de un reba-  
je que degüella el material, siendo el ancho del orificio  
colís, la anchura que resulta de material una vez practi-  
cado el degüello, siendo éste, el punto de basculación de  
las pletinas.

115

120

2ª.- Mecanismo para muñecos andadores, caracte-  
rizado por comprender dos cintas metálicas situadas a am-  
bos lados del chasis, que presentan inferiormente un ori-  
ficio colís donde se alojan los extremos excentricos del  
cigüeñal de la precedente reivindicación, encontrándose  
situadas éstas cintas en posición vertical, quedando alo-  
jado su extremo superior, en un orificio rectangular prac-  
ticado en una planchita solidaria del chasis, teniendo  
el extremo de las cintas, una doblez en ángulo recto hacia  
afuera, por medio de la cual se empujan los brazos del



125

muñeco por comprender las cintas un movimiento alternativo ascendente y descendente originado por el cigüeñal en su giro.

130

3ª. "MECANISMO PARA MUÑECOS ANDADORES", de conformidad en un todo en lo esencial y fines industriales a lo descrito en la precedente memoria descriptiva y gráficamente representada en los adjuntos planos para su mejor comprensión.

Esta memoria consta de SEIS hojas escritas o mecanografiadas por una sola cara a doble espacio en 131 línea.

Valencia, 7 de Junio de 1.965

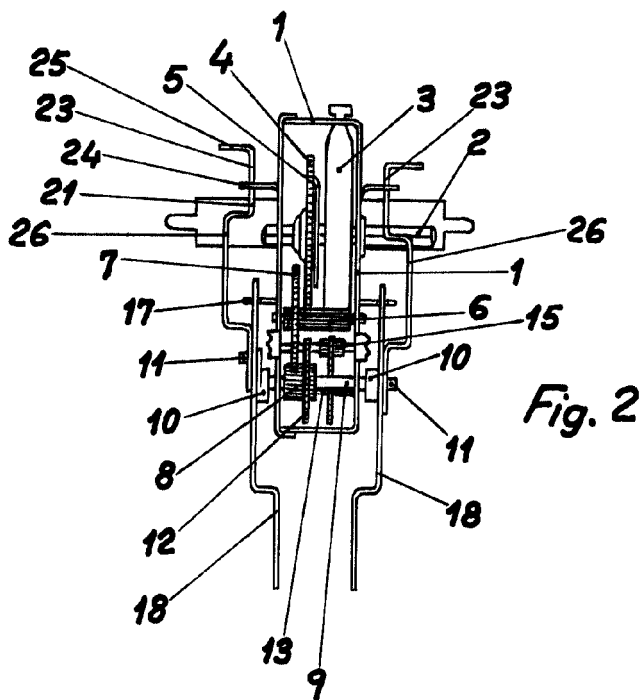
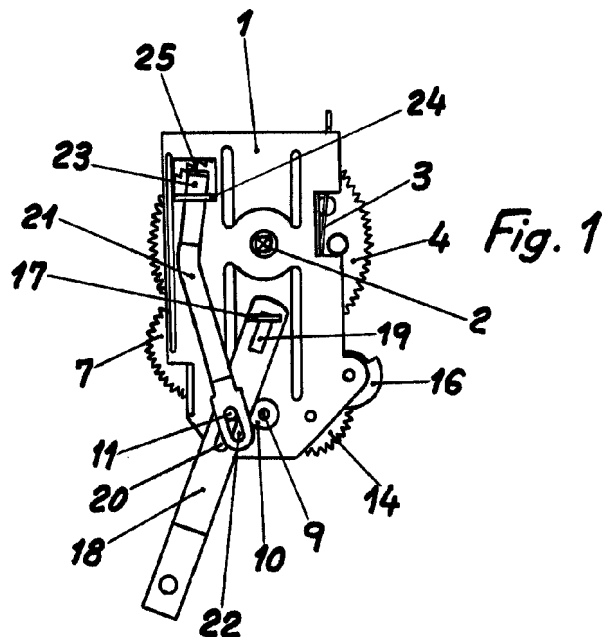
Por autorización de la interesada.

JOSE LOPEZ  
R.F. *[Handwritten signature]*

*[Handwritten signature]*

114415

114415



Escala variable  
Valencia, Junio, 1965

P.A.