



117408

117408

MEMORIA DESCRIPTIVA

correspondiente a la solicitud de concesión de un

MODELO DE UTILIDAD

SOLICITANTE: D^a. AMPARO BARRACHINA RICO, de nacionalidad española.

RESIDENCIA: IBI (Alicante), C/. Colón, nº 48

ENUNCIADO: "MECANISMO DE GOBIERNO PARA RUEDAS - DIRECTRICES DE VEHICULOS DE JUGUETE"

Prioridad: Patente n.º del

MS/ld.



117408

1

La invención a que se refiere la presente Memoria constituye una novedad industrial con características y ventajas que la hacen merecedora del privilegio de explotación exclusiva que por ella se solicita, de acuerdo con las prescripciones del Estatuto vigente sobre Propiedad Industrial, de fecha 26 de Julio de 1.929, texto refundido, publicado el 30 de Abril de 1.930.

5

10

En la actualidad son conocidos en el mercado multitud de mecanismos de gobierno para ruedas directrices de vehículos de juguete. pero todos ellos adolecen de una compleja organización que deriva en una imperfecta funcionalidad de los mismos.

15

En orden a tan compleja organización, es indispensable que para la incorporación de los mismos a vehículos de juguete, la fabricación de éstos se oriente de forma especial que permita posteriormente el acoplamiento de los citados mecanismos.

20

La funcionalidad de los vehículos a los que se -- han aplicado alguno de los mecanismos de gobierno conocidos, queda afectada seriamente por cuanto que los citados mecanismos realizan su cometido, aunque defectuosamente, a costa de entorpecer el funcionamiento de los demás mecanismos que integran los órganos mecánicos del juguete.

25

Como indica su enunciado el presente Modelo se refiere a un mecanismo de gobierno para ruedas directrices de vehículos de juguete, el cual viene a resolver de forma efectiva aquellos problemas que actualmente presentan los de su género, mediante una organización sencilla y económica.

30

Al efecto se caracteriza porque, siendo de los que



117408

1 incorporan un micromotor en combinación con un sistema re -
ductor de engranes, presenta un piñón de dicho sistema en -
granado a una corona dentada solidaria de un eje. Al citado
5 eje se ha dotado de una leva que incide perimetralmente so -
bre unas delgas, produciéndose la conexión y desconexión de
estas últimas en función del giro de dicha leva.

Una ulterior característica recae en que la leva -
en cuestión presenta un excéntrico que actúa sobre un brazo
acodado a través de una colisa prevista en este último, sien -
do solidario del mismo un eje que en combinación con una bie -
la acciona al paralelograma de dirección. El gobierno de --
10 las ruedas directrices se lleva a efecto por los movimien -
tos oscilatorios que el brazo acodado experimenta, en fun -
ción de los desplazamientos del excéntrico por la colisa --
que aquel presenta.

Para ayudar a la comprensión de la idea expuesta,
se ha confeccionado a título explicativo y sin caracter res -
trictivo alguno, una lámina de dibujos. Ilustra la presente
Memoria como un ejemplo de realización del objeto que nos -
20 ocupa.

En la figura 1ª, se ha representado una vista es -
quemática en alzado lateral del mecanismo en cuestión. En -
ella podemos comprobar que es de los que incorporan un mi -
cromotor -1- en combinación con un sistema reductor de en -
25 granes -2-. Un piñón -3- de dicho sistema -2- está engrana -
do a una corona dentada -4- solidaria de un eje -5-, a cuyo
eje -5- se ha dotado de una leva -6- que incide perimetral -
mente sobre las delgas -7-.

La leva -6- presenta un excéntrico -8- que actúa -
30 sobre un brazo acodado -9- a través de una colisa -10- pre -



117408

1 vista en este último. Dicho brazo -9- es solidario de un eje -11- que en combinación con la biela -12- acciona al paralelograma de dirección -13-, con auxilio del elemento --- -13'--.

5 La figura 2ª, nos muestra una vista esquemática en planta, del mecanismo. Notese con entera perfección la co lisa -10- por cuyo interior discurre el excéntrico -8-, así como la disposición acodada del brazo -9-. Igualmente podemos notar que la leva -6- presenta un sector recto -14- para que, en virtud del giro de la leva -6-, quede enfrente -
10 do a las delgas -7- dejando de incidir sobre éstas, produciéndose entonces la desconexión de las mencionadas delgas -7- en coincidencias con la marcha en línea recta del vehículo.

15 Al ponerse en marcha el piñón -3- imprime un movimiento giratorio a la corona dentada -4- y al eje solidario de ésta -5-, cuyo movimiento rotatorio transmite a la leva -6- que pondrá en juego al excéntrico -8- a través de la co lisa -10- imprimiendo al brazo acodado -9- un movimiento os culatorio. Este movimiento por mediación del eje -11- desplazará a la biela -12- que actuará sobre el paralelogramade dirección -13- orientando a las ruedas directrices -14--
20 del vehículo.

25 Industrialmente considerado el nuevo mecanismo de gobierno para ruedas directrices de vehículos de juguete, - permite su acoplamiento a todo tipo de vehículos sin necesidad de operaciones costosas, redundando en unos mejores cos tos definitivos del juguete al que se haya aplicado.

30 Si además tenemos en cuenta que la incorporación de este mecanismo, dada su gran sencillez, no entorpece la-



1965

117408

1

funcionalidad de los restantes mecanismos del vehículo de juguete, tendremos que el nuevo Modelo adquiere una utilidad práctica singular por el beneficio o efecto nuevo que a porta a la función a que se destina.

5

Hecha la descripción precedente es necesario añadir que los detalles de realización de la idea expuesta pueden variar sin que por ello cambie la esencia de la invención que es la que se desprende de los párrafos que anteceden y lo que se reivindica en la siguiente

10

N O T A

En resumen: El Modelo de Utilidad que se solicita ha de recaer sobre las reivindicaciones siguientes:

15

1ª.- MECANISMO DE GOBIERNO PARA RUEDAS DIRECTRICES DE VEHICULOS DE JUGUETE, caracterizado esencialmente -- porque, siendo de los que incorporan un micromotor en combinación con un sistema reductor de engranes, presenta un piñón de dicho sistema engranado a una corona dentada solidaria de un eje, a cuyo eje se ha dotado de una leva que incide perimetralmente sobre unas delgas, produciéndose la conexión y desconexión de estas últimas en función del giro de dicha leva, y porque la citada leva presenta un excentrico que actúa sobre un brazo acodado a través de una colisa prevista en este último, siendo solidario del mismo un eje que en combinación con una biela acciona al paralelograma de dirección, llevándose a efecto el gobierno de las ruedas directrices por los movimientos oscilatorios que el brazo acodado experimenta, en función de los desplazamientos del excéntrico por la colisa que aquel presenta.

20

25

30

2ª.- Se reivindica por último, como objeto sobre el que ha de recaer el Modelo de Utilidad que se solicita,

117408



V. 1965

1

" MECANISMO DE GOBIERNO PARA RUEDAS DIRECTRICES DE VEHICULOS DE JUGUETE ".

5

Todo tal y como queda descrito y reivindicado en la presente Memoria que consta de seis hojas escritas a máquina por una sola cara y dibujos que se acompañan.

Madrid, 18 de Noviembre de 1.965

ALFONSO UNGRIA

P.P.

A handwritten signature in dark ink, appearing to be 'A. Ungria', written over the printed name and initials.

10

15

20

25

30

117408



fig. 1ª

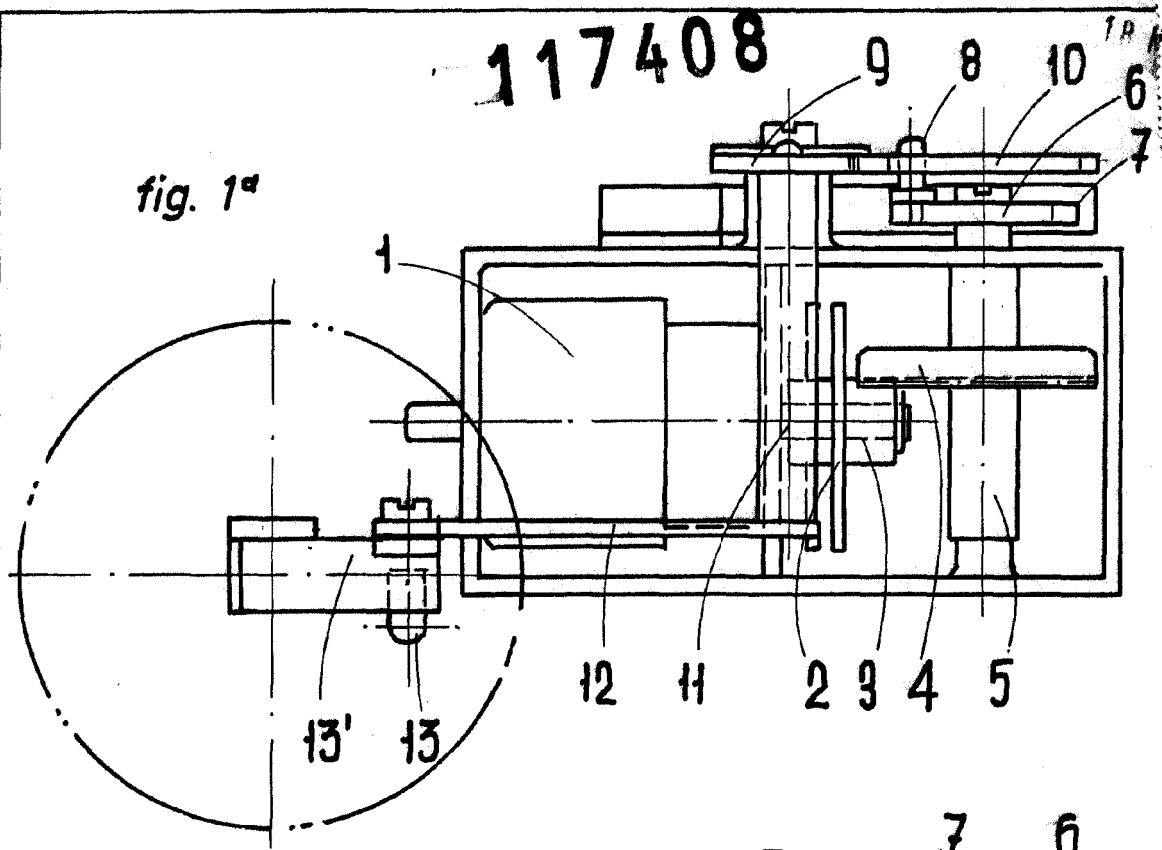
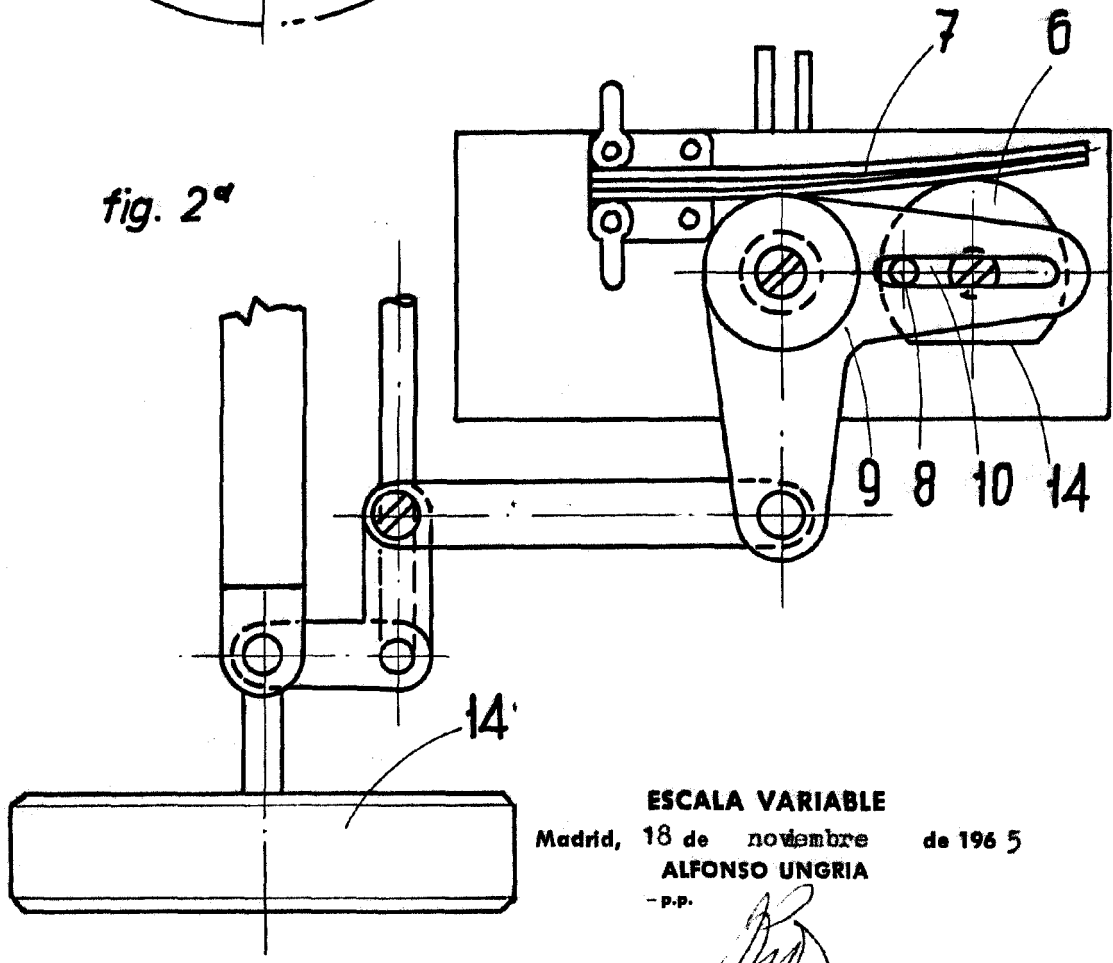


fig. 2ª



ESCALA VARIABLE

Madrid, 18 de noviembre de 1965

ALFONSO UNGRIA

-P.P.-
[Handwritten signature]