

125841

- 2 -



quier otro tipo de personaje imaginario, siendo tambien aplicable a muñecos en forma de animales o seres fantasticos andadores.

10 Con el fin de facilitar la descripción que vamos a efectuar de los mecanismos objeto de esta Modelo de Utilidad nos auxiliaremos en lo que sigue de una lámina de dibujos que representa un ejemplo de realización de los mecanismos, con la salvedad de que conviene interpretarlos ampliamente y sin limitación alguna.

15 Los mencionados dibujos representan en sus figuras como sigue:

 Fig. 1.- Lateral en alzado, con la cabeza incompleta y separada del resto.

20 Fig. 2.- Lateral en alzado de la caja soporte, con los engranajes.

 Fig. 3.- Planta de la caja soporte con sus engranajes.

 Fig. 4.- Planta del conjunto de los mecanismos.

25 Fig. 5.- Lateral en alzado de una de las piezas que actuan de patas, por su cara interna.

 Fig. 6.- Vista por la base o cara inferior de las partes que actuan de pies.

30 Refiriéndonos pues a los citados dibujos, vemos que el ejemplo de mecanismos que en ellos se representa comprende las siguientes partes:

 Consta de una caja -1- en cuyo interior se alojará una pila electrica -2- que, mediante las laminillas metálicas

125841

- 3 -



35 -3- -4-, establece contacto con un motorcito electrico -5-,
alojado en la sobrecaja superior -6-. Sobre una de las lámi-
nas de contacto -3-, vá unida con un ojete, eje, u otro medio
que le permita girar, una pletina o fleje doblado -7-, con -
un mango -8-, que actuará de interruptor para cerrar y abrir
el circuito electrico que alimenta al motor -5-.

40 En los extremos del eje del rotor del motor elec-
trico -5-, hay solidarizados dos piñones -9-, que accionan -
a unas ruedas dentadas -10-, estas, con sus piñones centrales
-11- engranan con otras ruedas -12-, las cuales, por sus pi-
ñones centrales -13- engranan a su vez con las ruedas -14-,
45 formando a cada lado de la caja -1- un juego de engranajes -
reductor de la velocidad de giro del motor. Cada una de las
ruedas dentadas -14- tiene un apéndice excéntrico -15-.

50 Comprende tambien el aparato dos piezas alargadas
-16- en forma de cajetin, que constan de una porción superior
-17-, recta, con un orificio alargado -18-, en su fondo y dos
apéndice laterales -19- en forma de horquilla; de una porción
central -20-, que se dilata y que tiene una amplia abertura -
-21-, (triangular o de otra forma cualquiera), en comunicacion
con el orificio -18- y un orificio -22-, en el que se introdu-
55 cen los apéndices -15- de los engranajes, de manera que colo-
cando las piezas -16-, una a cada lado de la caja -1-, quedan
montadas en los referidos apéndices excéntricos -15-. Final-
mente en el extremo inferior, las mencionadas piezas -16-, se
dilatan y forman dos palas transversales, huecas -23-, consti-
60 tuyendo dos amplios pies de apoyo de la figura a que se monten

125841

- 4 -



estos mecanismos, en cuyos pies, hay unos apéndices -24- dispuestos en los lados enfrentados, para ampliar la base de sustentación de los pies, en cuya superficie inferior hay unos nervios transversales -25-, de efecto antideslizante.

65 El mecanismo descrito va colocado en el interior de un caparazón que representará la figura del muñeco, o animal, tenga la forma que fuere, y en las paredes de este, se sujetaran los extremos -26-, pasados a través de los orificios -18-, de una barra -27-, para servir dichos extremos de guía
70 de los movimientos de elevación, descenso y oscilación de las piezas -16-, impulsadas por los apéndices excéntricos -15-, al girar las ruedas -14-, impulsadas por el motor eléctrico, cuando se cierra el circuito mediante el mando -8-, que se procurarán aparezca al exterior de la figura, para que pueda manejarse.
75

La cabeza -28- del muñeco, sea de la forma que sea, deberá montarse de manera que pueda girar, teniendo en su base dos vástagos -29-, suficientemente separados para que cada uno pueda introducirse en una de las horquillas -19-, con lo
80 cual, cuando los extremos superiores -17-, de las piezas -16-, oscilen, obligarán a la cabeza a que gire hacia un lado y otro de un modo limitado y simultáneamente al avance del muñeco andando.

Como los apéndices excéntricos -15- están desfasados uno respecto al otro, la elevación, descenso y oscilación
85 de las piezas -16-, se producirá alternativamente, una después de otra, dando lugar a un movimiento semejante al de las

125841



- 5 -

90 piernas de una persona al andar, de manera que el muñeco avanzará andando, lentamente dando la sensación de pesadez y automatismo de un robot, ser fantástico o astronauta en un ambiente engrávido.

95 Estos mecanismos se fabricarán preferentemente de plástico, con ciertas partes metálicas, pero también podría - construirse todo él metálico, pues tanto en él mismo, como en la figura envolvente en que se monte, la cuestión de los materiales, formas, tamaños y coloridos es intrascendente a los fines que se persiguen.

N O T A

100 Los puntos no conocidos ni practicados en España, que se reivindican en exclusiva en este Modelo de Utilidad, - son:

105 1.- Mecanismo para accionamiento de muñecos, del - tipo de los que poseen una caja soporte alojando en su interior una pila eléctrica y en la parte superior una sobrecaja con un micromotor eléctrico impulsado por aquella, caracterizado, porque en cada uno de los extremos del eje del motor, dispuesto transversalmente en relación a la caja, hay montado un piñón, y en cada lado de la referida caja y con los cojinetes dispuestos en sus paredes, hay montado un juego de engranajes reductores de la velocidad impulsado por los citados piñones, 110 de cuyos engranajes hay una rueda de cada juego que posee un apéndice excéntrico, existiendo, además, acoplada a cada lado de la caja soporte, una pieza alargada, con un orificio en su zona media, por el cual van montadas dichas piezas en los apén

125841

- 6 -



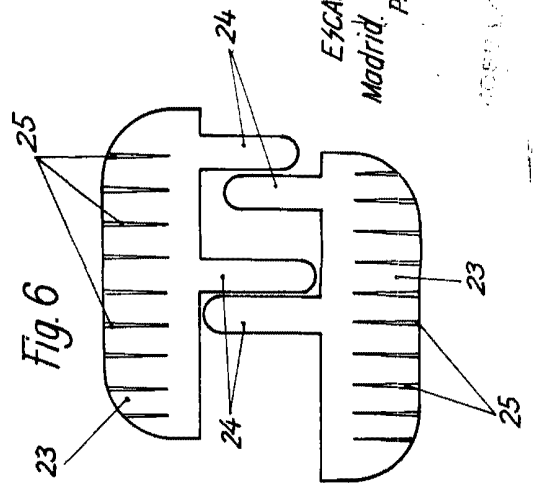
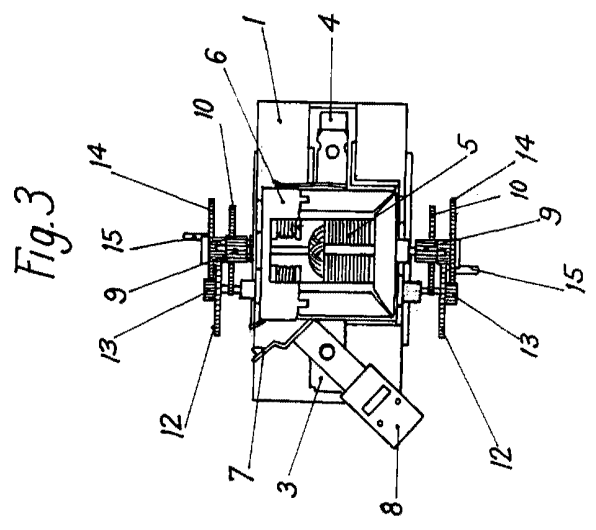
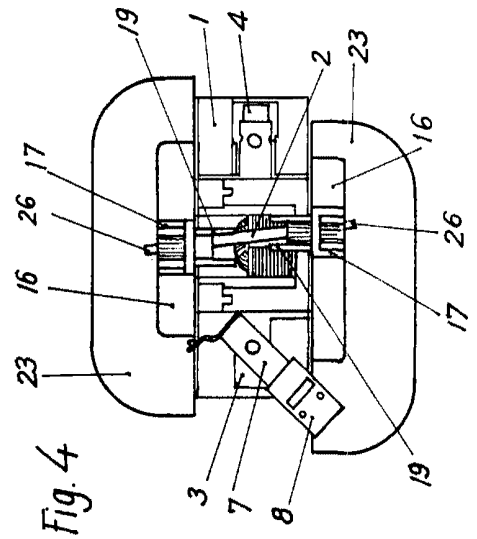
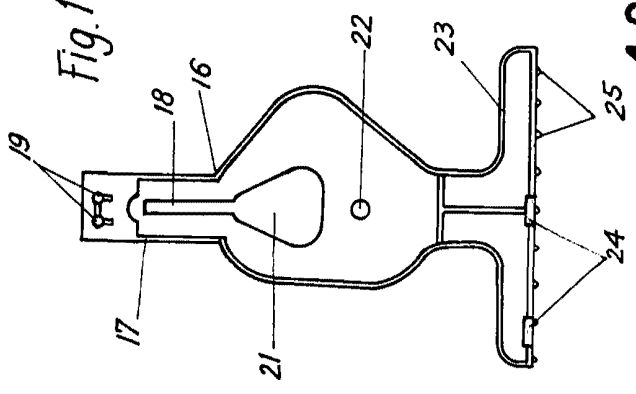
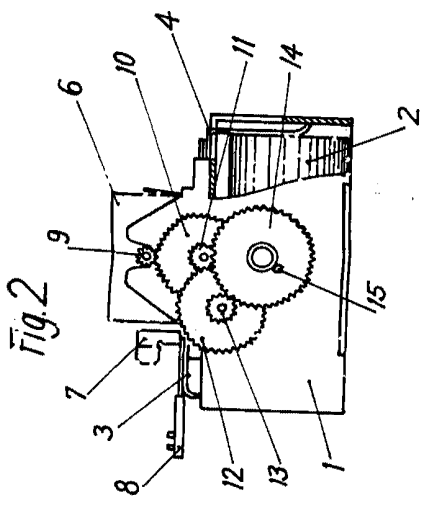
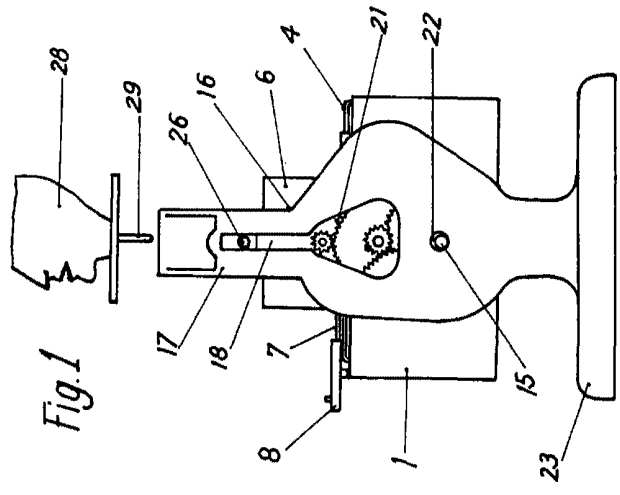
115 dices excéntricos, de modo que estos obligan a dichas piezas
a elevarse y a descender alternativamente, a la vez que tienen
una cierta oscilación por sus extremos superiores, que sirve
para que las horquillas existentes en ellos, obliguen a girar
hacia un lado y otro a la cabeza del muñeco, provista al efec-
120 to de dos vástagos verticales en su base, enlazados con di-
chas horquillas, siendo guiados los movimientos verticales de
las piezas alargadas, por los extremos de una barra transversa
dispuestos atravesando los orificios alargados practicados en
aquellas, las cuales finalizan, por su extremo inferior, en do
125 amplias palas alargadas, dotadas en los lados internos, enfren-
tados, de unos apéndices que amplian la base de sustentacion
de estas partes, constitutivas de los pies de apoyo del muñeco

2.- "MECANISMO PARA ACCIONAMIENTO DE MUÑECOS", de
conformidad en un todo en lo esencial y fines industriales a
130 lo descrito en la precedente memoria descriptiva, y gráfica-
mente representada en los adjuntos planos para su mejor com-
prensión.

Esta memoria consta de SEIS hojas escritas o meca-
nografiadas por una sola cara a doble espacio en 132 líneas.

Valencia, 7 Noviembre 1966
Por autorización de la interesada.

JOSE LOPEZ
P. P.



105841

ESCALA VARIABLE
Madrid, P.A. JUL. 1968

