

158580



23 ABR.

**MODELO DE UTILIDAD**

por 20 años

por "MUÑECO SALTARIN", a favor de D. Vicente TORRA Franca, de nacionalidad española, domiciliado en BARCELONA, Aragón, 136, 2º, 1º.

=====

**MEMORIA DESCRIPTIVA**

El presente Modelo de utilidad se refiere a un muñeco montado en un soporte a modo de trapecio y que le permite realizar saltos a modo de un gimnasta, cuando se realiza una ligera presión sobre cada uno de dos tetones laterales de que va provista la base del juguete. El nuevo muñeco resultará de gran atractivo para los niños y presentará importantes propiedades recreativas para ellos.

La estructura del juguete que se describirá es sencilla, y puede realizarse el mismo con piezas de constitución elemental, en montaje efectuado con una cantidad relativamente pequeña de mano de obra, por lo que el muñeco en cuestión y su complemento constitutivo del juguete podrá obtenerse a un precio de coste verdaderamente reducido.

Para facilitar la explicación, se acompaña a la presente memoria una hoja de dibujos, en los que se ha representado, a título de ejemplo ilustrativo y no limitativo,



un caso de realización de un muñeco saltarín, según los principios de las reivindicaciones.

En los dibujos.

La figura 1 representa, visto en alzado, el cuerpo del juguete que incluye el muñeco, su trapecio de saltos y elementos de accionamiento.

La figura 2 representa en perspectiva el juguete en cuestión.

La figura 3 muestra la disposición de un sistema filar accionado elásticamente para dar lugar al accionamiento inmediato de la figura del muñeco.

El juguete comprende la realización de un muñeco cuyo cuerpo -1- es de estructura simplificada, y forma y apariencia preferiblemente grotesca o cómica. Así, el muñeco dibujado en el ejemplo que se describe representa un pequeño león, cuyos ojos se hallan situados por encima de un sombrero de que va tocado, mientras que el resto de elementos que lo componen es asimismo de realización convencional.

El muñeco posee dos brazos articulados -2- y -3-, cuyas manos realizarán el enganche con unas anillas pendientes de un sistema de trapecio que le permitirá realizar saltos verticalmente. Posee también dos pies -4- y -5-, preferentemente articulados mediante un traveseño -6- del que resultan solidarios.

El mecanismo de basculación para el muñeco consiste en un elemento cilíndrico -7-, terminado en sendas piezas circulares -8- y -9-, formando una especie de rodillo, del que se derivan dos expansiones -10- y -11-, imitadoras de cuerdas de las que penden sendas argollas -12- y -13-, a las que se acoplan inmediatamente las manos del muñeco. Un cordón inextensible -14- discurre por la parte superior del cuer-



23 ABR.

po del juguete, acoplando el rodillo a dos brazos -15- y -16- de una estructura en forma de lira, cuyos extremos superiores -17- y -18- retendrán lateralmente los extremos de aquel hilo.

5. Los brazos -15- y -16- se prolongan en las zonas -19- y -20-, terminadas en los tetones prismáticos -21- y -22-, emergentes lateralmente a través de aberturas formadas en las caras correspondientes de una caja sustentadora -23-, que forma superiormente los salientes -24- y -25-, dotados de aberturas superiores por las que pasan holgadamente los brazos -15- y -16-.

10. El material de que se realizará el juguete descrito será ventajosamente el plástico en su totalidad, excepto el cordón -14-, que podrá ser de algodón o similar, no extensible.

15. Los brazos -15- y -16- se realizarán ventajosamente a base de un material ligeramente elástico, de manera que su deformación temporal mediante pequeños esfuerzos aplicados a los tetones -21- y -22-, en el sentido de las flechas convergentes, se traduzca en una separación de los brazos -15- y -16- en el sentido de las flechas divergentes representadas en las figuras 1 y 2.

20. El cordón -14- presenta la siguiente configuración y disposición: de un punto -26- situado en la parte superior del brazo -15-, el cordón pasa a un orificio -27- practicado en la expansión circular -9- del rodillo -7-, para atravesar el orificio -28- de la segunda expansión -8- y pasar a un punto fijo -29- de la cabeza o extremo superior del brazo -16-, en la que resulta retenido por la pieza -18-. A su vez, de otro punto fijo -30- de la misma parte superior del brazo -16- emerge un segundo tramo del hilo, que pasa por un orificio

23 ABR.



-31- de la zona -8-, atraviesa el orificio -32- de la zona -9- y se fija finalmente en un punto fijo -33- de la parte superior del brazo -15-.

5. Cuando, por efecto de las fuerzas aplicadas en los tetones -21- y -22-, se separan los brazos de la lira formada, los tramos del cordón -14- quedan tensados y paralelos transversalmente, lo que determina la situación superior del muñeco, en posición conjugada con la representada en los dibujos, mientras que al ceder la fuerza aplicada y acercarse 10. los brazos -15- y -16-, la forma de los tramos del cordón es la representada en la figura 3, correspondiéndole la situación inferior del muñeco, según los dibujos.

15. Todo cuanto no afecte, altere, cambie o modifique la esencia del muñeco descrito, será variable a los efectos del actual Modelo.

N O T A.

Se reivindica como objeto de este registro por Modelo de utilidad:

20. 1.- Muñeco saltarín, caracterizado esencialmente porque sus brazos articulados se hallan acoplados en sendas anillas solidarias de un trapecio elemental sustentado entre los extremos superiores de dos brazos laterales y elásticos, constitutivos, juntamente con una caja-base de sustentación, de una estructura de lira, en la que la opresión convergente de dos tetones laterales y terminales inferiores de 25. los brazos elásticos se traduce en la separación temporal de éstos, con aproximación elástica de los mismos al cesar la fuerza deformadora.

30. 2.- Muñeco saltarín, según la reivindicación anterior, caracterizado porque el acoplamiento cinemático entre los extremos superiores de los brazos elásticos de la lira

132500

- 5 -

23 ABR



- formada y el trapecio elemental queda constituida mediante un doble elemento filar inextensible, en disposición simétrica, cada uno de cuyos tramos tiene sus extremos fijos en puntos simétricos y correspondientes de los extremos de los
5. brazos y discurre a través de orificios asimismo en correspondencia practicados en dos expansiones laterales y circulares del trapecio, de manera que la posición inferior y colgante de éste, correspondiente a la aproximación espontánea de los brazos de la lira, corresponde a la situación y disposición
10. posición cruzada de los dos tramos, en tanto que la separación de aquellos brazos y tensado paralelo de los tramos determina la disposición elevada del trapecio y del muñeco articulado a él.

- Sean cuales fueren las circunstancias que concurren
15. en la esencialidad del Modelo de utilidad definido en las anteriores reivindicaciones, cuyo objeto es:

3.- "MUÑECO SALTARIN".

- Consta la presente memoria de cinco hojas foliadas, mecanografiadas por una sola cara y de los dibujos unidos a
20. la misma.

Barcelona, 23 ABR. 1968

P.A. de D. Vicente TORRA Frauca,

ALFONSO DURÁN

P. P.

Fdo.: Luis Durán Benejam

ag.

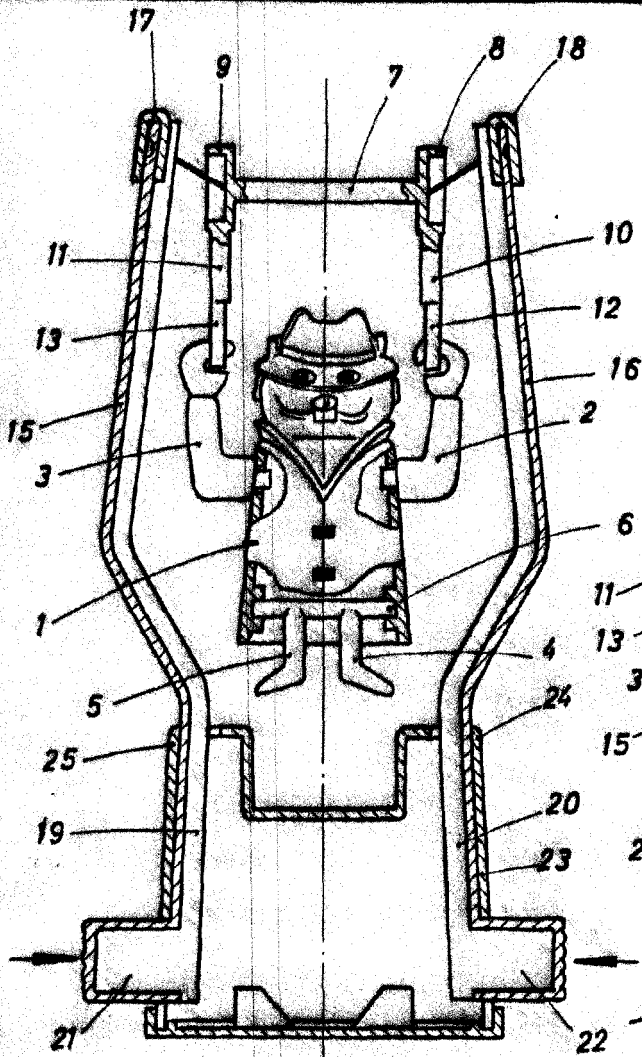


FIG. 1

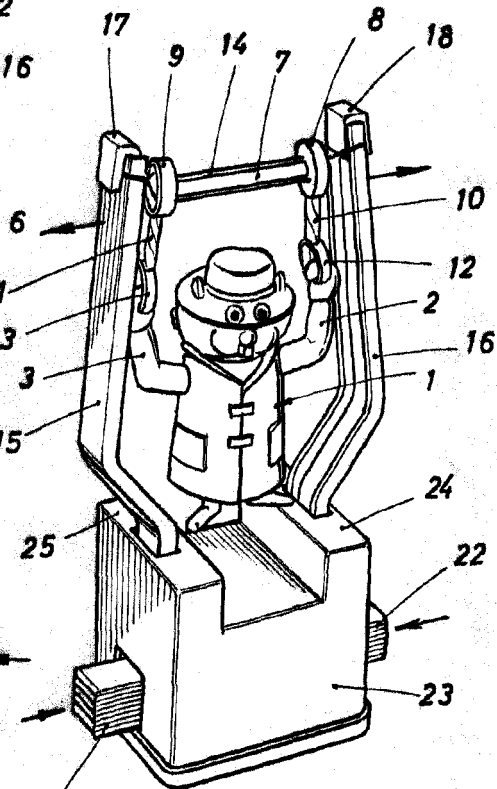


FIG. 2

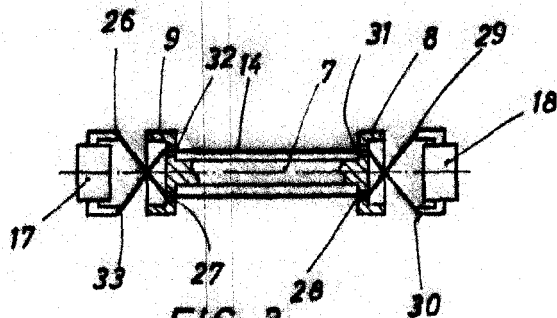


FIG. 3

BARCELONA, 23 ABR. 1968

P. A. ALFONSO DURAN

P. P.

*Luis Durán*  
Fdo.: Luis Durán Benejam

ESCALA VARIABLE