

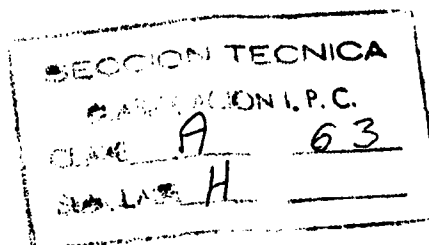
MP/.

15DI



154370

memoria descriptiva



CLASE DE REGISTRO

un Modelo de Utilidad, por veinte años en España,

NOMBRE Y NACIONALIDAD DEL SOLICITANTE

Schreyer & Co.
(sociedad alemana)

RESIDENCIA Y DOMICILIO

85 Nürnberg (Alemania)
Fürtherstrasse, 24-34

OBJETO

"BARCO DE JUEGUETE DIRIGIBLE A DISTANCIA CON IMPULSION ELECTRICA".

INVENTOR:

Peter Girz, de nacionalidad alemana.

PRIORIDAD:

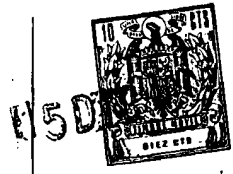
Solicitud Patente alemana P 18 16 961.4 del día 24 de Diciembre de 1968.



150

1 Existen barcos de juguete con impulsión eléctrica,
que se dirigen mediante un timón de maniobra. Tales barcos
tienen el inconveniente de que el timón de maniobra, en pe-
queñas aguas, influye demasiado lentamente sobre la marcha del
5 barco y, por ello, no es posible una maniobra correcta del
barco, por ejemplo, en una bañera o semejante. También en la
marcha de retroceso, por el momento de rotación de la héli-
ce, se pueden maniobrar muy mal. Por lo tanto, se trató de
buscar el camino para realizar la maniobra del barco con la
10 fuerza de impulsión.

 Según el modelo de utilidad para este fin, ya no
se utiliza un timón de maniobra, sino que la dirección se
efectúa por dos motores, que también cuidan de la impulsión
del barco de juguete. A este fin, en el barco está montados
15 dos motores eléctricos para la impulsión a la izquierda y
a la derecha, en la popa del barco, por los que, mediante un
aparato de maniobra a distancia, el buque es teledirigido.
Entre el barco y el aparato de maniobra a distancia está
dispuesto un conductor aislado, que suministra la corriente
20 de la batería a los motores, por mediación del aparato con-
mutador manual de mando a distancia. El aparato de conmuta-
ción manual tiene dos palancas, con las que cada motor pue-
de conmutarse hacia delante y hacia detrás. La maniobra de un
barco se efectúa entonces de modo que se deja marchar sólo
25 hacia delante el motor dispuesto opuestamente a la ruta de
marcha deseada, o porque adicionalmente se hace marchar hacia
atrás el otro motor, en lo que con la conexión del segundo



1 motor se consigue una maniobra más fuerte del barco. Con el
 mismo aparato conmutador manual, naturalmente el barco pue-
 de maniobrarse con dos motores hacia delante o con dos mo-
 tores hacia atrás, en lo que también hacia atrás se utiliza
 5 el diferente funcionamiento de los motores para la maniobra.
 La ventaja es que, por esta maniobra del barco, ejecutada
 por los motores, el círculo de viraje y la seguridad de la
 maniobra se hacen inalcanzablemente precisos y puede manio-
 brarse con seguridad y confianza tal barco de juguete también
 10 en pequeñas aguas, como en bañeras o semejantes.

En el dibujo se ilustra el modelo en un ejemplo de
 ejecución. Muestran:

La figura 1: un barco de motor 1 con dos motores
 2,2, que están dispuestos para la impulsión de las hélices
 3,3, sirviendo las hélices al mismo tiempo para la maniobra
 15 del barco,

la fig. 2 la comunicación eléctrica 4 a un apar-
 to 5 de conmutación manual, con el que, por movimiento de los
 mangos 6,6, puede conmutarse cada motor a marcha de avance
 20 o de retroceso.

- - - - -

N O T A.-

= = = = =

El presente modelo de utilidad, comprende las si-
 25 guientes reivindicaciones:

15 DIC



- 3 -

1

1.- Barco de juguete dirigible a distancia con impulsión eléctrica, caracterizado porque para la maniobra y la impulsión del barco de juguete están dispuestos dos motores que, por un aparato conmutador manual, pueden conmutarse de modo individual o conjunto para marcha de avance y

5

marcha de retroceso.

10

2.- Barco de juguete dirigible a distancia con impulsión eléctrica según la reivindicación 1, caracterizado porque la marcha del barco, por medio de resistencias montadas en el aparato de maniobra, puede conectarse a velocidad lenta y rápida, en lo que la regulación a marcha de avance o de retroceso de cada motor se efectúa en sí preferentemente sin escalonamiento.

15

3.- Barco de juguete dirigible a distancia con impulsión eléctrica.

Según se describe y reivindica en la presente memoria descriptiva, se ilustra con los planos adjuntos, y consta dicha memoria de tres hojas foliadas.

20

Madrid, a 15 DIC 1969
CARLOS ROER
[Handwritten signature]

25

30

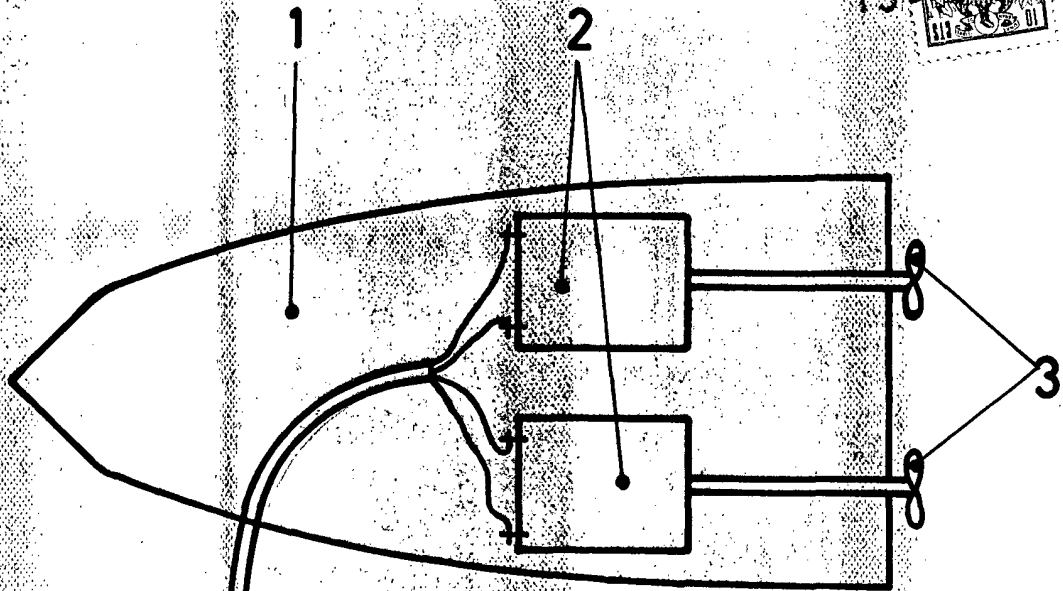
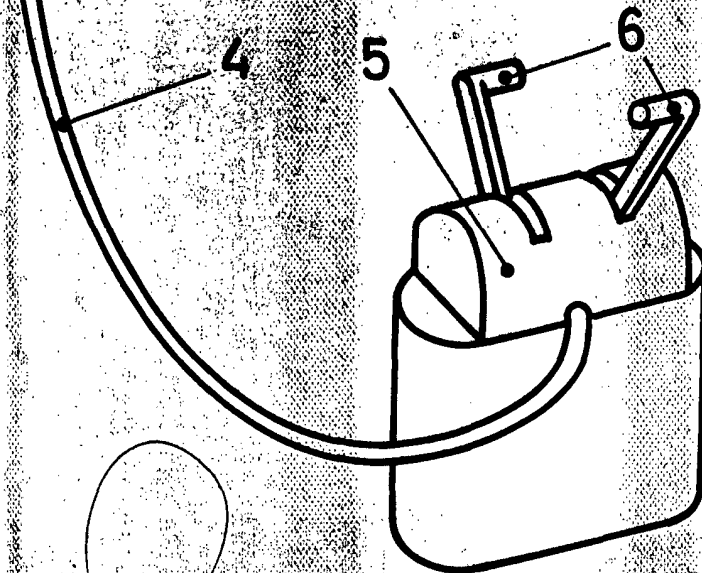


Fig. 1



ESCALA VARIABLE
DE LOS ROEB

Fig. 2