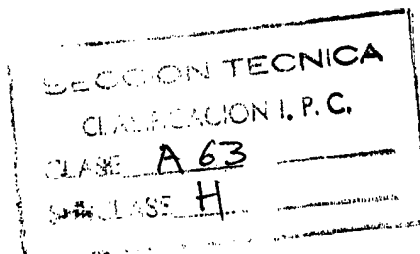




157302

M O D E L O
D E
U T I L I D A D



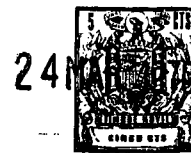
a favor de Don Isidro RICO JUAN, de nacionalidad española, residente en Onil (Alicante), calle Barberán y Collar, 3, por "MECANISMO DE DIRECCIÓN PARA JUGUETES ARTICULADOS".

- . -

MEMORIA DESCRIPTIVA

La presente invención se refiere a un mecanismo de dirección para juguetes articulados, especialmente para caballos con medios de desplazamiento, cuya realización es mucho más sencilla que las precedentes, simplificando con ello la estructura del armazón.

Siendo de por sí el armazón de un caballo de juguete u otra figura similar, con medios propios de desplazamiento, relativamente complicado, la adición del mecanismo de dirección representaba un problema importante, puesto que venía a aumentar las dificultades existentes.



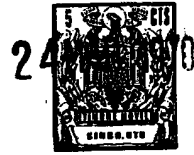
Para dar solución a este problema se ha ideado el mecanismo de dirección objeto de la invención, que comprende un armazón montado oscilante y que ocupa el interior de la cabeza de la figura, al que se halla articulado por uno de sus extremos un tirante con acodamiento en ambos extremos. El extremo opuesto al de articulación al armazón oscilante, lo está a su vez en el bastidor general de la figura y también a un brazo de desplazamiento transversal, respecto a la figura, cuyos extremos se hallan conectados a los extremos acodados de sendas varillas desplazables angularmente, que corren a lo largo de sendas barras tubulares que constituyen el alma de las patas delanteras de la figura y que finalizan en los correspondientes soportes de las ruedas.

5. El tirante que conecta al armazón oscilante el brazo desplazable transversalmente, consta de dos tramos montados telescópicamente, para permitir los movimientos del bastidor general de la figura.

10. Para la mejor comprensión de cuanto queda descrito en la presente memoria, se acompañan unos dibujos en los que, tan sólo a título de ejemplo, se representa un caso práctico de realización del objeto de la invención.

15. En dichos dibujos, la figura 1 es una vista en perspectiva del mecanismo orientado en dirección rectilínea; la figura 2 es una vista similar a la anterior, si bien el mecanismo ha cambiado el sentido de su orientación; la figura 3 es un detalle a mayor escala y en

20. 25.



inferior llevan unidas las ruedas -15-.

5. El tirante -5- está formado por dos piezas -16- y -17- montadas telescópicamente (figura 5), de las cuales la -17- está unida a una guía tubular -18- por cuyo interior se desliza la pieza -16-.

Este montaje telescópico está destinado a permitir el movimiento del bastidor general que oscila alrededor del punto -19-.

10. El movimiento del mecanismo es como sigue:
al comunicar a la pletina -1- un movimiento oscilante alrededor de las horquillas -2- y -3-, el tirante -5- adopta un movimiento angular alrededor de su eje longitudinal, que es transmitido por el extremo -6- al brazo -11-. Este, junto con los acodamientos -13- de las varillas -14- y la barra transversal -8-, forman un paralelogramo articulado, de manera que el desplazamiento axial del brazo -11- comunica un movimiento angular a las varillas -14- y, por tanto, a las ruedas -15-.

20. Las piezas que intervienen en el mecanismo de dirección, son sencillas y su montaje no representa complicación alguna por lo que, además de una ventaja económica, aumentan la resistencia del conjunto y disminuyen las probabilidades de avería.

25. Serán independientes del objeto de la invención, los materiales empleados en la construcción de las distintas piezas que componen el mecanismo, formas y dimensiones de las mismas y cuantos detalles accesorios puedan presentarse, siempre y cuando no afecten a



su esencialidad.

- . -

N O T A

Se reivindica como objeto del presente modelo de utilidad:

5. 1. Mecanismo de dirección para juguetes articulados, caracterizado esencialmente por el hecho de que comprende un armazón montado oscilante en el bastidor general de la figura, conectado a un tirante de extremos acodados y desplazable angularmente alrededor de su eje longitudinal, cuyo tirante está conectado a la vez con
10. un brazo situado transversalmente respecto a la figura y desplazable axialmente, con sus extremos conectados a los extremos acodados de sendas varillas desplazables angularmente, situadas en el interior de sendas columnas tubulares que constituyen el ánima de las patas delanteras de la figura, y que en su extremo inferior presentan
15. unidas sendas ruedas.

20. 2. Mecanismo de dirección para juguetes articulados, según la reivindicación 1, caracterizado esencialmente por el hecho de que el tirante comprende dos tramos montados telescópicamente entre sí.

3. Mecanismo de dirección para juguetes articulados.

Todo ello según queda descrito y reivindicado



en la presente memoria que consta de seis hojas folia-
das escritas por una sola cara.

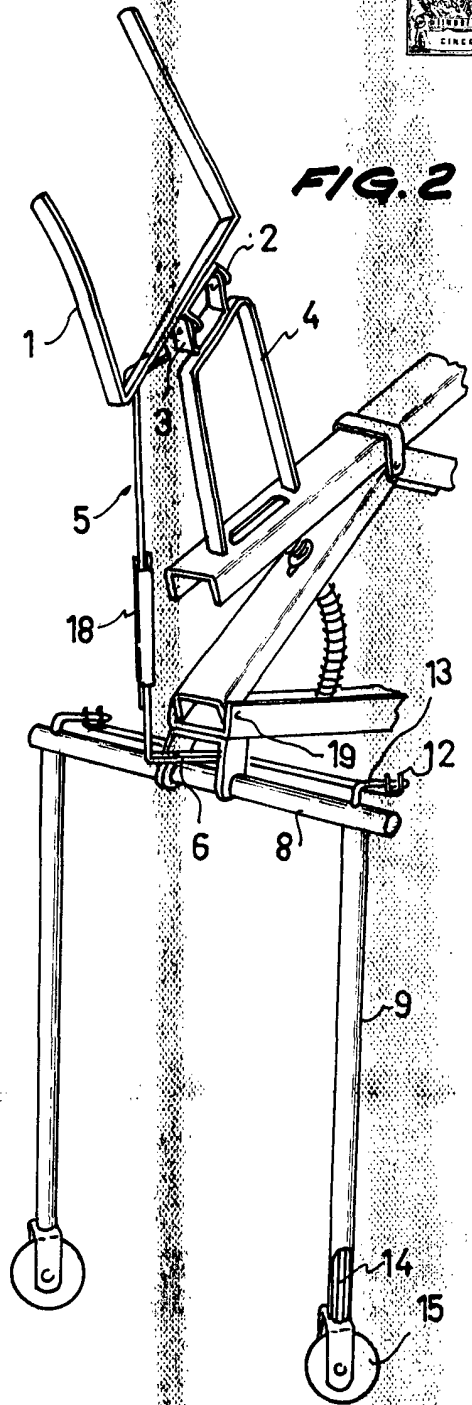
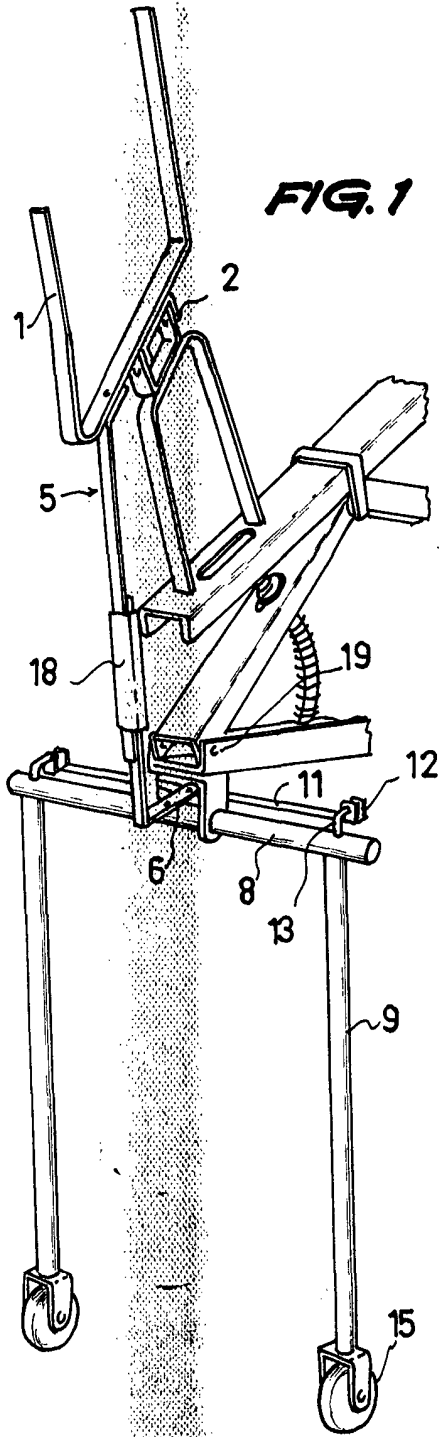
Barcelona, 24 marzo 1970.

Isidro RICO JUAN

p.a.



18696 / 2



BARCELONA, 24 MAR. 1970
 ISIDRO RICO JUAN
 P.A.



FIG. 3

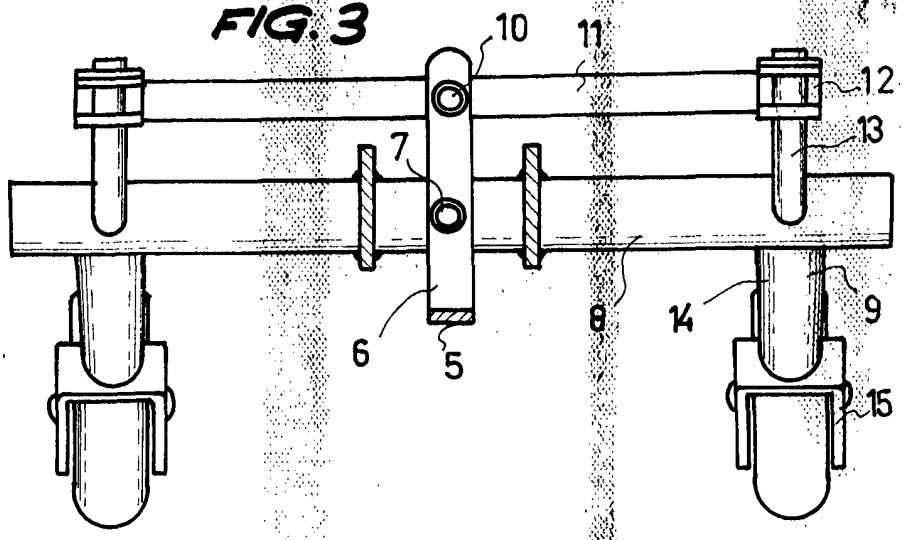


FIG. 4

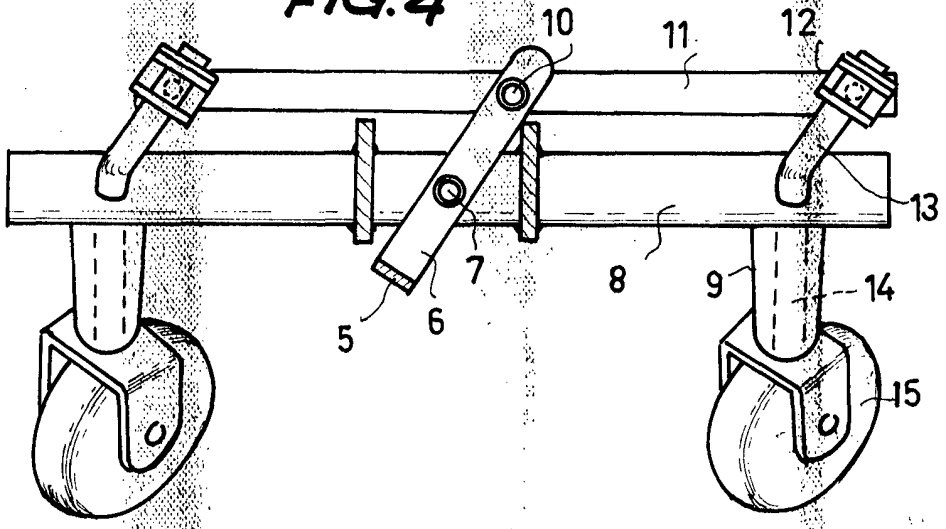


FIG. 5

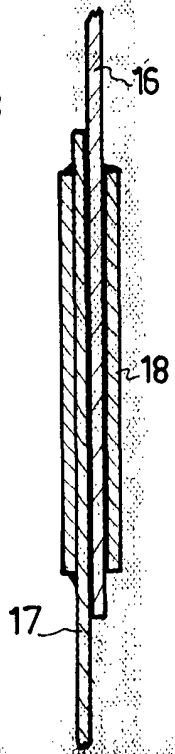
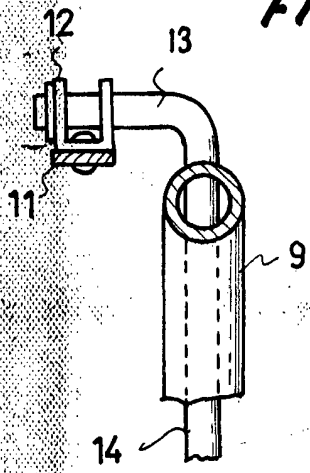


FIG. 6



BARCELONA, 24 MAI. 1970

ISIDRO RICO JUAN
P.A.

18696 / 2