



SECCION TECNICA
CLASIFICACION I. P. C.
CLASE <u>A 63</u>
CLASE <u>H</u>

160427

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

por "ROBOT DE JUGUETE", a favor de la firma española LEUNAMS S.A., domiciliada en ESPLUGAS DE LLOBREGAT (Barcelona), calle Enrique Granados, s/n.

= . =

MEMORIA DESCRIPTIVA

El presente modelo de utilidad se refiere a un robot de juguete.

5. Más concretamente, el juguete objeto de la presente invención consta en esencia de una carcasa configurativa de un robot mecánico, cuya carcasa se encuentra dividida en dos partes esenciales, acoplables por encaje ajustado, el cual comporta un elemento de sonería constituido por una pieza de hélice que comporta en los extremos de sus aspas unos relieves semiesféricos, que al chocar con los relieves rectangulares existentes en la caja que conforma el acople, producen el

10.



sonido. La parte inferior conforma el alojamiento de unas pilas secas suministradoras de energía a un motor eléctrico de quita y pon, el cual se encuentra alojado en una plataforma provista de ruedas aptas para el deslizamiento del conjunto.

5. La parte superior está conformada por la parte de carcasa configurativa del tronco, la cual va provista de extremidades, conformadas por un eje que atraviesa a una caja soporte interna al tronco; estando montados sobre dicho eje unos manguitos locos configurativos de los brazos, cuyos manguitos son partes de respectivos embragues de unos manguitos centrales locos, mantenidos elásticamente contra los brazos. Los manguitos centrales son portadores de: uno de ellos de un diente de trinquete apto para determinar en su brazo correspondiente dos posiciones, una de reposo y otra cargada por un muelle; estando operativamente dispuesto el enclave de trinquete para que sea liberado por el accionado del otro manguito central. Dicho manguito central es portador de una rueda dentada que al girar flecta parte de la pared de la caja donde se halla el trinquete retenido.
10. El desplazamiento del juguete se origina al operar el piñón previsto en el eje rotor del motor, sobre un tren de engranaje accionador de uno de los ejes de ruedas, las cuales a través de unas orugas se relacionan con las otras ruedas locas. El cambio de sentido de marcha se efectúa por medio de un interruptor inversor, situado en la parte posterior de la plataforma.
15. Con el fin de facilitar la explicación, se acompaña

Con el fin de facilitar la explicación, se acompaña



a la presente memoria descriptiva de unas láminas de dibujo en las que se ha representado un caso de realización que se cita a título de ejemplo.

En las figuras:

5. La figura 1, presenta una vista en alzado del modelo.  
La figura 2, presenta una vista en perfil del mismo.  
La figura 3, muestra una vista en planta del sistema de movimiento.

10. La figura 4, es una vista en alzado del sistema de accionado de los brazos.

La figura 5, muestra un detalle de dicho sistema.

La figura 6, presenta una sección transversal de las piezas de unión de las dos partes de que está constituido el modelo.

15. Haciendo referencia a las figuras se puede apreciar en su realización, un muñeco robot constituido por una carcasa -1- que conforma dos partes principales, la parte superior -2- o tronco provisto de unos brazos -3- con manos -4- provistas de giro propio, y una parte inferior -5- constitutiva de un alojamiento para pilas secas suministradoras de energía.
20. Dicha parte inferior va montada en una plataforma -6- de la cual forma parte integral, y en cuyo interior comporta dos ejes -7- y -8- provistos de ruedas, cuyo eje posterior -8- es loco y gira por estar unido al otro eje por medio de unas orugas -9-.
25. El eje delantero -7- va unido al eje rotor -10- de un motor eléctrico -11- de quita y pon, por medio de un sistema de engranaje -12- transmisor del movimiento. Dicho mo-



tor está provisto de un interrupter inversor -13- de cambio de sentido.

5. La parte superior o tronco comporta en su interior una caja -14-, la cual se halla atravesada por un eje sobre el que halla montados unos manguitos locos -15- correspondientes a la articulación de los brazos, cuyos manguitos son partes de respectivos embragues de unos manguitos centrales -16- locos, y manteniéndose elásticamente contra dichos brazos. Los referidos manguitos centrales -16- comporta respectivamente un diente de trinquete -17- que determina en el brazo dos posiciones, una cargada por un muelle -18- y otra de reposo; encontrándose operativamente dispuesto el enlace del trinquete -17- para que sea liberado en un impulso hacia adelante por accionado del otro manguito central, portador de una rueda dentada (27) que en su giro flecta la parte -19- de la pared de la caja.

10. Las partes superior e inferior de la carcasa se encuentra unida por medio de la caja -20-, en cuyo interior comporta un eje a cuadradillo -21- sobre el que descansa los bornes superiores -22- de las pilas, y una hélice -23- con relieves -24- en sus aspas, cuyos relieves al chocar con los relieves -25- de la caja -20- producen el sonido deseado. El tornillo -26- es útil para fijar dicha caja a la referida parte superior de la carcasa.

15. El modelo, dentro de su esencialidad, puede ser llevado a la práctica en otras formas de realización que difieran en detalle de la indicada a título de ejemplo en la des-



cripción y a las cuales alcanzará igualmente la protección que se recaba. Podrá, pues, construirse en cualquier forma y tamaño, con los materiales más adecuados, por quedar todo ello comprendido en el espíritu de las reivindicaciones.

5.

= . =

.....  
.....  
.....  
.....  
.....  
.....  
.....  
.....  
.....  
.....



N O T A

5. Descrito el objeto y utilidad de la presente invención, lo que se declara como no divulgado ni practicado en España, comprende las reivindicaciones siguientes:

10. 1ª.- Robot de juguete, caracterizado esencialmente por el hecho de comprender una carcasa dividible por su centro en dos partes acoplables por encaje ajustado siendo la inferior la correspondiente a las extremidades inferiores con alojamiento para unas pilas secas como fuente de energía, y la superior el tronco que sirve de tapa para el alojamiento antes citado, comprendiendo además el conjunto en su parte inferior un interruptor inversor para un motor eléctrico de quita y pon, sujeto elásticamente por las tomas de corriente, cuyo extremo de eje rotor comporta un piñón engranable a un tren de engrane accionador de un eje de ruedas, las cuales a través de unas orugas se relacionan con otras ruedas locas actuando de elemento impulsor del robot, y porque el tronco del robot presenta articulación superior e inferior para su giro comprendiendo además en el interior del tronco una caja portadora de unos elementos de llamada para el accionado de los brazos.

25. 2ª.- Robot, según la reivindicación 1, caracterizado porque la caja interna al tronco se halla atravesada por un eje sobre el cual se hallan montados unos manguitos locos, correspondientes a la articulación de los brazos, cuyos man-



- guitos son partes de respectivos embragues de unos manguitos centrales, asimismo locos, y mantenidos elásticamente contra los brazos, cuyos manguitos centrales, son portadores uno de ellos de un diente de trinquete, para determinar en el brazo dos posiciones una cargada por un muelle y otra de reposo, y operativamente dispuesto el enclave del trinquete para que sea liberado por el accionado del otro manguito central, portador de una rueda dentada que en su giro flecta parte de la pared de la caja donde se halla el trinquete retenido.
- 5.
10.                   3ª.- Robot, según la reivindicación 1, caracterizado porque los embragues en un sentido de giro arrastran y en el otro originan el escape.
- 4ª.- Robot de juguete.
- Según se describe y reivindica en la presente memoria
15.                   descriptiva que consta de siete hojas foliadas y escritas a máquina por una sola de sus caras, acompañadas de los dibujos reglamentarios.

Madrid, a 20 JUL. 1970

p. a.           JAIME ISERN  
                  p. p.

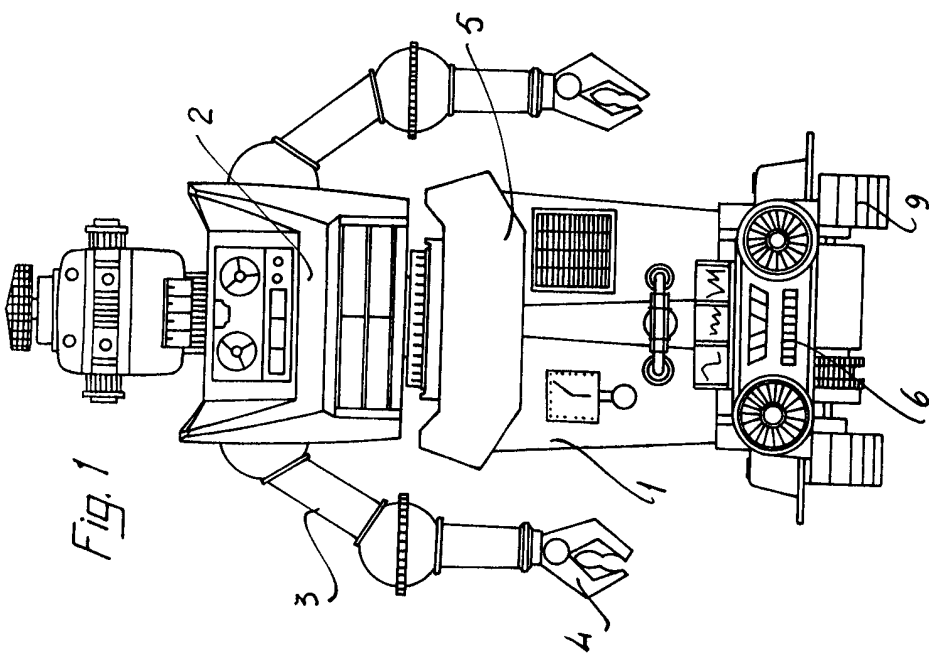


Fig. 1

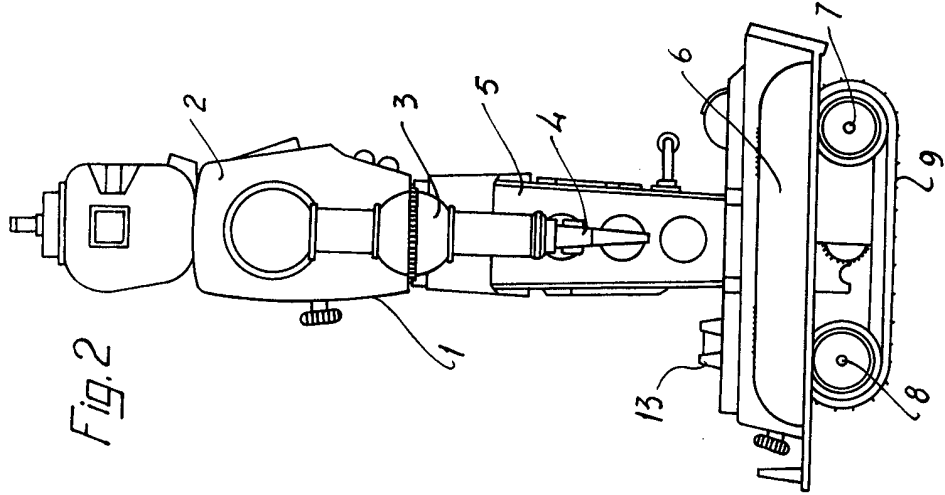


Fig. 2

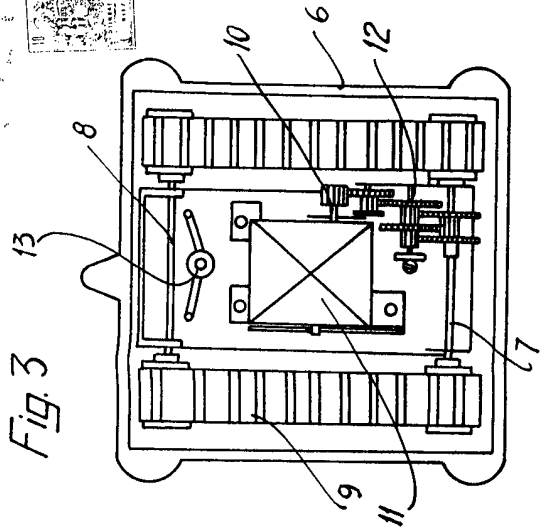


Fig. 3

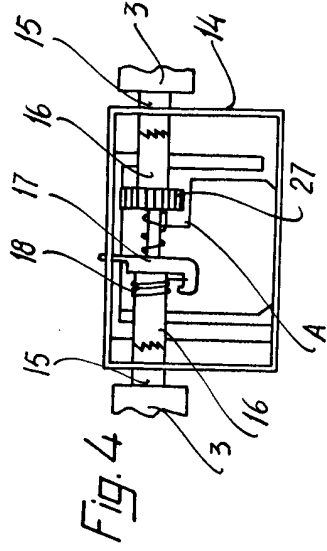


Fig. 4

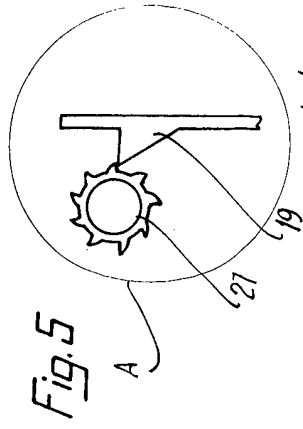


Fig. 5

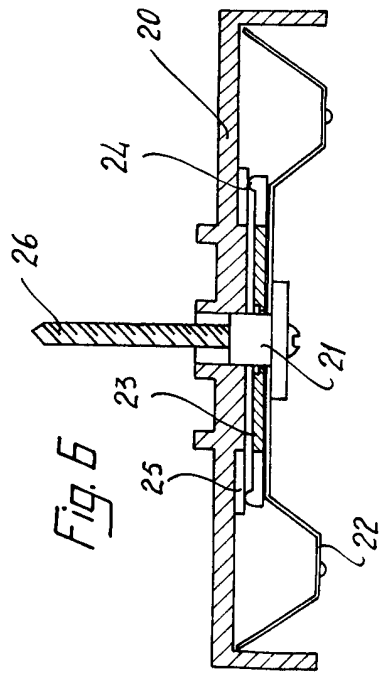


Fig. 6

Madrid 20 JUL 1970  
 P.A. CLAYTON DESIGN