

172238



P A T E N T E
D E
I N V E N C I O N

21
172238

por "UN MECANISMO PARA ACCIONAMIENTO DE RODAMIENTOS SITUADOS EN LOS PIES O APOYOS DE JUGUETES REPRESENTATIVOS DE PERSONAS O ANIMALES, O DE OBJETOS PROPIOS PARA JUEGOS DE DIVERSION", a favor de Don Alfonso Subías Ruiz, de nacionalidad española, residente en Barcelona.

- . -

MEMORIA DESCRIPTIVA

La presente invención se refiere a un mecanismo para accionamiento de rodamientos situados en los pies o apoyos de juguetes representativos de personas o animales, o de objetos propios para juegos de diversión.

5. La característica de la invención, consiste en el accionamiento a distancia, mediante transmisión flexible de unos rodámenes, situados en los pies o apoyos del objeto, siendo proporcionado el movimiento por un motor, eléctrico o mecánico, situado dentro del volumen del objeto, sea juguete u otro, de acuerdo con las leyes del equilibrio del mismo, proporcionando este motor la rotación a un eje de poleas, perteneciente al mismo o exterior a él, de cuyas poleas parte la transmisión para mover a otras, situadas en el eje de las ruedas, alojado en el pie o apoyo del objeto contra el
- 10.
15. suelo.

172238

21 FNE. 1942



El movimiento de rotación de estas ruedas de los rodámenes, produce la traslación del objeto sobre el suelo, pero dichas ruedas pueden tener alternativamente un movimiento ascensional en cada pie, a fin de proporcionar a la figura u objeto momentos de marcha y paro alternativos, o bien dar la sensación de caminar, si se trata de figuras o animales.

5.

Para facilitar la explicación, se acompaña a la presente memoria una lámina de dibujos, en la cual, se ha representado un caso de ejecución, que se cita a título de ejemplo para la descripción.

10.

En el dibujo:

la figura 1ª indica esquemáticamente, en vista frontal, el conjunto de motor, poleas y rodámenes,

15.

la figura 2ª, en (I) manifiesta un caso de ejecución, con el eje de poleas exterior al motor y accionado por un fin y rueda helicoidal, y en (II) se indica lo antedicho, en vista lateral,

20.

la figura 3ª, en (I) manifiesta una transmisión por engranajes cónicos, con la particularidad de que las poleas llevan un accionamiento excéntrico para elevar los rodámenes, y en (II) el mismo sistema presenta este movimiento de elevación proporcionado por codillos del eje,

25.

la figura 4ª indica el conjunto de rodámenes de dos pies o apoyos, o bien de cuatro pies, en los que dos traveseros son motores y los otros directores,

la figura 5ª indica, en sección, un pie de muñeca, visto por la parte lateral, dotado de rodámenes motores y directores, en el que los motores son levadizos, y

30.

la figura 6ª manifiesta una variante de organización

172238



de la transmisión.

5. Consiste el invento, en un motor -1-, eléctrico o mecánico, situado dentro del cuerpo o espacio del objeto, cuyo motor, en este caso, tiene su eje horizontal -2- y en él van caladas las poleas -3-, las que, por las transmisiones -4- accionan a las pequeñas poleas -5-, situadas en los ejes -6- de los rodámenes.

10. Cuando el eje de poleas es exterior al motor, éste puede tener su eje vertical y aprovechar su prolongación para otros movimientos complementarios del objeto; en la figura 2ª, en (I) y (II) se indica el movimiento del eje -2-, por el sin fin -7- y rueda helicoidal -8-, pudiendo hacerse análogamente por combinación de excéntrica y biela u otra similar.

15. En la figura 3ª las poleas -3- llevan el botón excéntrico -9- y tirante -10-, los cuales se unen a los ejes de los rodámenes R. En la figura 3ª (II), en lugar de excéntrico va el codillo -9'- de análoga función.

20. Los rodámenes vistos en planta, se representan en la figura 4ª, en la que, los elementos motores son M y los directores N, el conjunto M-N puede estar en un solo pie o apoyo, según la figura 5ª, o bien estar los M en los apoyos delanteros o traseros y los N en los otros, por ejemplo cuando se trata de figuras de animales.

25. En la figura 5ª se manifiestan los rodamientos M y N colocados en el interior de un pie de muñeca, el cual está desprovisto de fondo, total o parcialmente, para permitir el movimiento.

30. El rodamen N o sea el eje de ruedas del mismo, recibe la rotación por la transmisión -4-, y la elevación por el

172238



tirante -10-. Esta elevación retira el rodamen motor M del contacto del suelo y permite el apoyo contra el mismo del borde del pie, el cual frena o detiene la marcha. Esto tiene lugar aunque el rodamen N está en contacto con el suelo, pues ya hemos indicado que no es motor.

5.

Otra variante cabe para llevar a efecto la detención y avance, la cual se indica en la figura 6^a, en este caso, las ruedas del rodamen no tienen elevación, y sin embargo, con esta variante se produce igualmente la detención y marcha.

10.

Consiste esta variante en disponer la correa transmisora constituida con una zona de un espesor ab mayor que el resto, este espesor es tal que excede en cierta pequeña cantidad a la magnitud cd de saliente de las ruedas, por lo cual, cuando el citado espesor llega a contacto con el suelo, la figura u objeto anda, y cuando siguiendo el movimiento de la correa, dicho grueso se retira, apoyarán en el suelo las ruedas locas del rodamen y el muñeco o figura queda parado.

15.

Dentro de su esencialidad, el invento puede ser llevado a la práctica en otras variaciones, a las cuales alcanzará igualmente la protección que se recaba. Podrá, pues, ser construido en cualquier forma y tamaño, utilizando para su fabricación los materiales más adecuados, por entrar todo dentro del espíritu de las reivindicaciones.

20.

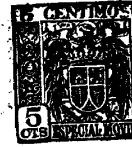
N O T A

Hecha la descripción del presente invento, se declara como nuevas y de propia invención, las siguientes reivindicaciones:

25.

1^a.- Un mecanismo para accionamiento de rodamientos

172238



- situados en los pies o apoyos de juguetes representativos de personas o animales, o de objetos propios para juegos de diversión, caracterizado esencialmente por el hecho de proporcionar, mediante un motor mecánico o eléctrico, situado en
5. el interior del objeto, mediante transmisión a distancia, la rotación de los rodámenes situados en los pies o apoyos, quedando alojada esta transmisión dentro de los mencionados pies y patas del objeto.
- 2ª.- Un mecanismo según la anterior reivindicación,
10. en el cual, la transmisión a distancia se efectúa por una o varias poleas o ruedas dentadas, situadas en ejes respectivos, pudiendo estos ejes pertenecer al propio motor o ser exteriores a él.
- 3ª.- Un mecanismo según las precedentes reivindicaciones,
15. en el cual, el motor tiene su eje ya sea horizontal, ya sea vertical, en cuyo último caso, la prolongación del eje sirve para accionamientos complementarios.
- 4ª.- Un mecanismo según viene reivindicándose, en
20. el cual, las ruedas o poleas se enlazan por correa, cadena o espiral metálica, con una polea situada en el eje del rodamen correspondiente a cada pie o apoyo.
- 5ª.- Un mecanismo tal como se reivindica precedentemente, en el que, las poleas o ruedas de accionamiento de la
25. transmisión, pueden tener botones excéntricos, o bien rematar el eje en manubrio, para que mediante tirantes, se produzca la elevación alternativa del rodamen motriz de cada pie o apoyo, a fin de lograr la marcha o parada alternativa.
- 6ª.- Un mecanismo según la reivindicación 5ª, en el
30. que el rodamen del pie, tiene un muelle recuperador cuando el tirante no es rígido.



172238

5. 7ª.- Un mecanismo según la reivindicación 1ª, en el cual, las correas o elementos de transmisión se construyen también dotándolas de una zona de mayor grueso, cuya zona, se pone intermitentemente en contacto con el suelo y es la que proporciona la marcha o detención del objeto, según toque o abandone el contacto con el suelo.

10. 8ª.- Un mecanismo según la reivindicación 7ª, en el cual, las ruedas de los rodámenes son locas para que la correa o elemento de transmisión cumpla su fin de marcha y paro alternativo.

15. 9ª.- Un mecanismo según la reivindicación 1ª, en el cual el accionamiento del motor a los ejes de las ruedas o poleas, se hace ya sea por rueda helicoidal y tornillo sin fin, ya por engranajes cónico u otro medio, siendo por otra parte el accionamiento directo si el eje de poleas es el propio del motor.

20. 10ª.- Un mecanismo según viene reivindicándose, en el cual, los ejes de los rodámenes tienen una pequeña polea para recibir la transmisión procedente de las ruedas o poleas superiores.

25. 11ª.- Un mecanismo según las reivindicaciones precedentes, en el cual, los rodámenes de los pies o apoyos tienen uno o varios ejes con ruedas motrices, juntamente o no con uno o varios ejes con ruedas locas o directrices.

12ª.- Un mecanismo para accionamiento de rodamientos en los pies o apoyos de juguetes representativos de personas o animales, o de objetos propios para juegos de diversión.

Madrid, a 21 de enero de 1946.

ALFONSO SUBIAS RUIZ.

p.a.

