



110272

173711

20



- 2 -

5 los preferidos por la juventud, y todo ello dentro de una sencillez constructiva, que lo hará asequible a cualquier economía; motivos todos ellos que hacen a su solicitante merecedor de la exclusiva de fabricación y venta del mismo, como consecuencia del presente registro de Modelo de Utilidad.

10 El juguete a que nos venimos refiriendo, está integrado por una plataforma dotada de posibilidades de giro en virtud de un mecanismo manual de accionamiento y sobre cuya plataforma habrán de situarse los vehículos a reparar, existiendo en uno de los extremos de la mencionada plataforma y, emergiendo perpendicularmente a ella, una estructura humanoide con apariencia de robot el cual en lugar de brazos posee unas herramientas convencionales, tales como un martillo y una llave de tuer-  
15 cas, presentando dicho robot en su zona interna una pieza en forma de cruz, que lo recorre longitudinalmente, cuya pieza está integrada por un apéndice cilíndrico superior, que emerge al exterior de la estructura de robot, y que constituye el mando o botón de accionamiento de los distintos movimientos del juguete, estando  
20 solidarizado dicho apéndice a un cajetín paralelepípedo, en cuyas caras laterales se han dispuesto unos alojamientos, para recibir a unos tetones, desplazados de las herramientas simulativas de los brazos, estando  
25 los referidos alojamientos situados en forma contrapuesta, así como también los tetones de las herramientas o brazos, los cuales están insertos con posibilidades de giro en el interior de unas aberturas laterales, que al

11-13-72

1737 11 < 0



- 3 -

efecto posee el cuerpo del robot, de forma que, al pulsar el botón cilíndrico que emerge por la zona de la cabeza de éste, se desciende el cajetín paralelepípedo, con lo cual los brazos realizarán un movimiento de giro de unos 40 grados en sentido contrario, es decir que uno de los brazos avanzará en su giro hacia la plataforma mientras que el opuesto lo hará alejándose de ella, retrocediéndose a la postura inicial en virtud de un muelle de recuperación que envuelve a un largo espárrago, el cual emerge por la parte inferior del cuerpo del robot, en su zona de inserción a la plataforma, terminando dicho espárrago en bisel para constituir una -  
5  
10  
15  
20  
cuffa de ataque, que en su descenso obliga a desplazarse hacia delante a una pletina angular, cuyo extremo -  
asimismo aparece biselado en forma antagónica a la del espárrago de ataque, y cuya pletina termina en su otro extremo en una uña, que va impulsando a unas paletas -  
radiales de la parte inferior de la plataforma giratoria del juguete, las cuales en su giro y desplazamiento tropezan contra una lengüeta que establece contacto también con las paletas radiales antes mencionadas, pero en forma antagónica, de manera que constituye un elemento de sonoridad o carraca.

La pletina angular de la plataforma, presenta un muelle de recuperación, que tiende a situarla a su -  
25  
posición inicial, saltando el apéndice portador de la uña de impulsión de las aspas o paletas de la plataforma, bastando dejar de oprimir el botón o apéndice cilíndrico superior del juguete, para que éste vuelva todo



5 él a su posición inicial, para realizar una nueva pulsación que inicie otra vez el ciclo de efectos de movimiento, es decir, el movimiento de subida y bajada de las herramientas simulativas de los brazos del robot, y el giro de la plataforma sobre la que se sitúa el vehículo.

10 Con el fin de que comprendamos con mayor claridad todas y cada una de las características expuestas en los puntos anteriores, haremos referencia en lo sucesivo a una lámina de dibujos, en la que se ha representado un ejemplo práctico de realización de uno de estos juguetes mecánicos perfeccionados, debiendo hacer constar, que dado el carácter aclaratorio de la mencionada lámina, su interpretación deberá ser lo más amplia posible y sin limitación de parte alguna.

15 Estos dibujos representan en sus figuras como a continuación se relaciona:

20 Figura 1.- Vista en perspectiva de un juguete mecánico, en el que puede verse su doble composición, es decir la plataforma giratoria de colocación de los vehículos y la estructura del robot existente - en uno de los extremos de esta plataforma, cuyo robot presenta en lugar de brazos unas herramientas de uso convencional en mecánica, así como un apéndice sobresaliente por la zona superior de la cabeza y que constituye el botón o pulsador para la puerta en marcha de los mecanismos de efecto del juguete.

25 Figura 2.- Vista en sección longitudinal del cuerpo del robot, en el que puede verse la pieza



5 en cruz, integrada por el botón o apéndice superior de  
mando, así como el cajetín paralelepípedo, en cuyas  
caras laterales se abren los alojamientos para los tetones  
de los brazos o herramientas, cuyo cajetín tiene un to  
pe superior y otro inferior de recorrido, así como un  
largo espigón de extremo acabado en bisel y envuelto -  
por un muelle, que por un extremo se haya fijado entre  
dos brazos internos del cuerpo del robot, y que cons-  
tituye el muelle de recuperación de la pulsación efec-  
tuada en el botón de accionamiento.  
10

Figura 3.- Vista lateral en detalle de la pieza  
en forma de cruz, en la que se pueden ver los alojamien-  
tos laterales del cajetín paralelepípedo, así como -  
también el extremo biselado del largo espigón que trans-  
mite el movimiento a la plataforma giratoria y que se en-  
cuentra envuelto por el muelle de recuperación.  
15

Figura 4.- Detalles en perspectiva de una de las  
herramientas que simulan los brazos del robot, y en la  
que puede verse el tetón lateral, que se aloja en las  
cavidades oportunas del cajetín paralelepípedo de la  
pieza en cruz, y cuyo tetón se encuentra ligeramente -  
desplazado del centro de giro, para constituir a modo -  
de una biela que convierte el movimiento de ascenso y  
descenso del citado cajetín en un movimiento giratorio  
de pocos grados, en un sentido y en otro, dado la colo-  
cación antagónica en cada lado de los tetones de las he-  
rramientas y por supuesto de los alojamientos oportunos  
del cajetín .  
20  
25

Figura 5.- Vista en sección de la plataforma gi-  
ratoria, en la que podemos ver las paletas o aspas re-  
30



5 dialmente dispuestas en la parte inferior de ésta,  
y sobre las que incide la uña del extremo de la ple-  
tina angular, que recibe el impulso del extremo en  
bisel del espigón de la pieza en cruz, desplazandola  
hacia delante, con lo cual la uña de su otro extremo  
impulsará a una paleta, obligando a girar a la plata-  
forma, y provocando un sonido de carraca, en virtud  
de una lengüeta desplazada de la cavidad de conten-  
ción de la plataforma, cuya lengüeta sirve así mismo  
de diente que impide el retroceso o giro en sentido  
10 contrario de las paletas radiales

Figura 5.- Detalle en planta de la parte infe-  
rior de la plataforma giratoria, en la que se observa  
la estructura de la pletina angular, así como el mue-  
lle de recuperación de la misma, y la lengüeta sonora,  
15 y también la disposición radial de las aspas o paletas  
del reverso de la plataforma.

Las distintas partes y elementos componentes  
de las figuras arriba referenciadas las señalaremos,  
para su mejor y más rápida localización en los dibujos  
20 con las siguientes acotaciones numéricas:

Con -1- designamos la plataforma giratoria del  
juguete, siendo -2- el robot que emerge perpendicular-  
mente en uno de los extremos y que aloja en su interior  
los mecanismos de movimiento, integrados por una pieza  
25 en cruz dotada de un apéndice superior -3- o mando de  
accionamiento, solidario de un cajetín paralelepípedi-  
co -4-, en cuyas caras laterales se disponen unas cavi-  
dades -5- destinadas al alojamiento de unos tetones -6-



solidarios de los brazos -7- del robot, que configu-  
ran herramientas, estando dichos tetones -6- ligeramen-  
te desplazados del centro o eje de giro -8- de las cita-  
das herramientas o brazos.

5

El cajetín paralelepipedico -4- es sus-  
ceptible de desplazamiento vertical al pulsar el botón  
de accionamiento -3-, y presenta unos topes de recorri-  
do -9-, integrados por unos resaltes internos del cuero  
del robot.

10

Así mismo, el mencionado cajetín -4- pre-  
senta un largo espigón -10- con su extremo biselado, es-  
tando dicho espigón rodeado por el muelle -11- de recu-  
peración, cuyo muelle se encuentra fijado por uno de -  
sus extremos entre sendos brazos -12- de retención.

15

El extremo biselado del largo espigón -  
-10- en su descenso tropieza y desplaza a una pletina  
angular -13-, cuyo extremo aparece así mismo biselado  
en forma antagónica, desplazándola y obligándola a que  
su otro extremo -14-, portador de la uña -15- ataque a  
unas paletas radiales -16-, dispuestas en la cara infe-  
rior de la plataforma giratoria -1-, existiendo una len-  
güeta antagónica -17- provista así mismo de una uña -18-  
en su extremo y que realiza una doble función, a saber,  
la de elemento sonoro o carraca y la de tope que evita  
el retroceso de las paletas -16-.

20

25

Una vez debidamente descritas todas y ca-  
da una de las características esenciales del juguete me-  
cánico perfeccionado, objeto de este Modelo de Utilidad

11-12-72

1737 11 20 00



- 8 -

5

solo nos resta indicar la posibilidad de que se fabrique en variedad de materiales, tamaños y formas, siendo susceptible de acusar todas aquellas variaciones de detalle que la práctica aconseje, siempre y cuando con ello no se altere la esencialidad de su objeto, puesta de relieve en la siguiente

NOTA REIVINDICATORIA  
====

10

Los puntos no conocidos ni practicados en España, que se presentan para su exclusiva reivindicación en este Modelo de Utilidad, son:

15

20

25

30

1.- Juguete mecánico perfeccionado, esencialmente caracterizado por disponer de una plataforma giratoria destinada a la colocación de los vehículos de juguete, cuya plataforma presenta en uno de sus extremos y perpendicularmente dispuesta una figura humanoide de robot, cuyos brazos los integran unas herramientas convencionales de taller, presentando dicha estructura de robot, en su interior una pieza en cruz integrada por un apéndice superior que emerge por la cabeza del robot y que constituye el botón de accionamiento de los mecanismos de movimiento, estando dicho apéndice solidarizado a un estrecho cajetín que en ambos de sus laterales presenta unos alojamientos destinados a recibir unos tetones desplazados del centro de giro de los brazos o herramientas, los cuales se acoplan a ambos laterales del robot, constituyendo dichos tetones a modo de sendas bielas que convierten los movimientos de ascenso y descenso del cajetín en desplazamientos giratorios de los brazos del robot, en

11073

173711

20



- 9 -

5

10

15

20

sentido contrario, existiendo unos topes de recorrido del cajetín, el cual a su vez presenta un largo espigón de extremo biselado que emerge por la parte inferior del robot y que se halla envuelto por un muelle de recuperación, cuyo espigón en su desplazamiento incide contra el extremo así mismo biselado en forma complementaria de una pletina angular que por su otro extremo termina en una lengüeta ligeramente flexible rematada en una uña de ataque, que tropieza y desplaza a unas aletas radiales situadas en la parte inferior de la plataforma giratoria, existiendo finalmente un elemento sonoro de carraca integrado por otra lengüeta situada enfrentadamente y con una uña en su extremo que impide el retroceso o giro en sentido contrario de las paletas radiales de la plataforma.

2.- JUGUETE MECANICO PERFECCIONADO, de conformidad en un todo en lo esencial y fines industriales a lo descrito en la presente memoria descriptiva y gráficamente representado en los adjuntos planos para su mejor comprensión.

Esta memoria consta de NUEVE hojas escritas ó mecanografiadas por una sola cara a doble espacio.

Valencia, 20 OCT. 1977

Por autorización de la interesada.

JOSE LOPEZ CORTES  
P.P.

72711



Fig. 1

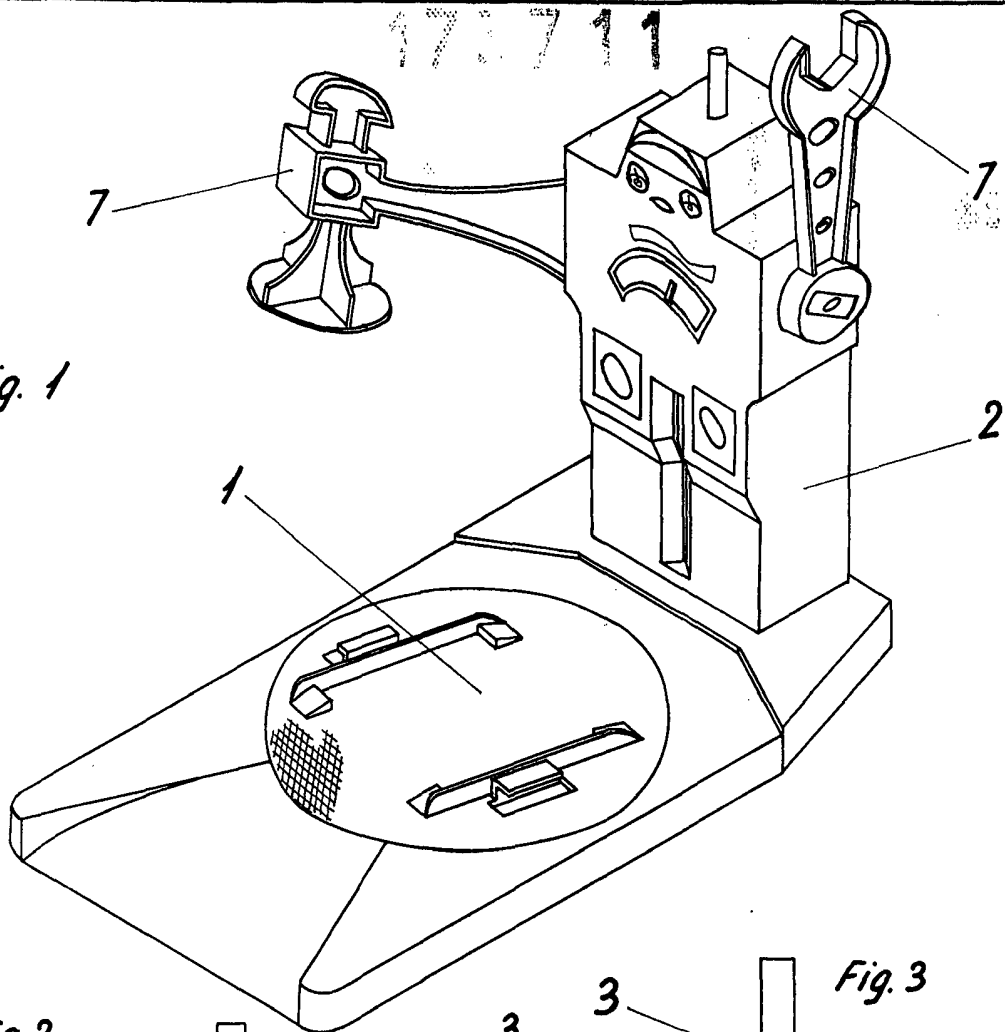


Fig. 2

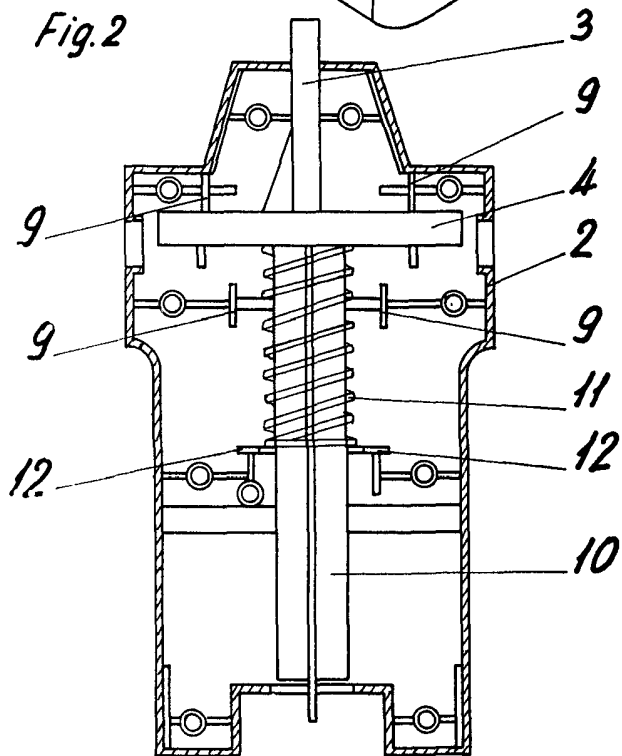
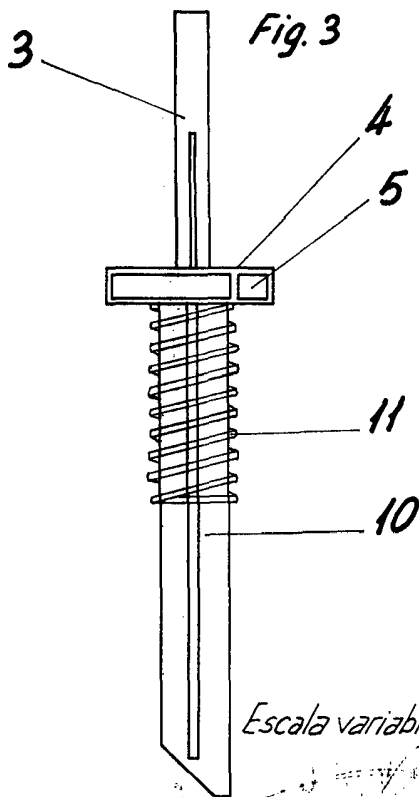


Fig. 3



Escala variable

173711

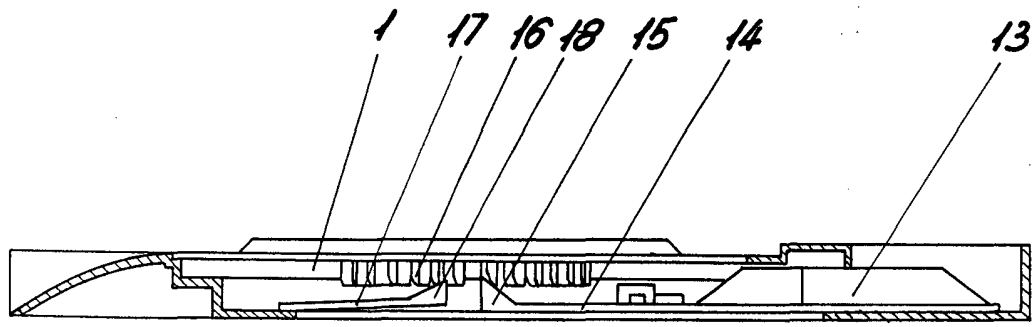


Fig. 5

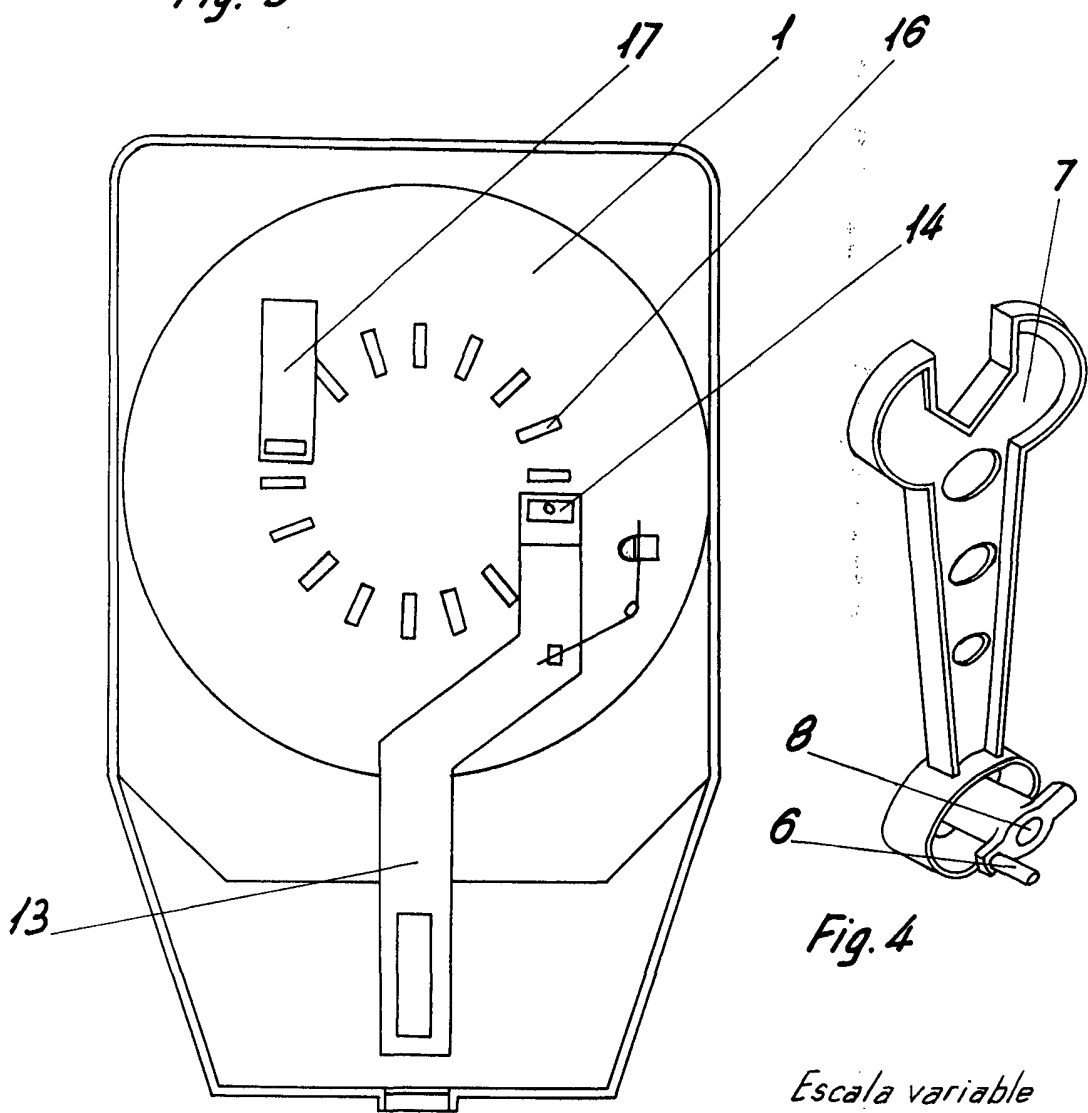


Fig. 6

Fig. 4

Escala variable

MADRID  
*[Handwritten signature and scribbles]*