



178389

SECCION TECNICA
CLASIFICACION
CLASE A63
SUBCLASE H

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

a favor de IBÉRICA COMERCIAL, S. A., entidad española, domiciliada en Barcelona, calle Caracas, 36, por "MECANISMO DE MOVIMIENTO PARA MUÑECOS".

- . -

MEMORIA DESCRIPTIVA

La presente invención se refiere a un mecanismo para accionar los brazos de muñecos, mediante simple presión del cuerpo del mismo.

5. Los muñecos se realizan actualmente con mecanismos que tienden a simular actitudes propias de los bebés. Estos mecanismos son complicados y aumentan considerablemente el coste del muñeco, de forma que su precio resulta privativo para una gran mayoría de posibles compradores.

10. Por tal motivo se ha ideado el mecanismo objeto de la invención, que, gracias a su simplicidad, puede lle-



vase a la práctica sin que represente un aumento considerable en el coste del muñeco.

5. El mecanismo en cuestión comprende una horquilla de ramas elásticas que tienden a mantenerse abiertas, situada en el cuerpo del muñeco de forma que las ramas se apoyan contra las paredes opuestas del mismo. En una de estas ramas están articuladas dos palancas que lo están a su vez al extremo interno de cada brazo del muñeco, y que están articulados asimismo en los extremos de un travesaño fijado en el extremo de la otra rama de la horquilla.

10. En una realización preferida, los extremos internos de los brazos del muñeco están dotados de dos aletas separadas y superpuestas, cada uno, en las cuales se articulan, respectivamente, el extremo de la palanca y travesaño correspondientes.

15. 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.

20. En dichos dibujos, la figura 1 es una vista en perspectiva del mecanismo en posición de reposo; la figura 2 es una vista en planta superior del mismo, apareciendo seccionados los brazos del muñeco; la figura 3 es una vista similar a la anterior, pero con el mecanismo en posición de trabajo; la figura 4 es una vista en alzado lateral del mecanismo en reposo, colocado en el interior del cuerpo del muñeco que está seccionado; y la figura 5 es una vista similar pero en la posición de trabajo.

25.

178389



5. El mecanismo descrito consta en los dibujos de una horquilla -1- de ramas -2- y -3- elásticas y mantenidas separadas por un resorte -4- situado entre ambas. Las ramas de la horquilla están unidas a sendas placas -5- que se apoyan contra las caras opuestas del cuerpo elástico -6- del muñeco. En el extremo de la rama -2- están articuladas dos palancas divergentes -7-, articuladas, respectivamente a unas orejas -8- solidarias del extremo interno de los brazos -9- del muñeco. En el extremo de la rama -3- está fijado un travesaño -10- en cuyos extremos se articulan los brazos -9- mediante sendas orejas -11- paralelas a las -8-.

15. Para accionar el mecanismo basta con presionar las paredes opuestas del busto -6- del muñeco (figura 5), de forma que las ramas -2-3- se acercan venciendo la acción del resorte -4-. Las palancas -7- se abren ligeramente y obligan a girar a los brazos alrededor de los extremos del travesaño -10-, de forma que estos brazos tienden a acercarse hasta que las manos se tocan (figura 3). Al soltar el cuerpo del muñeco, el resorte -4- devuelve a las ramas de la horquilla a su posición y los brazos -9- se separan y quedan en reposo (figuras 1, 2 y 4).

20. El mecanismo es muy simple y se limita a un juego de palancas articuladas con la acción de un resorte que tiende a mantener una posición estable del mecanismo. El montaje del mecanismo tampoco presenta ninguna complicación, ya que está estudiado para que pueda situarse en el interior del cuerpo de un muñeco corriente. En consecuencia,

25.

10:10:73

178389



la realización del mecanismo no resulta excesivamente costosa.

5. A pesar de su simplicidad, este mecanismo confiere un movimiento de acentuado realismo a los brazos del muñeco, que simulan batir palmas o dar un abrazo.

10. 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:

15. 1. Mecanismo de movimiento para muñecos, caracterizado esencialmente por el hecho de que consta de una horquilla de ramas elásticas que tienden a mantenerse separadas, apoyadas contra la cara interna de dos paredes opuestas del cuerpo del muñeco, una de cuyas ramas presenta articuladas en su extremo dos palancas articuladas cada una a uno de los brazos del muñeco que están articulados a su vez en los extremos de un travesaño unido al extremo de la otra rama de la horquilla.

20. 2. Mecanismo de movimiento para muñecos, según la reivindicación anterior, caracterizado por el hecho de

1140473

- 5 - 178389



que los brazos del muñeco están dotados en sus extremos internos de sendos pares de orejas, en las cuales están articulados los extremos de las palancas y los del travesaño, respectivamente.

5. 3. Mecanismo de movimiento para muñecos.

La presente mêmoria descriptiva consta de cinco hojas foliadas escritas a máquina por una sola cara.

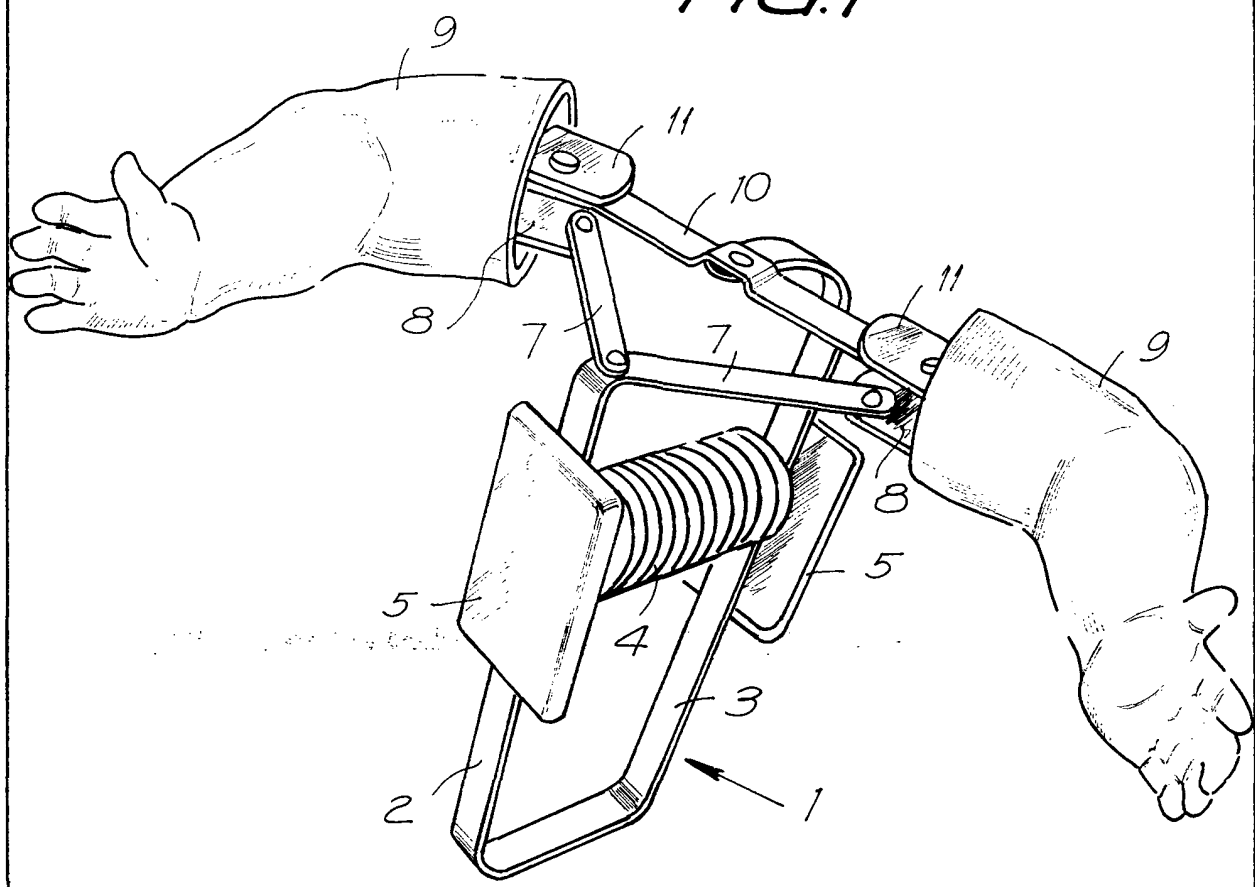
Barcelona, 1 de marzo de 1972

IBÉRICA COMERCIAL, S. A.

p.a. ~~PONFI~~
P. B.

5 815
MAR 1972

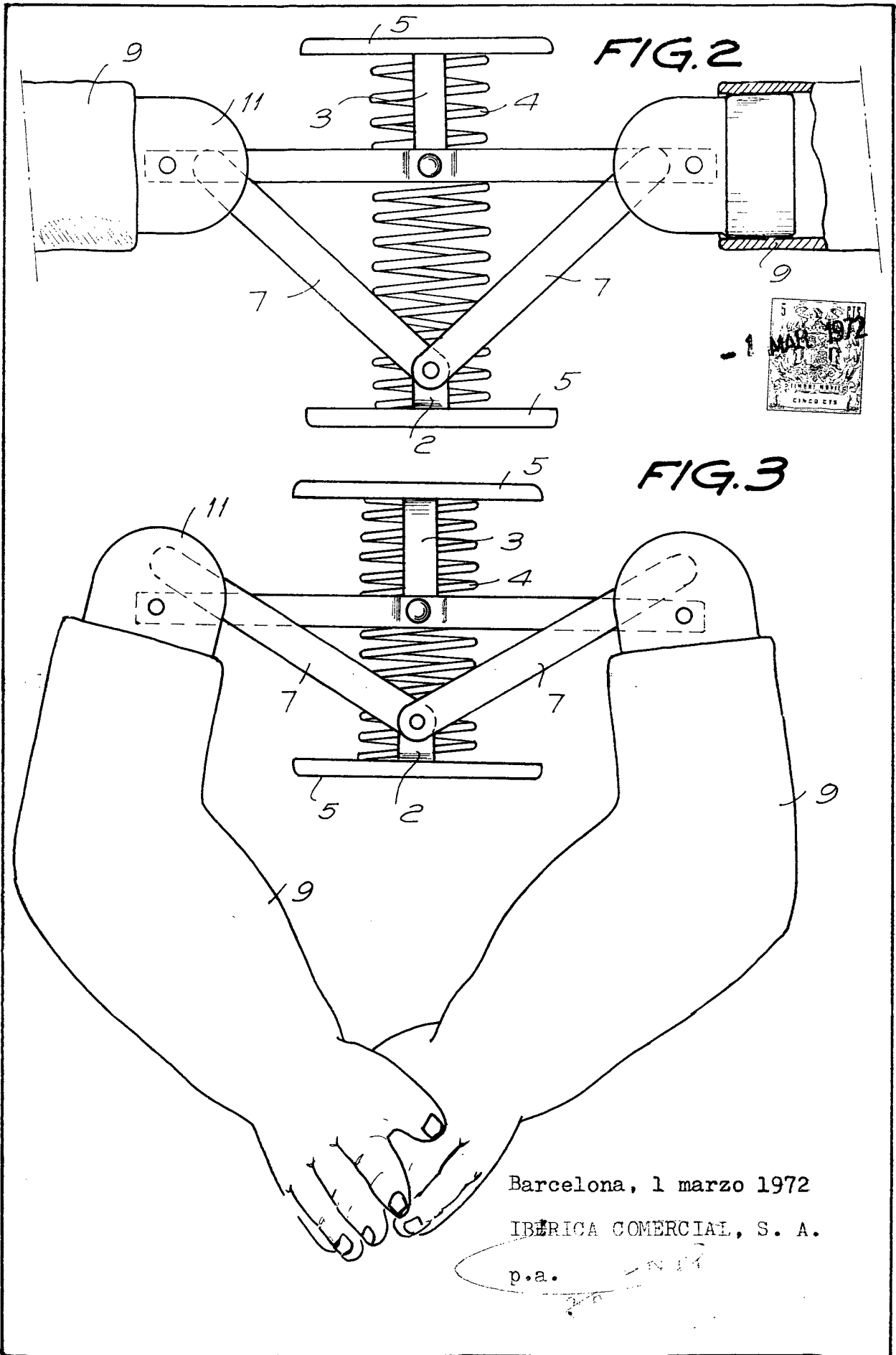
FIG. 1



Barcelona, 1 de marzo de 1972

IBERICA COMERCIAL, S. A.

p.a.
P.P. 1972



151115

Barcelona, 1 marzo 1972

IBERICA COMERCIAL, S. A.

p.a.

5
1 MAR 1972
LINED PAPER

FIG. 4

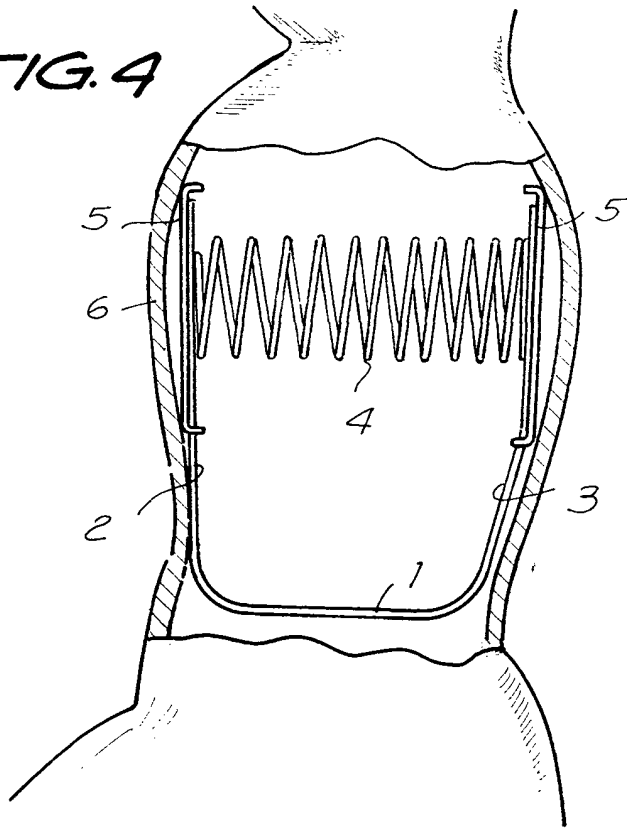
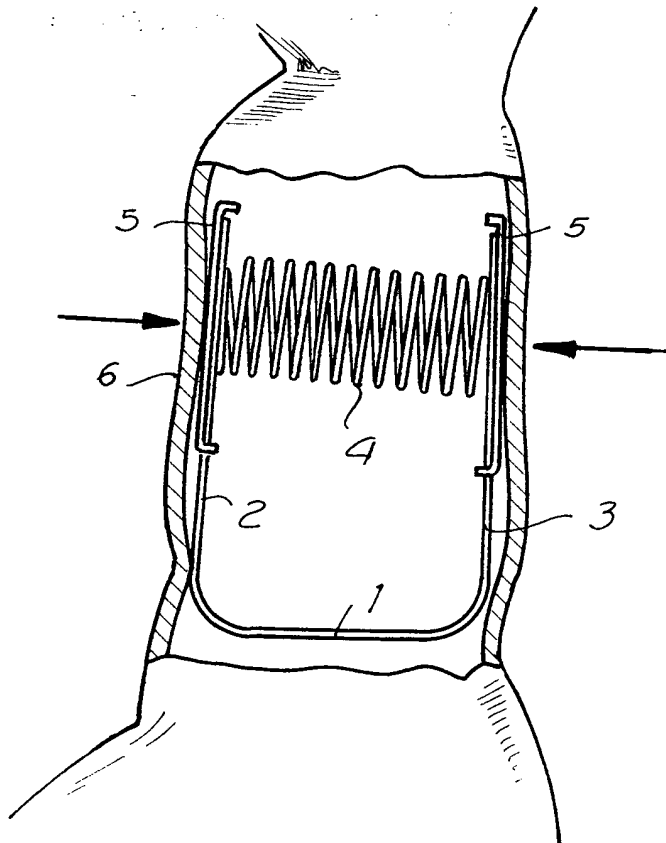


FIG. 5



Barcelona, 1 marzo 1972.
p.a.