



180657

22 MAY 1963



memoria descriptiva

SECCION TECNICA
CLASIFICACION I. P. C.
CLASE A63 _____
SUBCLASE H _____

CLASE DE
REGISTRO

Un Modelo de Utilidad, por veinte años en España.

NOMBRE Y
NACIONA-
LIDAD DEL
SOLICITANTE

D. Santiago Sempere Rico.
- española -

RESIDENCIA
Y DOMICILIO

Castalla (ALICANTE).
Apartado, nº 30.

OBJETO

" Mecanismo para el accionamiento de muñecas endadoras".

MC/.



180057

22 MAY 1970



- 1 -

1

El presente modelo de utilidad se refiere a un mecanismo para el accionamiento de muñecas andadoras, que dá lugar al avance alternativo de las piernas de la misma, por el movimiento de balanceo que sobre ellas imprime al cuerpo de la muñeca; y cuyo mecanismo, por su sencillez de montaje, consiguiente economía y seguro funcionamiento, es de empleo muy interesante.

5

Esencialmente el mecanismo que se reivindica está constituido por los siguientes elementos:

10

- Una armadura soporte, formada por una placa en la que: a un lado va montado un micromotor eléctrico, con las correspondientes conexiones a la pila alejada en la muñeca; y, al otro, una transmisión de engranajes, desde el piñón del eje del motor, hasta una rueda dentada, portadora de un tetón excéntrico.

15

- Una placa, paralela a la que soporta el mecanismo, montada oscilante sobre un eje inferior perpendicular a dicho soporte, cuya placa presenta una ranura, en la que entra el referido tetón, dando lugar, cuando el motor funciona, al balanceo del cuerpo de la muñeca que soporta. Esa placa, a la que se une el referido cuerpo, puede no existir e ir este último montado directamente en el eje sobre el que se mueve y provisto de la ranura en que entra el tetón.

20

25

- La placa que soporta el mecanismo lleva un apéndice perpendicular, atravesado por un eje paralelo a la misma, que atraviesa casquillos solidarios de las partes superiores de las piernas de la muñeca; y éstas a su vez tienen en su interior pequeñas ranuras circulares, en las que entran los extremos de un eje fijo en ese apéndice de la arma

30

180657



- 2 -

1 dura, que limita el movimiento de las piernas.

5 Para mayor claridad concretaremos las características del mecanismo que se reivindica y su funcionamiento, con referencia a las adjuntas figuras, que corresponden únicamente a una forma de ejecución, sin carácter alguno limitativo, que se presenta a título de ejemplo de realización con el fin indicado, ya que la forma, dimensiones y materiales con los cuales se fabrique el mecanismo y la muñeca en que se aplique, serán en cada caso los que se estimen pertinentes, para la aplicación concreta de que se trate, sin que
10 tales variaciones, así como las que se hagan en detalles de presentación u organización, afecten a la esencialidad reivindicada, por lo que las muñecas que se fabriquen, accionadas por mecanismos comprendidos dentro de la idea general reseñada, con cualquiera de esas modificaciones, no serán
15 sino variantes, igualmente comprendidas y protegidas por este registro.

20 La fig. 1 presenta la vista posterior en alzado del mecanismo que dá lugar al funcionamiento de la muñeca.

La fig. 2 corresponde, de modo análogo, a su vista lateral.

25 Las figs. 3 y 4 muestran vistas por su parte interior de una pierna de la muñeca, respectivamente, en movimiento avanzado pero fija, y en su movimiento de avance.

La fig. 5 ilustra esquemas en alzado del movimiento que logra el mecanismo que se reivindica.

30 Con referencia a dichas figuras y a los números que sobre ellas designan las partes y detalles del mecanismo representado, que interesan a los fines de esta memoria, la

180657



- 3 -

1

descripción del mismo es como sigue:

5

El mecanismo propiamente dicho está constituido por el motor 8 (figs. 1 y 2) que, mediante el piñón 7 y el juego de rueda dentada y piñón 6, mueve la rueda dentada 3, portadora a su vez del tetón 4, que en su movimiento se desliza en la ranura 5, practicada en la placa 1, solidaria del cuerpo de la muñeca o sustituida por este mismo, el cual así recibe un leve movimiento de balanceo. El mecanismo descrito va montado en la placa 2, paralela a la placa 1, y el motor recibe energía eléctrica por las conexiones 12.

10

15

En un apéndice de esa placa 2 va montado, fijo y solidario, el eje armado 9, portador de los casquillos 10, solidarios a su vez de las piernas 13 de la muñeca y que permiten su giro. Este está limitado por el eje 11 (fig. 2), cuyos extremos entran en las ranuras 14 (figs. 3 y 4), dispuestas al efecto en las piernas 13, lo que da lugar a que ande la muñeca.

20

En la fig. 5 se presentan en 15 y 16 las posiciones de balanceo del cuerpo de la muñeca, montado en la placa 1; y en 17 y 18 las piernas que avanzan y se fijan en movimiento alternativo.

25

El mecanismo descrito hace andar a la muñeca de la siguiente forma: ésta, por intermedio de la placa 1 de que es solidaria, recibe el movimiento de balanceo, por su ranura 5 en la que se desplaza el tetón 4, lo que da lugar a que se levanten alternativamente cada una de las piernas 13, las cuales, por su propio peso, adelantan, siempre alternativamente, algunos milímetros.

30

180657

22 MAY 1972



1
5
10
15
20
25
30

El ciclo de funcionamiento es el siguiente: cuerpo a la izquierda, pierna derecha levantada y, por propio peso adelanta; cuerpo a la derecha, pierna izquierda levantada y adelanta, y comienza otro nuevo ciclo.

N O T A.-

=====

El presente modelo de utilidad, comprende las siguientes reivindicaciones:

1.- Mecanismo para el accionamiento de muñecas andadoras, caracterizado porque el soporte armadura del mecanismo, presenta un eje, en el que va montado basculante el cuerpo de la muñeca, y en la parte superior de éste va dispuesta una ranura, paralela al eje longitudinal de la misma, en la que entra un tetón excéntrico, que hace girar el mecanismo propiamente dicho; cuyo soporte armadura presenta, en su parte inferior, un eje transversal, en el que van montados casquillos, solidarios de las partes superiores internas de las piernas de la muñeca, en cuyos inferiores van dispuestas también pequeñas ranuras circulares, en las que se alojan los extremos de un eje transversal paralelo al primero, fijo en un apéndice que prolonga posteriormente la armadura soporte del mecanismo.

2.- Mecanismo, según la reivindicación anterior, caracterizado porque la armadura soporte está constituida por una placa, en la que va montado el micromotor de accionamiento, y los engranajes que transmiten el movimiento de su eje al tetón excéntrico, el cual entra en una ranura de una placa paralela a la primera, que soporta el cuerpo de

180657

22 MAY 1972



- 59

1

5

la muñeca y bascula en su parte inferior en un eje, solidario perpendicularmente a la placa portadora del mecanismo, la cual se prolonga posteriormente en el apéndice en que van montados los ejes transversales en que respectivamente se mueven las piernas de la muñeca y que limita la amplitud de esos movimientos.

3.- " Mecanismo para el accionamiento de muñecas andadoras ".

10

Según se describe y reivindica en la presente memoria descriptiva y consta de cinco hojas foliadas y escritas a máquina por una sola de sus caras, y los planos que se acompañan a la misma.

Madrid, a

15

22 MAY 1972

CARLOS ROEB
P. P.

20

Fdo.: Francisco del Pozo

25

30

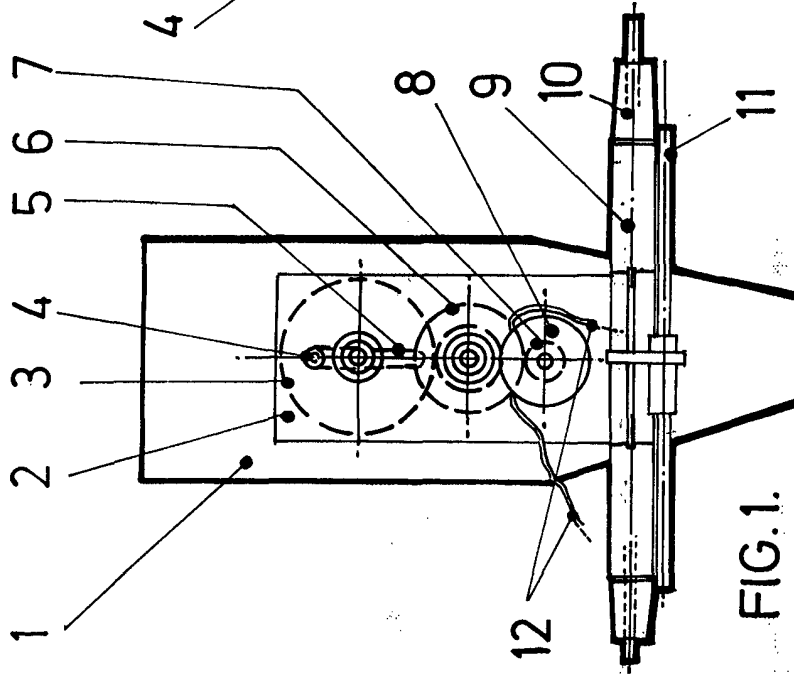


FIG. 1.

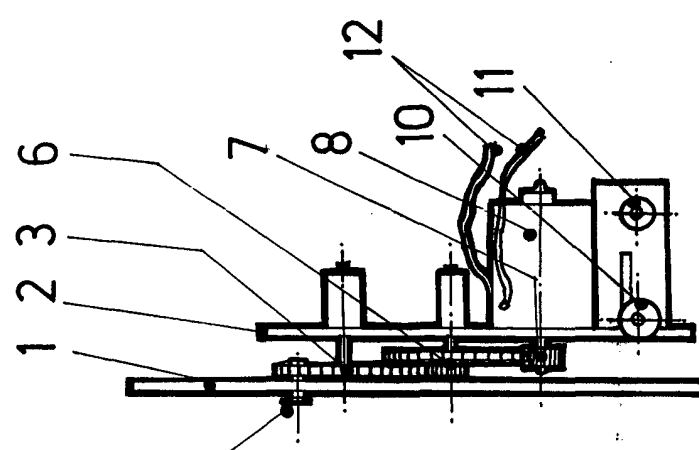


FIG. 2.

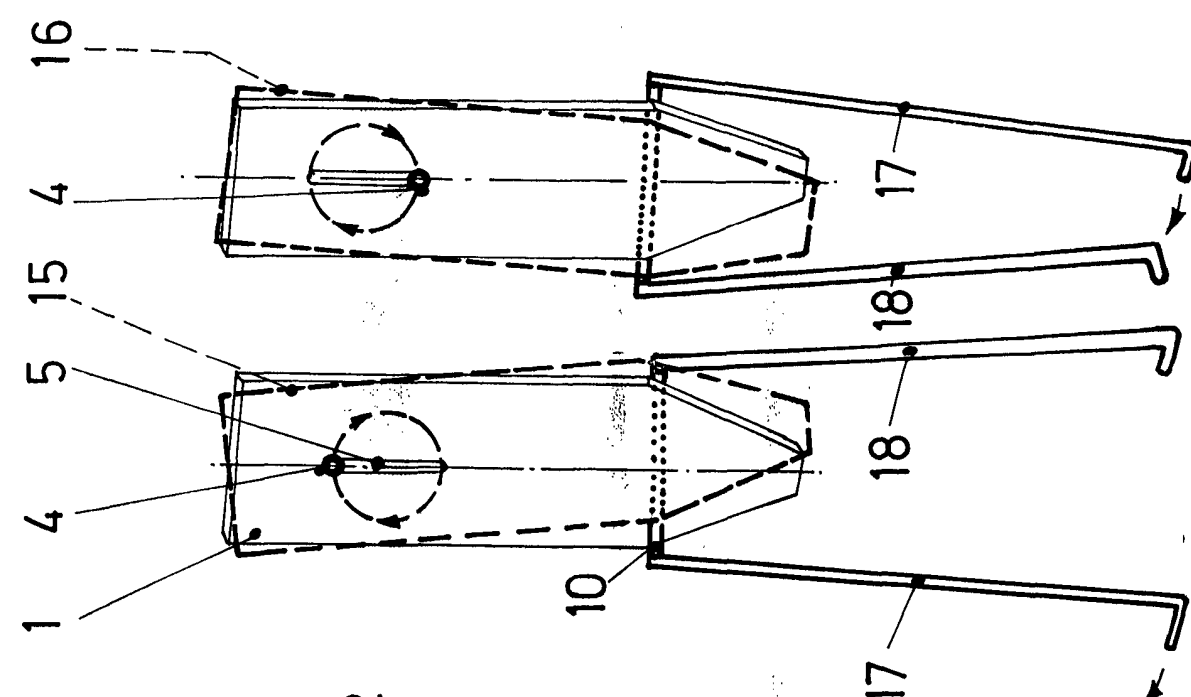


FIG. 3.

FIG. 4.

FIG. 5.

O.S.P.
 22 MAY 1914