

4-5-74

182486



SECCION TECNICA
 CLASIFICACION I. P. C.
 CLASE A 63
 SUBCLASE H

182486

EXPEDIENTE: MODELO DE UTILIDAD

Titular: FAMACCA, S.A.

Nacionalidad: Española

Domicilio: CASTILLA (Alicante) - San Isidro, 9

Objeto: "MECANISMO PARA MUÑECOS ANDADORES DE JUGUETE"

Prioridad:

MEMORIA DESCRIPTIVA

La finalidad de la presente Memoria Descriptiva es la de ofrecer una detallada exposición de las características esenciales de un mecanismo para muñecos andadores de juguete, por cuya evidente novedad se solicita, a favor de la empresa titular del expediente, el privilegio de exclusividad concedido por la vigente Ley de la Propiedad Industrial, para su explotación en España.

5

El mecanismo en cuestión dispone de una leva, accionado por un micromotor, que permanece alojada en un balancín portador de un eje transversal. A tenor de los

10



desplazamientos del balancin, el eje transversal ocupará alternativamente posiciones extremas y opuestas en sus dos extremos, cada una de las cuales provocará el avance de una de las piernas. En su conjunto el mecanismo es de sencilla factura y está resuelto con verdadero ingenio, hasta el extremo de que sus principales partes son perfectamente desmontables a mano, gracias a la previsión de oportunos engarces y encajes.

Para ayudar eficazmente a la comprensión de la Memoria, se ha considerado oportuna la aportación del plano adjunto, donde, a título informativo, y en modo alguno como único medio de realización, se han representado las partes esenciales de su estructura.

La figura 1ª del plano citado nos muestra una vista frontal, en alzado, de la parte superior de las extremidades inferiores del muñeco, donde se encuentra ubicado el mecanismo. La figura 2ª corresponde a la representación de una vista en planta de la misma zona, con indicación de la posición ocupada por la leva motriz. En la figura 3ª, se recoge la vista lateral del muñón de una de las piernas, con la especial configuración que permite la conexión del mecanismo locomotriz. Y, en la figura 4ª, queda representada la vista lateral del oaje tén donde se materializan la conexión de ambas piernas.

Concretando nuestra descripción al contenido de las precitadas figuras, podemos apreciar, señalado con -1- el micromotor que alimenta al mecanismo, cuyo motor permanecerá conectado a la oportuna pila de carga y al interruptor de parada y puesta en marcha, que sur-



45 girá al exterior por lugar conveniente del cuerpo del muñeco. Este micromotor está relacionado, mediante su piñón de ataque -2-, a un conjunto desmultiplicador -3- que concluye en la leva -4-, ya sometida a una velocidad de funcionamiento prudencial.

50 El micromotor se encuentra verticalmente montado sobre un cajetín central -5-, emplazado entre los extremos superiores de las extremidades, de manera que el eje -6- de la leva se aloja en un orificio practicado en el fondo del cajetín y, esta última, permanece introducida en la ranura pasante -7- de un balancín -8-, cuya cabeza -9- se encuentra articulada, mediante el eje -10-, al mismo fondo del cajetín. La cabeza del balancín comporta solidariamente un eje transversal -11-, que sobrepasa la amplitud del cajetín, sobresaliendo al exterior gracias a la previsión de las ventanas -12-, practicadas en sus laterales.

55 La conexión del cajetín -5- con los muñones -13- de las piernas, se consigue por la previsión, en estos últimos, de sendos cajeados -14-, provistos de ventanas superiores e inferiores -15- por las que se introducen las pestañas -16- dobladas en ángulo recto, procedentes de los laterales del cajetín central. Los mismos cajeados -14- tienen practicadas unas ranuras diagonales
60 -17-, prolongadas, en su zona más elevada en un escote vertical -18-. En las ranuras diagonales se introducen los resaltes -19- preparados en los laterales del cajetín, siguiendo la misma dirección que aquellas, mientras que en los escotes -18- se introducen ajustadamente los
65



- 4 -

70 extremos respectivos del eje -11-.

75 Con semejante disposición los sucesivos giros de la leva -4- determinan desplazamientos a uno y otro lado del balancin -8- y, consiguientemente, se producen los mismos desplazamientos alternativos, hacia adelante, de los extremos del eje transversal -11-. Por la conexión del eje -11- en los escotes -18- ya descritos, estos desplazamientos provocan el avance de una y otra pierna, de manera que el muñeco anda sin vacilaciones y con entera seguridad.

80 Suficientemente descrita la naturaleza y funcionamiento de nuestro muñeco de juguete, sólo nos resta manifestar que serán variables las circunstancias de materiales, tamaños y formas de sus diferentes partes, siempre y cuando no se vea alterada su esencialidad, con
85 tenida en la siguiente

N O T A
= = = =

Los puntos que se reivindican en el presente Modelo de Utilidad, son:

90 1º.- Mecanismo para muñecos andadores de juguete, caracterizado por constar de un micromotor que comunica su giro a una leva inferior, alojada ajustadamente en la ranura practicada en un balancin que oscila a uno y otro lado, al compás del giro de la leva, cuyo balancin se aloja y articula en un cajetín central, ubicado
95 entre los muñones de las piernas, disponiendo de una cabeza atravesada por un eje transversal que sobresale por los laterales del cajetín, quedando este último conexasado a los cajeados previstos en los muñones de las pier-



100 nas, mediante sendas pestañas en ángulo recto inferiores
y superiores que penetran por las ventanas practicadas
en el cajeadado y la introducción de resaltes inclinados
a introducir en una ranura diagonal del cajeadado, que se
define, en su zona más alta, en un escote vertical don-
de quedan alojados, respectivamente, los extremos del
105 eje transversal, de forma que al desplazarse por la ac-
ción de la leva, provoca el avance alternativo de cada
pierna. Y

29.- "MECANISMO PARA MUÑECOS ANDADORES DE JU-
110 GUETE", de conformidad en un todo en lo esencial y fines
industriales a lo descrito en la precedente Memoria Des-
criptiva y gráficamente representado en las figuras del
plano adjunto para su mejor comprensión.

Esta Memoria consta de CINCO hojas, escritas
o mecanografiadas por una sola cara y a doble espacio en
112 líneas.

Valencia, a 14 de Julio de 1972

Por autorización de la interesada.

J. S. López



FIG. 1

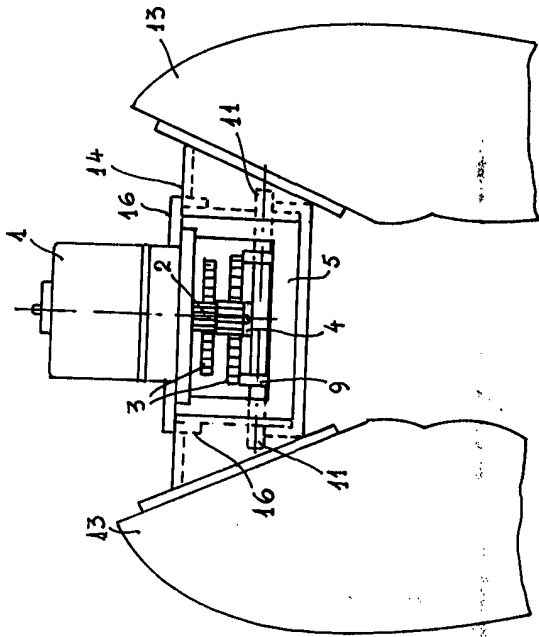


FIG. 3

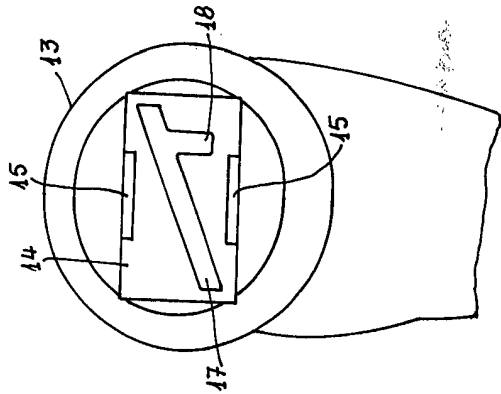


FIG. 2

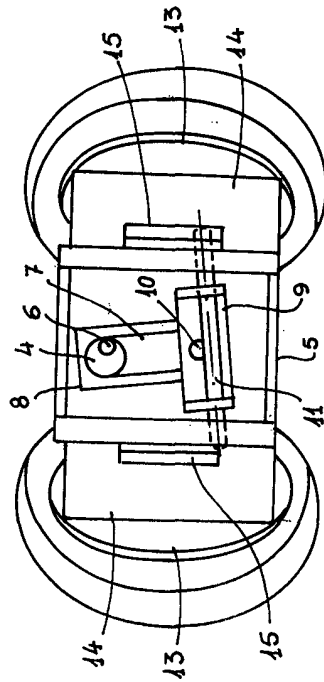
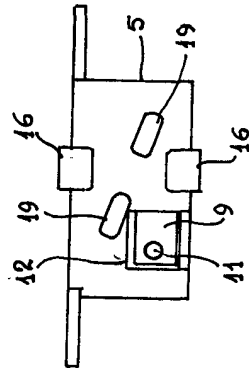


FIG. 4



escala variable

valencia julio 1972

p.a.

F. Macca