

203771



MEMORIA DESCRIPTIVA

correspondiente a la solicitud de concesión de un.....

MODELO INDUSTRIAL

JOSE MANUEL RODRIGUEZ FERRE, de nacionali-
SOLICITANTE:dad española

San Blas, 76- IBI (Alicante)

RESIDENCIA:

"DISPOSITIVO DE MOVIMIENTOS COMBINADOS PARA
ENUNCIADO:MUÑECOS".....

Prioridad: Patente..... n.º..... del.....



203771

1 La presente memoria descriptiva tiene como fin
la dedaración del objeto sobre el que ha de recaer el privi-
legio de explotación industrial y comercial, exclusivo en el
territorio nacional, de un Modelo de Utilidad, de acuerdo con
5 la vigente legislación, que, como el enunciado indica, se
trata de "DISPOSITIVO DE MOVIMIENTOS COMBINADOS PARA MUÑECOS".

 Mediante el dispositivo preconizado, se consi-
gue un gracioso muñeco con movimiento alternativo de tor-
sión sobre las caderas al mismo tiempo que abate la cabeza
10 de atrás hacia delante y viceversa, simultaneando estos dos
movimientos con el desplazamiento horizontal alternativo y
contrapuesto de los brazos en ademán de tocar los platillos
o cualquier instrumento simulado de percusión.

 Para ello, sobre el armazón fijo de las piernas
15 se dispone giratoriamente el chasis del mecanismo y soporte,
a la vez, del tronco del muñeco. Un eje acodado de dicho me-
canismo, actuando en una ranura del armazón inferior, produ-
ce la torsión de las caderas.

 Otro eje acodado actúa, a través de un tirante,
20 sobre el soporte de la cabeza que está anclado giratoriamen-
te sobre un eje transversal. Los vástagos que definen el es-
queleto de los brazos presentan en el hombro un acodamiento
vertical por el que se fijan al chasis del mecanismo intro-
duciendo sus extremos quebrados en sendos alojamientos del
25 soporte de la cabeza que, en su basculamiento, produce la
consiguiente oscilación horizontal de los brazos.

 Para comprender mejor la naturaleza del inven-
to, en el plano adjunto hacemos una representación esquemá-
tica de su utilización, no siendo en absoluto limitativa y
30 susceptible por ello de las modificaciones accesorias que no



203771

1 alteren las características esenciales.

La figura 1 es una vista en alzado del chasis de mecanismos.

5 La figura 2 es la correlativa vista de perfil, indicando el abatimiento del soporte de la cabeza.

La figura 3 representa la correspondiente vista en planta del movimiento horizontal alternativo de ambos brazos.

Detalles referenciados:

10

1.- Vástago

2.- Eje acodado

3.- Chasis

4.- Mando

5.- Eje acodado

15

6.- Armazón de los brazos

7.- Codo intermedio

8.- Quiebro terminal

9.- Pestañas de fijación de la cabeza

10.- Soporte de la cabeza

20

11.- Eje transversal libre

12.- Biela

13.- Alojamientos laterales del soporte (10)

14, 15 y 16.- Indicativos de desplazamiento.

25

Las piernas del muñeco disponen de un bastidor fijo -no representado en las figuras por convencional- sobre el cual se apoya giratoriamente, a través del vástago (1), el chasis (3) del mecanismo accionador y que, a la vez, es soporte del tronco del muñeco. Un eje acodado en Z (2) del mecanismo provoca la torsión alternativa (15) del tronco sobre las caderas, al estar alojado su quiebro extremo en una

30



203771

1 ranura del bastidor inferior fijo.

El mecanismo, preferentemente de resorte espiral
tensado por el mando (4), acciona simultáneamente a otro eje
acodado (5) que transmite su movimiento a la biela (12), re-
5 lacionada por su extremo superior libre con una pieza (10) an-
clada giratoriamente al vástago transversal (11) y que sirve
de soporte a la cabeza del muñeco, vinculada por las pestañas
(9) de dicha pieza (10). De esta forma la biela (12) trans-
mite un movimiento alternativo (14) al soporte (10) y a la
10 cabeza que se abate hacia delante.

Por otra parte, el armazón de los brazos (6) pre-
senta en los hombros un acodamiento en Z de modo que el tra-
mo vertical (7) queda fijado giratoriamente al chasis (3)
y el quiebro terminal (8) se aloja en la respectiva ranura (13)
15 de la pieza (10), soporte de la cabeza. Así se consigue que
el movimiento (14) de dicha pieza (10) se transmita a los
brazos (6) convertido en una oscilación horizontal alterna-
tiva (16) pero de sentidos contrapuestos entre ambos brazos.

20 Descrita suficientemente la naturaleza del pre-
sente invento, así como su realización industrial, sólo ca-
be añadir que en su conjunto y partes constitutivas es posi-
ble introducir cambios de forma, materia y disposición en
cuanto tales alteraciones no supongan variación sustancial
del mismo.

25 El solicitante, al amparo de los Convenios In-
ternacionales sobre Propiedad Industrial, se reserva el de-
recho de extender esta demanda a los países extranjeros, si
fuera posible, reivindicando la misma prioridad de la presen-
te solicitud.

30

N O T A



20377

1

El Modelo de Utilidad que se solicita como nuevo en España, por veinte años, de acuerdo con la vigente Legislación sobre Propiedad Industrial, deberá recaer sobre "DISPOSITIVO DE MOVIMIENTOS COMBINADOS PARA MUÑECOS", en todo de acuerdo con las siguientes:

5

REIVINDICACIONES

10

15

20

25

30

1ª.- DISPOSITIVO DE MOVIMIENTOS COMBINADOS PARA MUÑECOS caracterizado porque el chasis del mecanismo de accionamiento, preferentemente de resorte espiral, soporta al tronco del muñeco y está anclado giratoriamente al armazón fijo de las piernas, de modo que un eje acodado en Z del mecanismo aloja su extremo en una ranura del armazón fijo, provocando la torsión alternativa del muñeco sobre sus caderas; otro eje acodado en Z del mecanismo acciona, a su vez, a una biela cuyo extremo superior libre se relaciona con una pieza, anclada giratoriamente a un vástago transversal del chasis, a la que transmite un movimiento basculante alternativo que recibe la cabeza del muñeco por estar fijada a dicha pieza; los vástagos que arman los brazos disponen de un acodamiento en Z a la altura de los hombros, estando fijados giratoriamente los extremos verticales de dicho acodamiento al chasis del mecanismo y alojados los quiebros terminales en sendas ventanillas de la pieza soporte de la cabeza de la cual pieza reciben simultáneamente un movimiento de oscilación horizontal alternativa, pero de sentido contrapuesto entre ambos brazos.

2ª.- DISPOSITIVO DE MOVIMIENTOS COMBINADOS PARA MUÑECOS.



1

Según queda sustancialmente descrito en la presente Memoria, que consta de seis hojas mecanografiadas por una sola cara, acompañada de los correspondientes planos.

5

Madrid, 7 JUN. 1974

El Agente Oficial,

MIGUEL FERNANDEZ - LOAYSA PINZON
P.P.

10

15

20

25

30

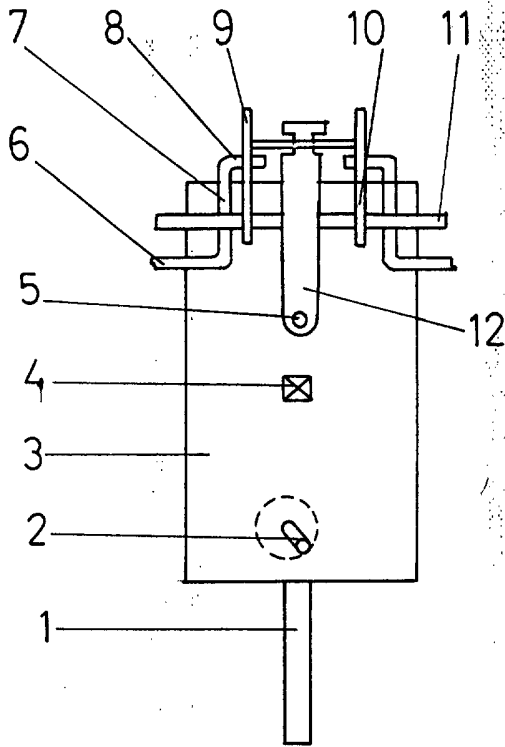


Fig. 1

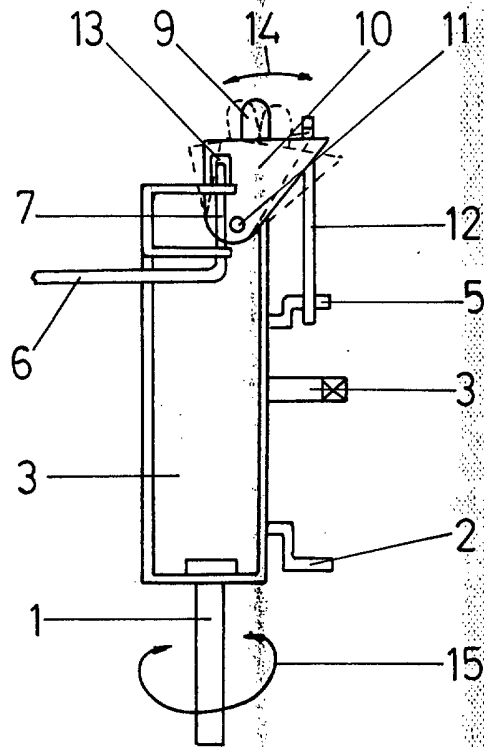


Fig. 2

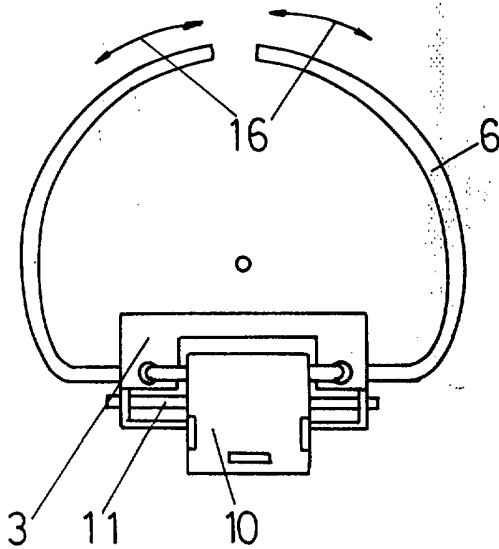


Fig. 3

Escala Variable

Madrid, 7 JUN. 1974

El Agente Oficial