

208361



F. e. 15-6-1926

Cl.:

A634

MEMORIA DESCRIPTIVA

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

MODELO DE UTILIDAD

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

RESIDENCIA: Avda. Príncipe de España, 65 IBI (Alicante)

ENUNCIADO: "DISPOSITIVO ANDADOR PARA ANI-
MALES DE JUGUETE"

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

208361



1 La presente memoria descriptiva tiene como
fin la declaración del objeto sobre el que ha de recaer el
privilegio de explotación industrial y comercial, exclusivo
5 en el territorio nacional, de un Modelo de Utilidad, de acuerdo
con la vigente Legislación, que, como el enunciado indica,
se trata de "DISPOSITIVO ANDADOR PARA ANIMALES DE JUGUETE"

10 El dispositivo que se preconiza es de aplicación preferente a animales cuadrumanos de juguete en los que produce un basculamiento de trayectoria elíptica en las extremidades inferiores y un braceo reducido en las superiores que cooperan con las otras para producir la progresión del animal de juguete.

15 Para ello el bastidor del mecanismo, al cual bastidor se fija también la carcasa conformadora del cuerpo del juguete, dispone de un eje con los extremos acodados en sentidos contrapuestos y calados en sendos orificios de las armaduras de las extremidades inferiores en las que produce el mencionado basculamiento elíptico puesto que su extremo libre superior dispone de una ranura longitudinal en la que se aloja un pitón fijo al bastidor.

20 A la vez en dicha ranura va inserto otro pitón fijo a la armadura de las extremidades superiores, caladas en un eje transversal del bastidor, en las cuales produce una oscilación alternativa.

25 La conjunción de ambos movimientos contrapuestos de las extremidades superiores e inferiores originan la andadura del juguete con apoyo fundamental de las inferiores y apoyo colaborador de las superiores para mantener el equilibrio.

30 Para comprender mejor la naturaleza del in-



208361

1 vento, en el plano adjunto hacemos una representación esque-
mática de su utilización, no siendo en absoluto limitativa
y susceptible por ello de las modificaciones accesorias que
no alteren las características esenciales.

5 La figura 1 es una vista de perfil del dis-
positivo.

La figura 2 es la correspondiente vista en
planta, sin las armaduras de las extremidades superiores.

10 La figura 3 corresponde a la vista frontal
mostrando la conformación de las extremidades superiores.

La figura 4 refleja el movimiento de las ex-
tremidades inferiores.

15 La figura 5 representa el movimiento de las
superiores.

Detalles referenciados:

- 20 1.- Bastidor del mecanismo
 2.- Eje motor acodado
 3.- Extremidades inferiores
 4.- Guías
 5.- Extremidades superiores
 6.- Vástago fijo
 7.- Pitón de las extremidades superiores
 8.- Eje de las extremidades superiores
25 9.- Ranurado de las guías (4)
 10, 11 y 12.- Indicativos de movimiento.

30 El mecanismo de accionamiento está anclado
en un bastidor (1) -ver figura 1- que también sirve de sopor-
te a la carcasa del cuerpo del animal representado. Dicho me-
canismo actúa sobre un eje (2) cuyos extremos están inversa-
mente acodados -ver figura 2 y 3- y se calan en los corres-

208361



1

pondientes orificios de las armaduras laterales (3) de las extremidades inferiores.

5

Estas armaduras (3) tienen en su zona extrema superior una ranura rasgada en la que se inserta un pitón fijo (6) del bastidor (1), con lo cual el movimiento circular (10) del eje motor excéntrico (2) -ver figura 4- hace que las plantas de las extremidades inferiores (3) describan una trayectoria contrapuesta (12) de tipo elíptico, muy apta para el preceso de andadura que se pretende del juguete. El bastidor (1) presenta inferiormente unas aletas (4) con ranuras (9) -ver figura 1 y 2- que sirven de guías -ver figura 4- a las citadas armaduras (3).

10

15

Los armazones de las extremidades superiores (5) conforman una "U" de brazos desiguales -ver figura 3- de los cuales el mayor configura la extremidad propiamente dicha y el menor recibe el accionamiento de la inferior colateral. Un eje (8) fijo al bastidor (1) -ver figuras 2 y 3- sirve de apoyo y soporte a ambas extremidades superiores (5) sobre el que son susceptibles de oscilar. Para ello, un pitón (7) fijo al brazo menor -ver figura 3- se aloja en la ranura del armazón colateral inferior (3) -ver figura 5- del cual recibe el movimiento (11) que produce la oscilación alternativa (13) y contrapuesta respecto a la otra extremidad superior.

20

25

Así dispuesto el conjunto, el avance de una extremidad inferior es simultáneo con el avance de la superior no colateral mientras el juguete se apoya en las otras dos, produciendo la sucesión de estos movimientos la andadura del juguete.

30

Descrita suficientemente la naturaleza del

208561



1 presente invento, así como su realización industrial, sólo
cabe añadir que en su conjunto y partes constitutivas es po
sible introducir cambios de forma, materia y disposición en
cuanto tales alteraciones no supongan variación sustancial
5 del mismo.

El Solicitante, al amparo de los Convenios Internacionales sobre Propiedad Industrial, se reserva el derecho de extender esta demanda a los países extranjeros, si fuera posible, reivindicando la misma prioridad de la
10 presente solicitud.

N O T A

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
15 sobre "DISPOSITIVO ANDADOR PARA ANIMALES DE JUGUETE", en to do de acuerdo con las siguientes:

R E I V I N D I C A C I O N E S

1a.- DISPOSITIVO ANDADOR PARA ANIMALES DE
20 JUGUETE caracterizada porque el eje motor, accionado por un mecanismo adecuado, tiene sus extremos acodados inversamente y alojados en sendos orificios de zonas intermedias de los respectivos armazones de las extremidades inferiores del juguete, disponiendo dichos armazones de una ranura longitudinal en su extremo superior libre en la que se aloja un pi
25 tón fijo del bastidor del mecanismo de modo que el giro del eje motor transmite su movimiento a dichos armazones cuyos extremos inferiores describen por ello una trayectoria contrapuesta de tipo elíptico que origina la andadura del juguete en cooperación con los apoyos que realizan las otras
30 extremidades con su propio movimiento oscilatorio; los arma-



208361

1 zonas de dichas extremidades superiores configuran una "U"
 de ramas desiguales atravesadas por un eje fijo al bastidor,
 sobre el cual eje pueden oscilar, conformando la rama mayor
 y más externa la extremidad propiamente dicha y poseyendo la
 5 rama menor un pitón que, al alojarse en la ranura del arma-
 zón colateral de la extremidad inferior, recibe de ella un
 movimiento oscilatorio alternativo; todo ello de modo que
 el avance de una extremidad inferior es simultáneo con el
 avance de la superior no colateral mientras el juguete se
 10 apoya en las otras dos, produciendo la sucesión alternada
 de estos movimientos la andadura del juguete.

2ª.- DISPOSITIVO ANDADOR PARA ANIMALES DE
 JUGUETE".

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

Madrid, 13 DIC. 1974

El Agente Oficial.

MIGUEL BUSTILLO - J. M. PIZANO
 P. P.

20

25

30

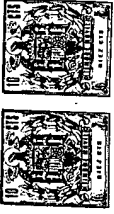


Fig. 1

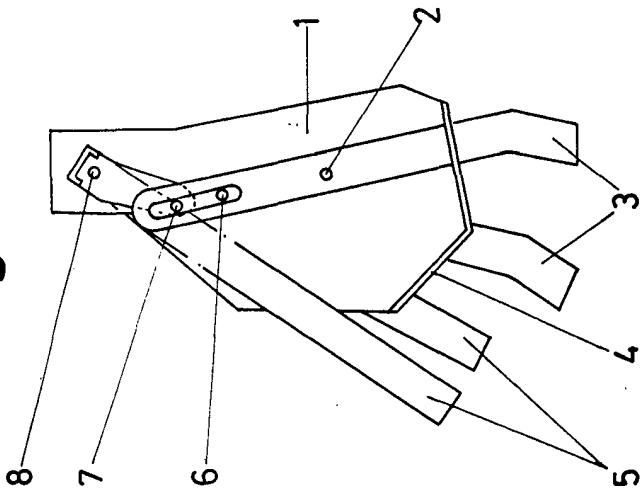


Fig. 3

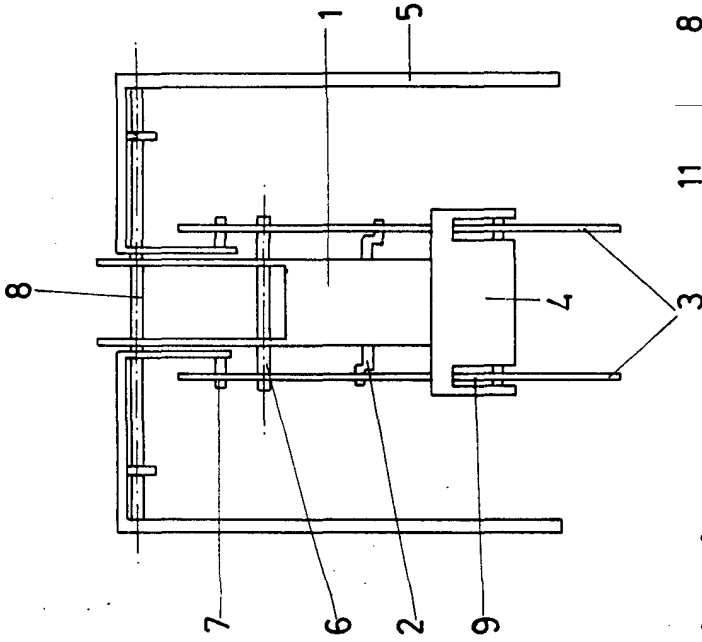


Fig. 4

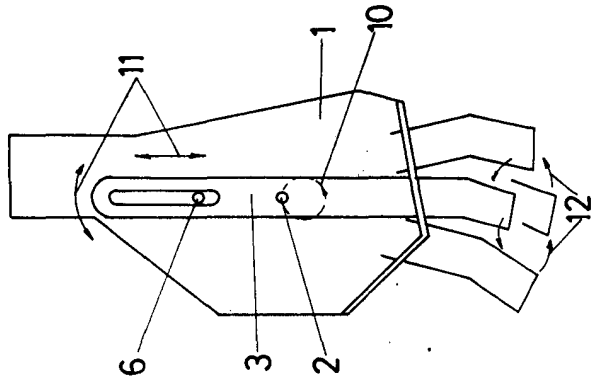


Fig. 5

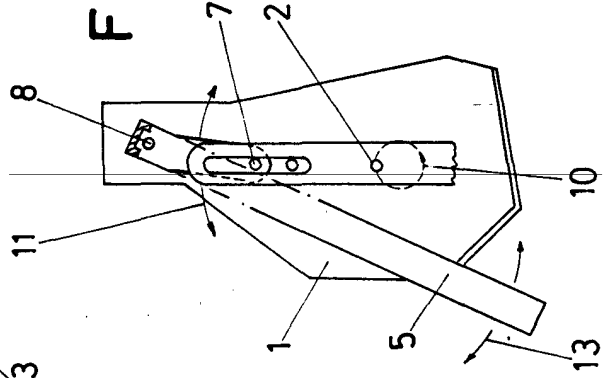
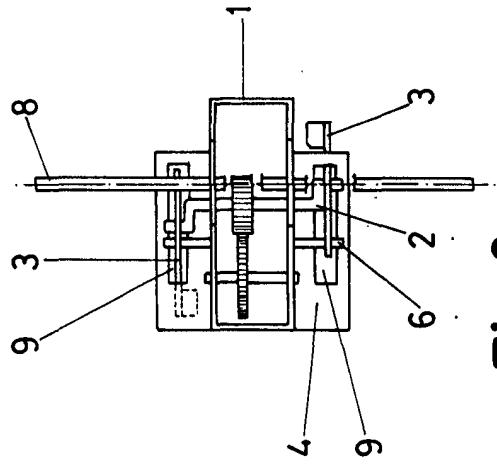


Fig. 2



Escrita Variable
Madrid, 13 DIC. 1974

El Agente Oficial

MIGUEL FERNANDEZ ESPINOSA
P. P.