



19 ES	11	NUMERO	10 Y
	21	226.586	
	22	FECHA DE PRESENTACION	
		9-2-77	

MODELO DE UTILIDAD

226586

30 PRIORIDADES:	32 FECHA	33 PAIS
31 NUMERO		

47 FECHA DE PUBLICIDAD	51 CLASIFICACION INTERNACIONAL
	A47H

54 TITULO DE LA INVENCIÓN
"MUÑECO ROBOT"

71 SOLICITANTE (S)
Doña Antonia Ortín García

DOMICILIO DEL SOLICITANTE
Barcelona, Blasco de Garay, no. 12, 4º

72 INVENTOR (ES)
La peticionaria

73 TITULAR (ES)
La peticionaria

74 REPRESENTANTE
G. GONZALEZ PORTA

El objeto del presente Modelo de Utilidad se refiere a un muñeco robot que presenta la característica de que debido a su original organización los brazos pueden girar sobre el punto de unión al tórax además de orientarse en cualquier ángulo, lo que hace, pues, que estos brazos tengan una independiencia total de movimientos uno de otro.

5.

Por otra parte, la articulación de las piernas se consigue con entera independiencia una de otra.

Esto hace que en el aspecto dinámico del muñeco sus movimientos, desarticulados, dan la sensación buscada, de un verdadero robot.

10.

Para una correcta interpretación se describe a continuación un caso de realización práctica, a título de ejemplo, no limitativo, del nuevo muñeco robot, acompañándose de una hoja de dibujos en la que en la figura 1 se representa el muñeco robot en perspectiva con un brazo dirigido y retorcido en sentido diferente al otro.

15.

En la figura 2 se representa a mayor escala, el tórax del nuevo muñeco viéndose separadas las dos piezas que lo constituyen así como la cabeza.

20.

En la figura 3, es representada en línea, la parte constitutiva de las caderas y piernas del propio muñeco robot y el modo de engarce entre sí y al tórax y

En la figura 4 es en despiece y en línea, los componentes de los brazos y su dispositivo de unión al tórax.

25.

Consiste la invención en que las dos medias cajas (1 y 2) constitutivas del tórax están unidas una a la otra por un travesero (3).

Cada muñón de engarce de los brazos está formado por un doble disco (4 y 5), concéntricos y separados entre sí con unión axil (6) entre los mismos estando ensartado el tramo axil entre el orificio de las dos escotaduras (7 y 8) practicadas en cada lateral de la caja del tórax y a la altura de los hombros quedando adosado cada disco (4 y 5), respectivamente, a una y otra cara del lateral plano del aludido tórax, permitiendo su rotación frenada sobre sí mismo, por rozadura contra sus paredes existiendo en el disco externo (4) un saliente laminar perpendi-

30.

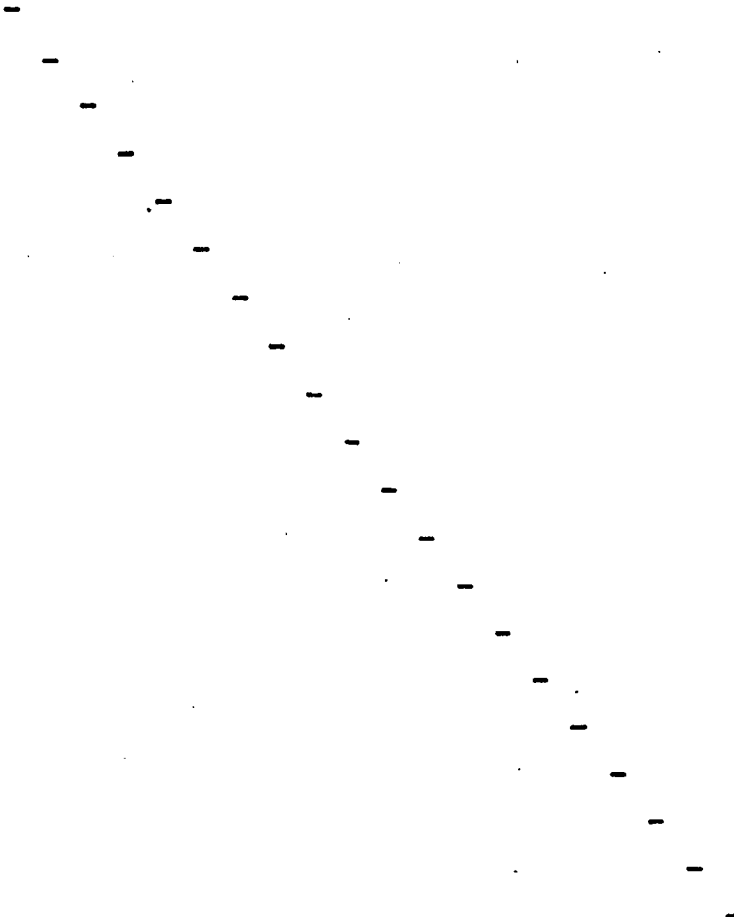
35.

cular (9) de extremo arqueado que se adentra en una entalla perpendicular (10) del extremo arqueado del brazo (11) unido articuladamente a través de un pasador transversal (11').

5. La mano dispuesta en cada extremo del brazo (11) está formada por piezas enfrentadas (12 y 13) constituyendo pinza de material flexible unidas entre sí.

10. De la base del tórax emerge asimismo una pieza (14) con dos cabezas rectangulares (15 y 16) unidas entre sí cuales cabezas quedan alojadas en el interior del tórax y la pieza (14) queda adosada en la parte externa de dicho fondo sin posibilidad de giro, en la parte de cual pieza externa hay un tabique perpendicular transversal (17) sensiblemente en semidisco en el que se le atraviesan los dos muñones telescópicos (18 y 19) transversales enchufados entre sí y salientes de la superficie interna cercana al extremo superior arqueado de cada pierna articulada (20).

15. Se sobreentiende que en el presente caso serán variables cuantos detalles de construcción y acabado no alteren cambien o modifiquen la esencialidad de la invención.



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

Habiéndose descrito ampliamente el objeto y utilidad de la invención, lo que se declara como no practicado ni divulgado en España, comprende las siguientes reivindicaciones:

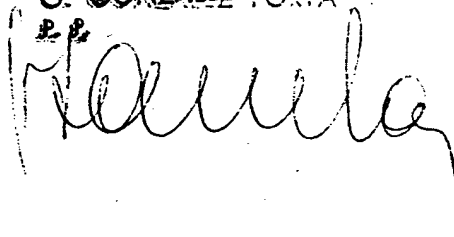
5. 1ª.-MUÑECO ROBOT, caracterizado por el hecho de que las dos partes formadas por dos medias cajas que constituyen el tórax estan unidas una a la otra por un travesero.
10. 2ª.- MUÑECO ROBOT, según la anterior reivindicación, en el que cada muñón de engarce de los brazos está formado por un doble disco, concéntricos y separados entre sí con unión axil entre los mismos estando ensartado el tramo axil entre el orificio de las dos escotaduras practicadas en cada lateral de la caja del tórax y a la altura de los hombros quedando adosado cada disco, respectivamente, a una y otra cara del lateral plano del aludido tórax, permitiendo su rotación frenada sobre sí mismo por rozadura contra sus paredes, existiendo en el disco externo un saliente laminar perpendicular de extremo arqueado que se adentra en una entalla perpendicular del extremo arqueado del brazo unido articuladamente a través de un pasador transversal.
15. 3ª.-MUÑECO ROBOT, segun las reivindicaciones anteriores, en el que la mano dispuesta en cada extremo del brazo está formada por piezas enfrentadas constituyendo pinza de material flexible unidas entre sí.
20. 4ª.-MUÑECO ROBOT, según las anteriores reivindicaciones en el que de la base del tórax emerge asimismo una pieza con dos cabezas rectangulares unidas entre sí cuales cabezas quedan alojadas en el interior del tórax y la parte inferior de todas ellas adosada en la parte externade dicho fondo, sin posibilidad de giro, en la parte de cual pieza externa hay un tabique perpendicular transversal sensiblemente en semidisco en el que se le atraviesan los dos muñones telescópicos transversales enchufados entre sí y salientes de la superficie interna cercana al
25. 30. 35.

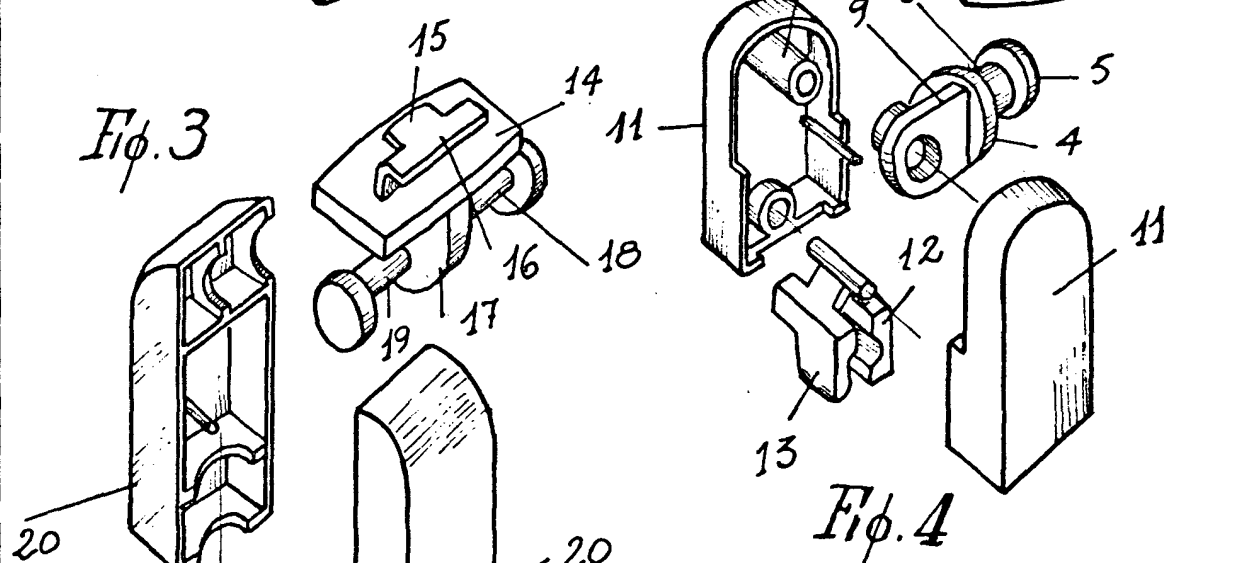
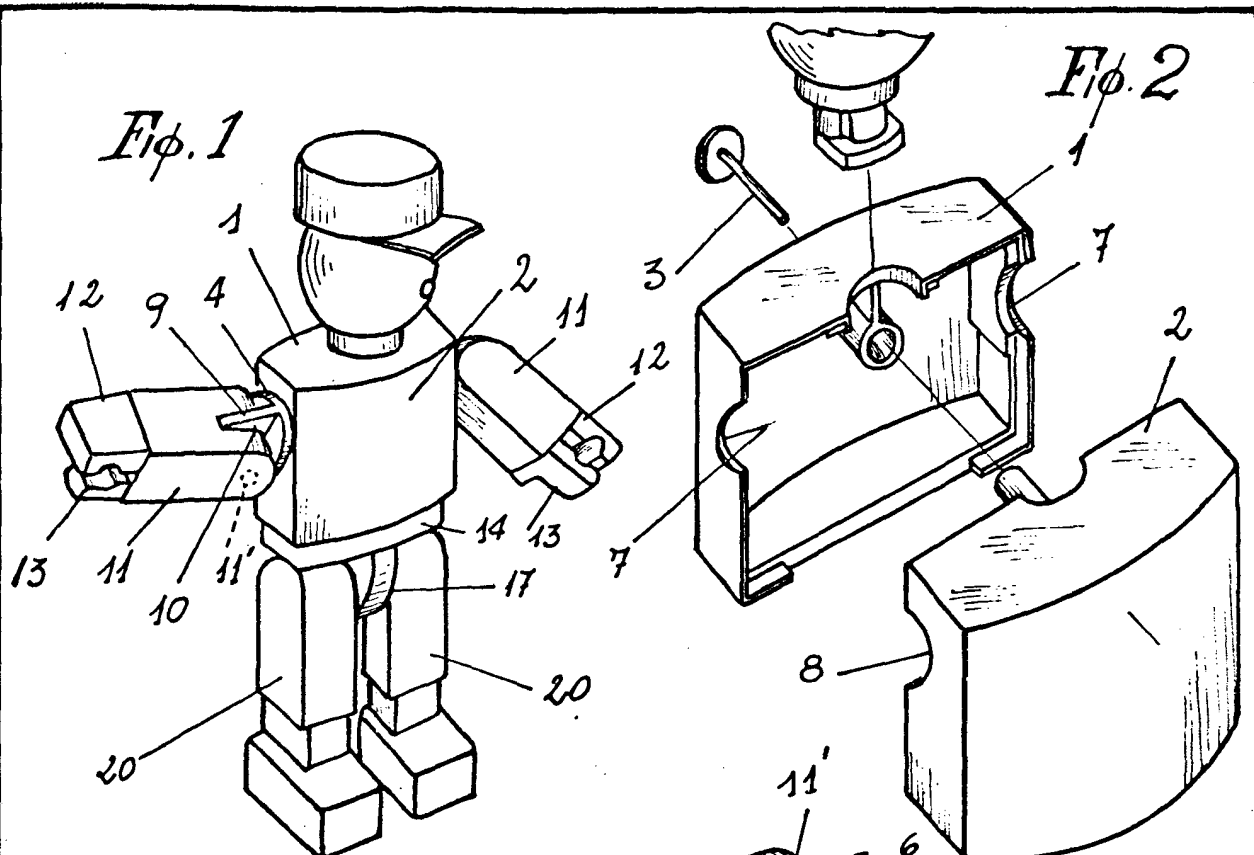
5a.- MUÑECO ROBOT

Según se describe y reivindica en la presente Memoria Descriptiva que consta de 5 hojas mecanografiadas por una sola cara, acompañada de una hoja de dibujos.

5. Barcelona para Madrid 9 de Febrero de 1977.

G. GONZALEZ PORTA

A handwritten signature in cursive script, appearing to read 'G. Gonzalez Porta', written over the typed name.



Barcelona para Madrid  
a 9 de Febrero 1977

GONZALEZ PORTA  
*Manuela*

Escala variable