

MINISTERIO DE INDUSTRIA Y ENERGIA

Registro de la Propiedad Industrial



ESPAÑA

10 ES	11 NUMERO	242001	10 Y
12	13 FECHA DE PRESENTACION	13 MAR. 1979	

Concedido el Registro de acuerdo con los datos que figuran en la presente descripción y según el contenido de la Memoria a junta.

**MODELO DE UTILIDAD**

20 PRIORIDADES:	21 NUMERO	22 FECHA	23 PAIS
<b>CADUCADO</b>			
27 FECHA DE PUBLICIDAD	28 CLASIFICACION INTERNACIONAL		
	# 634 3/20		
29 TITULO DE LA INVENCIÓN			
"DISPOSITIVO PARA ACCIONAMIENTO DE MIEMBROS DE JUGUETE"			
30 SOLICITANTE (S)			
DA JOSEFINA POSADAS ESCALONA.-			
DOMICILIO DEL SOLICITANTE			
C/ Cronista Carreres nº, 1 VALENCIA.-			
31 INVENTOR (ES)			
32 TITULAR (ES)			
33 REPRESENTANTE			
DON JOSE LOPEZ CORTES.-			



## M E M O R I A D E S C R I P T I V A

=====

La invención que vamos a describir mediante la presente memoria, con ayuda de los dibujos anexos, trata de un original dispositivo aplicable a miembros de juguete.

Los miembros a que se aplica el dispositivo objeto de la invención son brazos imitando los de un robot mecánico y en el caso particular a que nos referimos el dispositivo tiene la finalidad de accionar la mano del brazo, de manera que el niño, al tener asido uno de estos brazos, puede accionar la mano cogiendo con ella cualquier cosa, todo ello con unos movimientos semejantes a los automáticos de un robot mecánico, cosa que ha de producir en el niño una gran satisfacción y entretenimiento.

El dispositivo objeto de la invención consiste en esencia en el montaje cruzado de los cuerpos posteriores de prolongación de los dedos de la mano, de los que se forman dos grupos, estando unidos lateralmente los de cada grupo, y situados enfrentados a manera de pinza poseyendo cada uno de dichos cuerpos cruzado un eje de giro del grupo de dedos, con la particularidad de que cada cuerpo tiene un muelle en espiral que trabaja a contracción, que lo une a la carcasa o envoltura que simula la muñeca. Así dispuestos dichos elementos, en la parte anterior al vértice de cruce se situa una barra vertical, que corresponde al lado del extremo de un bastidor que se extiende longitudinalmente por el in-



5 terior del brazo hueco en que van montados los dos grupos  
 de dedos que imitan la mano. Al referido bastidor va unida  
 una varilla o cable longitudinal que, también por el interior  
 del hueco del brazo, va a unirse a un gatillo desplazable  
 en un mango. De este modo, cuando el niño sostiene el brazo  
 hueco que imita el brazo de un robot mecánico, puede accio-  
 10 nar muy bien con la propia mano que tiene asido al mango,  
 el referido gatillo que tirará de la varilla y esta del bas-  
 tidor, el cual, mediante la barra del lado anterior obligará  
 a que los cuerpos soportes de los dedos cierren su cruce, y  
 con ello los dedos de la mano, con los cuales podrá coger  
 cualquier cosa. Dichos dedos, al soltar el gatillo, tenderán  
 a abrirse, soltando el objeto que apresaban y volviendo a  
 su primitiva posición debido a la tracción de los respecti-  
 15 vos muelles.

20 Con el fin de facilitar la comprensión de las  
 características generales expuestas en los precedentes párra-  
 fos, se acompaña una lámina de dibujos que muestra un ejem-  
 plo de realización de miembro o brazo de robot, dotado del  
 dispositivo de accionamiento de la mano, objeto de la in-  
 vención.

25 Dichos dibujos representan en su figura 1, una  
 sección longitudinal del miembro en un plano vertical, mien-  
 tras que la figura 2, es otra sección longitudinal pero en  
 un plano horizontal.

Describiendo ahora el ejemplo de realización de las



referidas figuras, vemos que ofrece la siguiente constitución: comprende un largo brazo hueco, integrado de dos mitades 1-2 por ejemplo de plástico, moldeado y que se unen enfrentadamente por cualquier medio, tal como atornillado o pegado. En dicho brazo hueco -1-2-, hay que señalar un amplio manguito -3-, que en el ejemplo tiene unas nervaduras -4-, que podrían no existir pues son simplemente decorativas. Dentro de este manguito -3- hay un mango -5-, con una porción alargada -6- en la que va montado un gatillo -7- con posibilidad de deslizarse en la citada porción alargada -6-, sujetando el mango en cuestión al cuerpo del brazo hueco -1-2-, mediante un cuerpo -8- unido a las paredes internas.

En la parte anterior del mencionado brazo hueco -1-2-, hay un cajetín o dilatación -9-, que imita la muñeca del brazo de robot. En este cajetín van montados con sus ejes de basculación -10-, dos cuerpos -11- y -12- que soportan cada uno un grupo de dedos simulados -13- -14- unidos lateralmente unos a otros y también preferentemente de una configuración tal que semejen los dedos de una mano mecánica. Los cuerpos soporte -11- -12-, tienen forma de ángulo y se cruzan, yendo unido el extremo de cada uno de ellos a la pared interna del cajetín -9- mediante el respectivo muelle en espiral -15- fuertemente contraído.

Junto al vértice del ángulo diedro que forman los cuerpos -11-12-, hay situada verticalmente una barra -16-



que forma parte de un bastidor rectangular alargado -17-,  
 dispuesto longitudinalmente en el centro del brazo hueco  
 -1-2-. En la otra barra -18- que cierra el extremo posterior  
 del bastidér -17-, va enganchada una varilla o alambre -19-  
 cuyo extremo posterior va unido al gatillo -7-, siendo de  
 notar que dicha varilla o alambre -19- pasa a través de la  
 parte -8- del mango -5-.

Como puede deducirse de lo dicho y representado, el  
 niño tomará el mango -5- con una mano, para manejar el  
 brazo de robot -1-2-. Cuando quiera coger alguna cosa con  
 los dedos -13- -14-, bastará que tire del gatillo -7-, el  
 cual tira de la varilla -19-, la que, a su vez arrastra  
 hacia atrás al bastidor -17-, cuyo lado anterior o barra  
 -16- empuja hacia atrás y obliga a separarse a los cuerpos  
 -11-12-, los cuales basculan por sus respectivos ejes  
 y se acercan uno a otro los dos grupos de dedos -13-14-  
 para apresar entre ellos cualquier cosa que se quiera coger.

Conviene tener en cuenta que el miembro o brazo  
 descrito y representado podrá fabricarse de cualquier tama-  
 ño, forma, material y colorido y con diversos elementos  
 decorativos así como con posibilidad de variar detalles cons-  
 tructivos, siempre que estas variaciones no alteren lo esen-  
 cial de la invención que se resume en las siguientes:



## REIVINDICACIONES

=====

En este Modelo de Utilidad se reivindica:

1.- Dispositivo para accionamiento de miembros de juguete, caracterizado porque los dos cuerpos soporte de los dos correspondientes grupos de dedos unidos, situados en el extremo posterior de estos, dentro de un cajetin hueco, adoptan una forma angular y se hallan cruzados entre si teniendo cada soporte un eje alojado en el respectivo cojinete del citado cajetin, en cuyos cojinetes tienen la posibilidad de girar, hallándose unido el apéndice cruzado de cada cuerpo soporte a la pared del cajetin por medio de un muelle en espiral que actua a contracción, recuperando la posición de los grupos de dedos cuando se deja de actuar sobre ellos, comprendiendo también un bastidor alargado, del cual, la barra transversal del extremo anterior se halla situada junto al seno del vértice del ángulo diedro que forman los cuerpos cruzados, mientras que el bastidor se extiende longitudinalmente hacia atras por el interior del hueco del brazo o miembro, teniendo unida la otra barra del extremo posterior a una varilla, o cable cuyo otro extremo se une a un gatillo deslizable en el cuerpo de un mango sujeto y alojado dentro de un amplio manguito con que finaliza el extremo posterior del miembro o brazo, de manera que tirando con el dedo de dicho gatillo este arrastra hacia si al bastidor por medio de la varilla o cable, de manera que la barra anterior del bastidor obliga a los soportes de los dos grupos de dedos a articularse y a estos a cerrarse un



grupo contra otro, para poder aprehender entre ellos cualquier cosa.

2.-"DISPOSITIVO PARA ACCIONAMIENTO DE MIEMBROS DE JUGUETE".

5 De conformidad en un todo en lo esencial y fines industriales a lo descrito en la precedente memoria descriptiva y gráficamente representado en los adjuntos planos para su mejor comprensión.

Esta memoria consta de SIETE hojas escritas o mecanografiadas por una sola cara a doble espacio.

10 Madrid,

13 MAR 1979

Por autorización de la interesada.

JOSE OPEZ CORTES  
P.P.

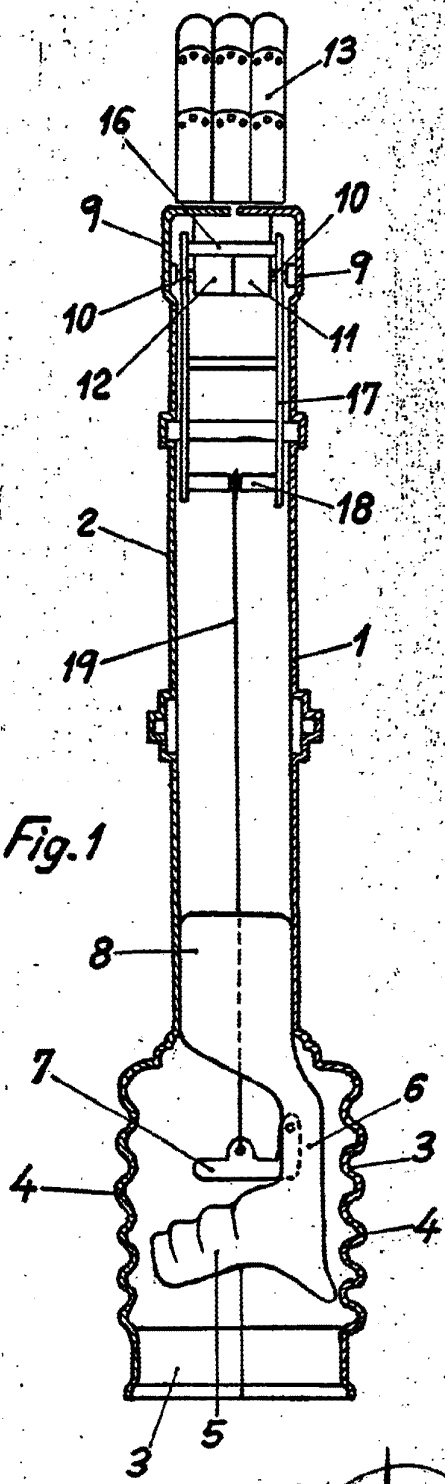


Fig. 1

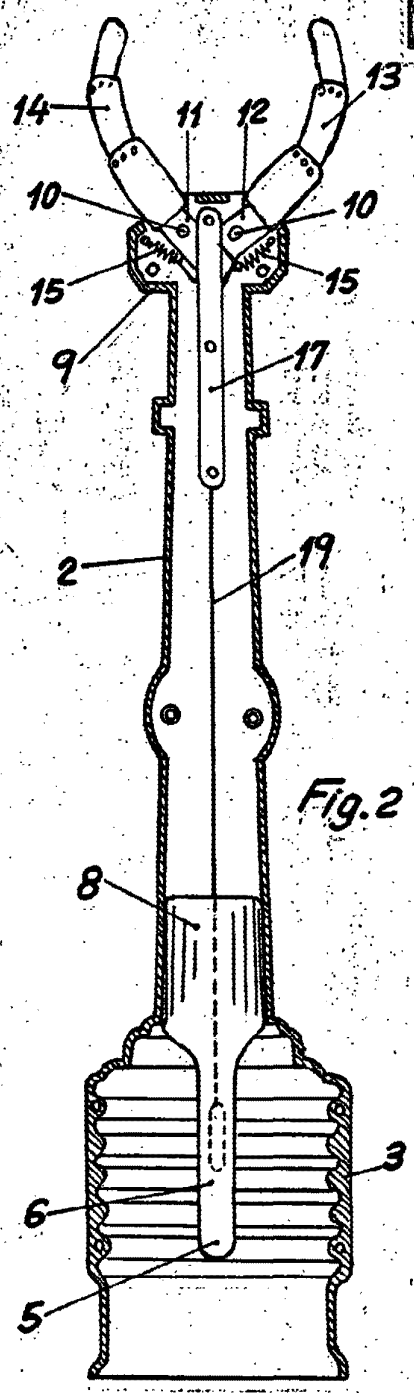


Fig. 2

JOSE LOPEZ CORTES  
P.F.

Escala variable  
MADRID 13 MAR. 1979