

AÑO 1958

Expediente núm.



244197

244197

REGISTRO DE LA PROPIEDAD INDUSTRIAL

PATENTE DE Invención

MEMORIA DESCRIPTIVA

que se acompaña a la solicitud de

una **PATENTE DE** Invención por 20 años, en España

a favor de

Felipe Romero Gamez, de nacionalidad

domiciliado en Madrid

calle de Serrano

núm. 4

por:

Perfeccionamiento en mecanismos para el movimiento automático de los ojos de muñecas en todas las direcciones."

Nº 10035

Agente Sr. Garcia Cabrerizo.

244 197



PATENTE DE INVENCION

MEMORIA DESCRIPTIVA

sobre:

"PERFECCIONAMIENTO EN MECANISMOS PARA EL MOVIMIENTO AUTOMÁTICO
DE LOS OJOS DE MUÑECAS EN TODAS LAS DIRECCIONES"

Solicitante: DON FELIPE ROMERO GAMEZ, de nacionalidad española,
residente en Madrid, Serrano, 4.

5

Se conocen desde hace mucho tiempo las muñecas que "se duermen" en las cuales el movimiento de los ojos se efectúa alrededor de un eje horizontal con ayuda de un mecanismo de contrapeso colocado en el interior de la cabeza hueca de las muñecas. Por la patente de invención 184.068 también se conoce ya un mecanismo mediante el cual los ojos no solo se abren y se cierran sino que también pueden mirar a los lados sin bajar los párpados. Este mecanismo de la patente 184.068 es complicado y el objeto de la



10 presente patente de invención es un notable perfeccionamiento que con medios constructivos mas sencillos, por estar constituidos por unas pocas piezas de moldeo plastico, facilita y abarata la fabricación.

Los dibujos adjuntos ilustran el invento:

15 Fig. 1 es una vista en perspectiva de todo el mecanismo de delante, sin estar montado dentro de la cabeza de la muñeca. Fig. 2 es una vista del mismo conjunto desde el interior, o sea por el lado opuesto de la vista de figura 1. Fig. 3 es un despiece en perspectiva de todas las p[ie]zas para poder apreciar con mayor facilidad su montaje. Fig. 4 es un corte por una cabeza de 20 muñeca que deja ver la situación exacta del mecanismo. Fig. 5 es una vista de una cara de una muñeca donde se aprecia la facultad de los ojos de dirigirse a un lado y Fig. 6 es un corte en mayor escala por el conjunto de mecanismo.

25 En todas las figuras, los mismos numeros corresponden a las mismas piezas. 1 es la pieza principal de todo el conjunto y que soporta todas las partes de que se compone el mecanismo. Esta pieza 1 que en su parte central es una barra rígida de orientación horizontal, una vez montada dentro de la cabeza, se extiende a sus dos extremos terminando en unas puntas 2a y 2b 30 destinadas a penetrar en unos orificios en el interior de la cabeza, no dibujado y que le sirven de cojinetes dentro de los cuales esta pieza principal puede girar alrededor de su propio eje longitudinal. Forman parte integral y de una sola pieza con di-

18 SEP

- 3 - 244 197



35 cha pieza principal 1, dos discos 4a y 4b, uno a cada lado y cu-
biertos parcialmente por dos sectores esféricos 3a y 3b de
aproximadamente 45°, o sea aproximadamente la cuarta parte de
una semiesfera. Todo este conjunto está fabricado por inyección
plástica formando una única pieza rígida. En una parte dicho
40 sector esférico está sentado y unido sobre el disco 4a y 4b,
pero en la parte anterior, existe entre estas dos piezas una
fina ranura por la cual se asoman los pelos correspondientes
a las pestañas, mientras que los dos sectores esféricos de
aproximadamente 45° constituyen los párpados.

45 Mediante unos clavitos de plástico 6a y 6b que penetran
a través de los agujeros 5a y 5b en los discos 4a y 4b, se sos-
tienen cilindritos de plástico huecos 7a y 7b y dichos cilindri-
tos forman parte de unas partes esféricas 8a y 8b donde se
encuentran las pupilas de los ojos que pueden girar alrededor
de los pequeños ejes constituidos por los clavitos plásticos
50 6a y 6b. En dirección contraria a la de los ojos y dirigidos
hacia el interior de la cabeza dichas partes esféricas tienen
unas prolongaciones a modo de mangos de cazuela 10a y 10b y
que tienen en su terminación unos salientes 11a y 11b. Estos
extremos con sus salientes 11a y 11b se mantienen a una dis-
55 tancia exacta para que los ojos puedan tener la mirada para-
lela mediante una varilla distanciadora 12 que termina en
cada uno de sus extremos en unos ojitos 13a y 13 b que se
encajan en los salientes 11a y 11b en tal forma que se for-

18 SEP.



- 4 -

244 197

men dos articulaciones.

60

Esta varilla distanciadora 12 será preferentemente pesada en tal forma que obligue al mecanismo seguir todos los movimientos correspondientes a las inclinaciones y posiciones laterales que se puedan dar a la cabeza de la muñeca.

65

Esta varilla pesada 12 a través de las dos piezas 10a y 10b moverá los sectores esféricos correspondientes de los párpados haciendo girar las partes esféricas 8a y 8b alrededor de los dos ejecitos formados por los clavitos 6a y 6b, para provocar el movimiento lateral de los ojos.

70

Con el fin de que el giro alrededor de estos ejes mencionados tenga una limitación exacta, se ha unido rigidamente a la pieza principal 1 una lámina o varillita 13 cuyo extremo 14 topa en el interior de la cabeza en el sitio correspondiente a la frente, cuando la muñeca se duerme, el extremo opuesto 15 con su peso 16 topa en el saliente interior 16a en la posición de los ojos abiertos.

75

Igualmente existen piezas de tope 17 y 18 para limitar el movimiento lateral de los ojos.

N O T A

80

La patente de invención que se solicita por 20 años para España y sus Colonias deberá recaer sobre: "Perfeccionamiento en mecanismos para el movimiento automático de los ojos de muñecas en todas las direcciones" de acuerdo con las siguientes,



85

REIVINDICACIONES

90

1ª.- Perfeccionamiento en mecanismos para el movimiento automático de los ojos de muñecas en todas las direcciones, caracterizado por un eje principal horizontal constituido por una parte central de eje, teniendo a ambos lados una continuación en forma de discos perforados por su centro y teniendo en sus extremos, terminales puntiagudos que sirven de elementos de sosten de dicho eje principal en cada uno de los lados interiores de la cabeza de la muñeca donde pueden girar libremente en unos cojinetes.

95

2ª.- Perfeccionamiento en mecanismos para el movimiento automático de los ojos de muñecas en todas las direcciones, según 1ª reivindicación, caracterizado porque los dos discos solidarios del eje principal están en posición horizontal cuando la cabeza de la muñeca se encuentra en posición vertical y que dichos discos tienen, cada uno una boveda de sección de esfera dirigida hacia fuera de la cuenca de los ojos practicada en la cabeza que representa los párpados, existiendo entre el disco y la boveda esférica una ranura por donde se asoman los pelos de las pestañas.

100

105

3ª.- Perfeccionamiento en mecanismos para el movimiento automático de los ojos de muñecas en todas las direcciones según 1ª y 2ª reivindicaciones, caracterizado porque en el centro del eje se encuentra una barrita que lo atraviesa formando una cruz con una prolongación superior corta y un sostén inferior mas largo que en su extremo inferior lleva un peso que tiene la tendencia de que el brazo vertical se mantenga siempre en la



110

vertical con cualquier inclinación del cuerpo, manteniendo en consecuencia los discos siempre en plano horizontal y teniendo dichos discos en su perforación central pivotes con cabezas que los atraviesan hacia abajo, pudiendo dichos pivotes girar libremente alrededor de sus ejes dentro de dichas perforaciones.

115

4^a.-Perfeccionamiento en mecanismos para el movimiento automático de los ojos de muñecas en todas las direcciones, según la 2^a y 3^a reivindicaciones, caracterizado porque los pivotes que atraviesan los discos en forma de libre giro, llevan firmemente unidos debajo de los discos unos tubitos a los cuales entran firmemente mediante pegado o adhesión, cuyos tubitos constituyen los ejes verticales de porciones esféricas en las cuales existen las pupilas de los ojos y que tienen en su lado dirigido al interior de la cabeza prolongaciones que terminan en pivotes que salen en ángulo recto hacia arriba de dichas prolongaciones, en tal forma que puedan colocarse sobre ellos, un oje en cada uno, formando parte de una barra distanciadora.

120

125

5^a.- Perfeccionamiento en mecanismos para el movimiento automático de los ojos de muñecas en todas las direcciones, según 1^a a 4^a reivindicaciones, caracterizado porque el peso del brazo vertical de la cruz solidaria del eje horizontal principal, en su movimiento de péndulo al inclinar la muñeca hacia atrás o hacia delante, arrastra consigo no solamente los discos y los casquetes de esfera representando los párpados, sino si-

130

244 197

18



- 7 -

135

multaneamente también las porciones esféricas inferiores con las pupilas y con sus prolongaciones posteriores y la barra distanciadora de dichas prolongaciones en tal forma que, simultaneamente con el movimiento basculante que provoca el "dormido" de los ojos, pueda producirse el movimiento lateral de los ojos al girar las porciones inferiores esféricas con las pupilas alrededor de los pivotes verticales como ejes debido a un peso unido a la barra distanciadora de las prolongaciones posteriores, cuando la cabeza se inclina hacia uno de los lados.

140

145

6ª.- Perfeccionamiento en mecanismos para el movimiento automático de los ojos de muñecas en todas las direcciones, según 1ª a 5ª reivindicaciones, caracterizado porque el brazo vertical que forma cruz con el eje horizontal principal, topa con su extremo inferior contra un saliente interior en la cabeza cuando se alcanza la posición de ojos abiertos.

150

7ª.- "PERFECCIONAMIENTO EN MECANISMOS PARA EL MOVIMIENTO AUTOMÁTICO DE LOS OJOS DE MUÑECAS EN TODAS LAS DIRECCIONES".

Según queda substancialmente descrito en la presente memoria que consta de siete hojas escritas a máquina por una sola cara, acompañada de sus correspondientes dibujos.

Madrid, 16 septiembre 1958.

FELIPE ROMERO GAMEZ,

P.P.

FRANCISCO GARCIA CAMBERIZO

Francisco Garcia Camberizo

244,197

18 SE

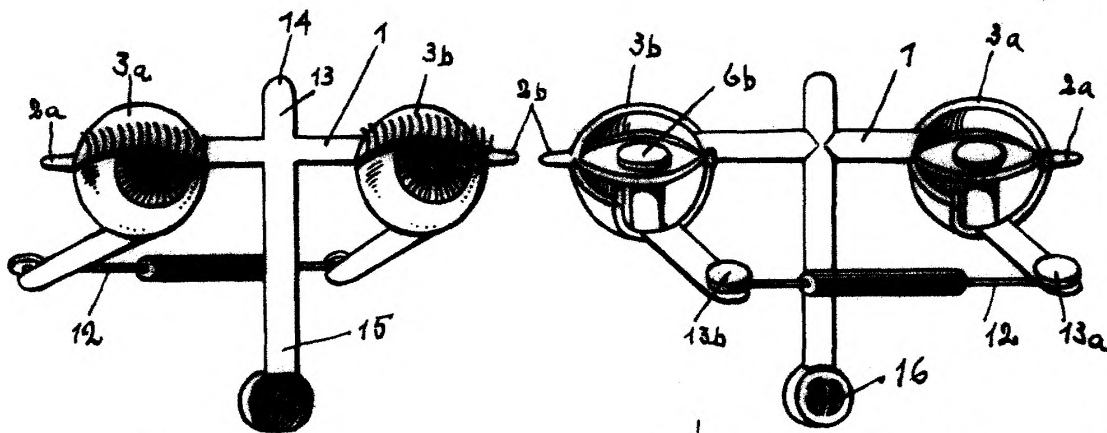
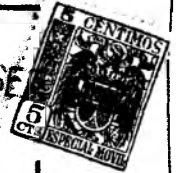


Fig. 1

Fig. 2

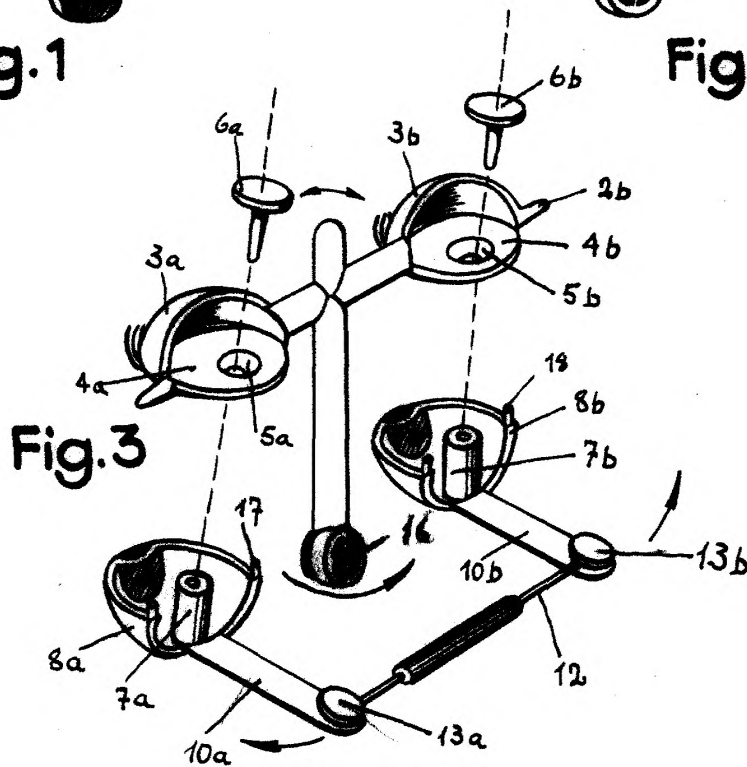


Fig. 3

MADRID, SEPTIEMBRE, 1958
FELIPE ROMERO GAMEZ
P.R.

Felipe Romero Gamez

ESCALA VARIABLE

244.197

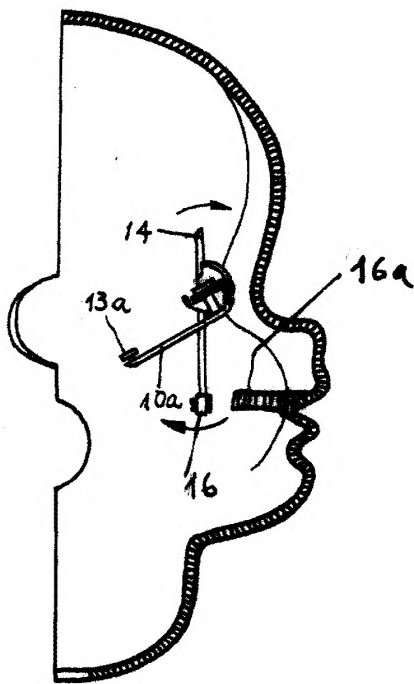


Fig. 4

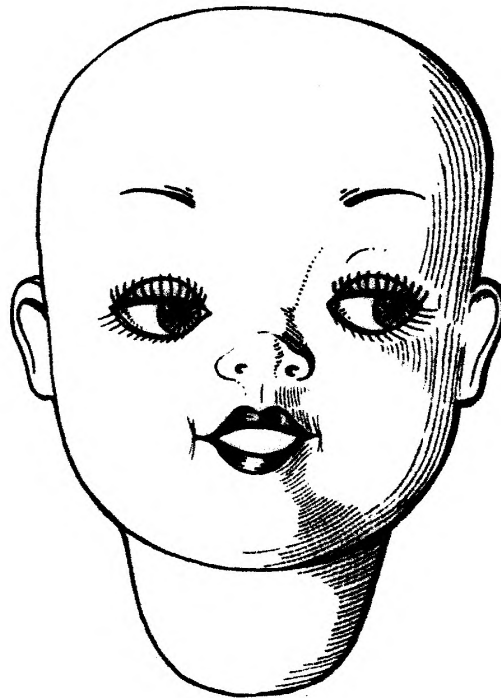


Fig. 5

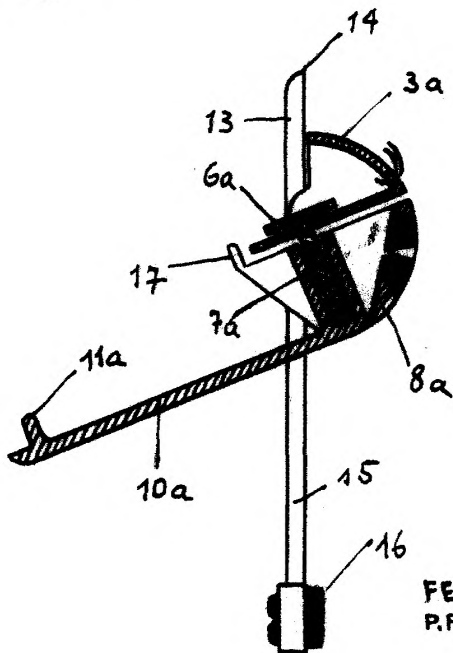


Fig. 6

MADRID, SEPTIEMBRE, 1958
FELIPE ROMERO GAMEZ
P.R.

Carb. J. J. J. J.

ESCALA VARIABLE