



ESPAÑA

MODELO DE UTILIDAD

16 NOV. 1981

(19) ES (11) NUMERO (10) Y  
 (21) (22) 257795  
 27 Abril 1981

(30) PRIORIDAD (31) NUMERO (32) FECHA (33) PAIS

(47) FECHA DE PUBLICIDAD (51) CLASIFICACION INTERNACIONAL  
 A63H 13/02

(54) TITULO DE LA INVENCIÓN  
 "ZAPATITOS MECANICOS DE JUGUETE"

(61) SOLICITANTE (S)  
 D. FRANCISCO GUILLEN NAVARRO

DOMICILIO DEL SOLICITANTE  
 Generalísimo, nº 15 - IBI (Alicante)

(72) INVENTOR (S)  
 D. FRANCISCO GUILLEN NAVARRO

(73) TITULAR (S)  
 D. FRANCISCO GUILLEN NAVARRO

(74) REPRESENTANTE  
 D. JUAN LOPEZ SANCHEZ

EXPEDIENTE: MODELO DE UTILIDAD

Titular: D. FRANCISCO GUILLEN NAVARRO

Nacionalidad: Española

Domicilio: Generalísimo, nº 15 - IBI (Alicante)

Objeto: "ZAPATITOS MECANICOS DE JUGUETE"

Prioridad:

### MEMORIA DESCRIPTIVA

5 En el cuerpo de la presente Memoria Descriptiva y con la ayuda del plano adjunto, vamos a describir las características que ofrece un nuevo y atractivo juguete, - constituido por un par de zapatitos o botitas, con un dispositivo mecánico que provoca el movimiento alternativo - en cada bota, para efectuar su avance, tal y como si estuviera caminando un usuario invisible, poseyendo las necesarias condiciones de novedad y utilidad que exige el vigente Estatuto Ley de Propiedad Industrial, para dispensar a su titular el privilegio de su exclusiva explotación industrial y comercial en España.

10

15

Como hemos puesto de manifiesto, precedentemen-  
te, se trata de un pequeño juguete, constituido por dos  
botitas o zapatos, que están unidos entre sí por una ma-  
nivela, y dotado de un mecanismo de marcha que está ubi-  
cado en el interior de uno de los zapatitos, y que al po-  
nerse en marcha el mecanismo provoca la elevación y avan-  
ce alternados de las dos botas, que de esta forma desarro-  
llan un gracioso movimiento de caminar, tanto más gracio-  
so cuanto que no existe muñeco alguno, y da la aparente  
sensación de los zapatos de un ser invisible. ∴.

20

Para facilitar la comprensión de la descrip-  
ción que seguidamente realizamos, hemos considerado oportu-  
tuno aportar una lámina de dibujos, en la que se ofrece  
un caso práctico de realización, con la natural adverten-  
cia de que esta aportación se hace a título de ejemplo y  
nunca con carácter limitativo. ∴∴∴.

25

30

La figura 1ª, nos muestra una vista frontal y  
en alzado del juguete, en tanto que la figura 2ª, consti-  
tuye una planta superior en la que el zapatito del pie -  
izquierdo sólo nos muestra lo que pudiéramos llamar base  
o suela, sin la cubierta del zapato, para mostrarnos el  
dispositivo motriz cuyo desencadenamiento produce el mo-  
vimiento de avance; la figura 3ª, nos muestra la vista -  
en planta del zapatito del pie derecho, y por último la  
figura 4ª, nos muestra la vista lateral en alzado del me-  
canismo o dispositivo de marcha del pie izquierdo.

35

40

Haciendo referencia a las precitadas figuras,  
señalamos con -1- a la botita del pie derecho y con -2-  
a la del pie izquierdo, que cubre las plataformas o sue-

las respectivas -1'- y -2'-, estando vinculados ambos zapatitos por el brazo en forma de manivela -3-, cuyo giro produce naturalmente, el alternado avance de los zapatitos, uno con respecto al otro y coadyuvando a este movimiento de avance sendos brazos que designamos con -11- y -11'-, que son solidarios del eje o manivela que vincula a los zapatitos en cuestión.

Procediendo de forma ordenada, y refiriéndonos a la figura 2ª y 4ª, vemos que el mecanismo motriz, que en este caso, lo constituye un resorte de cuerda, no visible en los dibujos, se encuentra ubicado dentro del cajetín -4-, que está situado sobre la suela o base -2'- del zapato -2-, que en este caso corresponde al pie derecho. Este mecanismo de cuerda, es accionado a través del eje -5-, que sobresale al exterior, y del pequeño cilindro moleteado o asidero -6-. Naturalmente este mecanismo de cuerda lleva un conjunto de engranajes desmultiplicadores que no son visibles en el dibujo, pero que corresponden a este tipo de mecanismos motrices comúnmente conocidos en juguetería, y cuyo mecanismo se resuelve en el eje -7-, que sale del cajetín -4-, por el lado opuesto, y comporta un diminuto piñón -8-, que por la parte inferior engrana y acciona al piñón -9-, de mayor diámetro - que es solidario del eje -10-, común a los dos zapatitos, sólo que entre ambos adopta la forma de manivela que se muestra con toda claridad en las figuras 1ª, 2ª y 3ª del plano. Este eje -10-, y ya en el interior del zapatito - del pie derecho, concluye en su extremo -10'- situado de bajo de un puente para impedir su posible desplazamiento.

70

El movimiento que desarrolla este juguete, sería imposible sin los brazos -11- y -11'-, cada uno de ellos, montado en un zapatito, en el sector del eje -10- que recae en el interior del juguete, y cuyos brazos, solidarios de dicho eje, tiene una prolongación que asoma al exterior en su giro a través de las respectivas ventanas en la base que señalamos con -12- y -12'-, y cuyo giro produce el apoyo sobre el suelo de dicho brazo, y con ello la elevación del zapato, al tiempo que avanza para cambiar a una posición más adelantada, estribando precisamente en este movimiento alternativo la gracia singular de este juguete.

75

80

Suficientemente descrita la estructura objeto de este Modelo, sólo nos resta manifestar que serán variables las circunstancias de materiales, tamaños y formas, así como la naturaleza del dispositivo de marcha, que si bien en este caso y por su reducido tamaño, se utiliza el sistema de resorte de muelle en espiral, en un tamaño mayor cabría situar, por ejemplo un dispositivo motriz con pequeño electromotor accionado a pilas. Todas estas circunstancias que son de carácter accesorio, deben considerarse incluidas dentro de este Modelo de Utilidad, siempre y cuando no afecten a su esencialidad que se detalla en la siguiente

85

90

N O T A  
 = = = =

95

Los puntos que se reivindican en el presente Modelo de Utilidad, son:

1º.- Zapatitos mecánicos de juguete, integrado por dos zapatitos o botitas, que se caracterizan porque en el interior hueco de una de ellas, dispone de un meca-

100 mismo motriz, que puede ser de resorte, accionado desde  
el exterior por un mando moleteado, y cuyo mecanismo, -  
dentro del zapatito se resuelve tras engranajes desmul-  
tiplicadores, en un pequeño piñón que ataca a otro mayor  
solidario de un eje, que fuera del zapatito y hasta pe-  
netrar en el otro, ofrece un doble ángulo recto en for-  
105 ma de manivela que vincula a ambos zapatitos, y cuyo gi-  
ro produce el avance alternado de éstos, originando la  
sensación de caminar, a la que colaboran sendos brazos  
solidarios del expresado eje y en el interior de los za-  
patos, que con una prolongación excéntrica, asoman a -  
110 través de una ventana longitudinal abierta en las res-  
pectivas bases-suelas, y que siguiendo el giro del eje  
solidario, apoyan contra el suelo produciendo la eleva-  
ción alternada del zapatito, y su traslación hacia ade-  
lante en el movimiento de avance alternativo en que se  
115 traduce el efecto cómico del juguete. Y

29.- "ZAPATITOS MECANICOS DE JUGUETE", de con-  
formidad en un todo en lo esencial y fines industriales  
a lo descrito en la precedente Memoria Descriptiva, y -  
gráficamente representado en las figuras del plano ad-  
120 junto para su mejor comprensión.

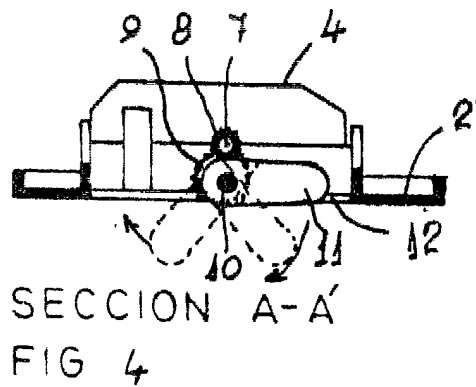
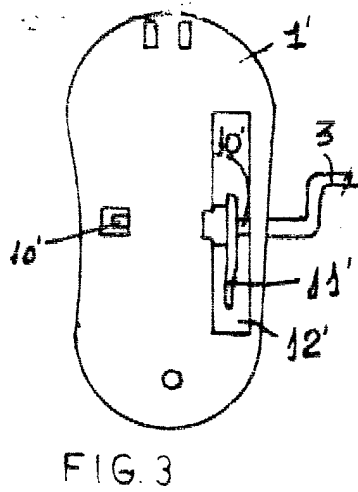
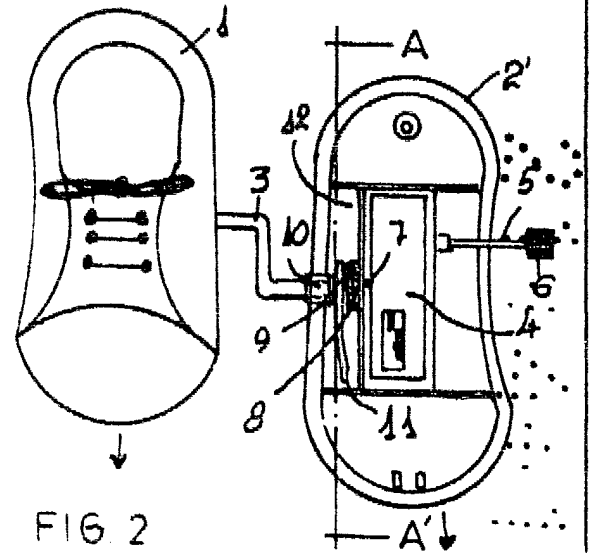
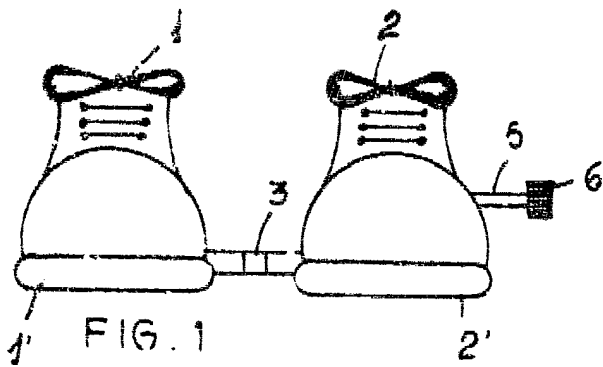
Esta Memoria consta de SEIS hojas escritas o mecanografiadas por una sola cara y a doble espacio en 120 líneas.

Valencia, 15 Abril 1.981

Por autorización del interesado.

*Juanlope*





ESCALA VARIABLE  
MADRID ABRIL 1981  
P A

*Francisco Guillen*