



8 MAR

265484

265484

MEMORIA DESCRIPTIVA

que se acompaña a la solicitud de una

PATENTE DE INVENCION

por VEINTE años en España, por " SISTEMA DE ARTICULACIONES Y DE JUNTAS FLEXIBLES APLICABLES A JUGUETES "

a favor de

Andre Robert JULIEN

domiciliado en 15, rue Ernest Barthe, CASTRES (Tarn) FRANCIA

Inventor: El solicitante de nacionalidad francesa.

Prioridad múltiple, de las Solicitudes de la Patente Francesa nº 1.250.391 del 8 de Marzo de 1960, y de la Solicitud del Certificado de Adición frances nº 853.292 del 20 de Febrero de 1961.

265484 MAR 1908



5

Esta invención se relaciona especialmente con un juguete caracterizado porque comprende una o varias articulaciones o juntas flexibles de cualesquiera formas y dimensiones que enlazan entre sí las diferentes partes del juguete, lo que permite su movimiento gracias a la movilidad de cada una de las partes constitutivas con relación a las otras partes, pudiendo modificarse la fuerza y la dirección de los movimientos transmitidos a una de las partes mediante las citadas articulaciones flexibles que enlazan entre sí a las diversas partes.

10

Según otra característica de la invención, el juguete está provisto de ruedas de ejes excéntricos.

Según otra característica de la invención, la excentricidad es diferente entre cada una o varias de las ruedas de un mismo juguete.

15

Según otro modo de realización del invento, los objetos o juguetes dotados de articulaciones flexibles se presentan en forma de una vejiga inflable.

Un juguete conforme a la invención se halla representado a título de ejemplo no limitativo en los dibujos adjuntos, en los que:

20

La figura 1 representa una vista frontal del juguete conforme a la invención.

La figura 2 es una vista inferior de la figura 1.

La figura 3 representa dos partes de un objeto hueco enlazadas entre sí por una articulación flexible que forman cuerpo con el objeto propiamente dicho.

25

La figura 4 es una vista en sección de una articulación flexible con perfil hueco rectangular.

La figura 5 representa una articulación flexible llena de perfil circular.

La figura 6 representa una articulación flexible hueca de plegado en acordeón.

30

La Figura 7 representa en sección un objeto constituido por una parte llena.

265484 8 MAR.



La figura 8 representa un juguete constituido por varias partes.

La figura 9 representa un juguete estilizado montado sobre ruedecillas y movido por articulaciones flexibles.

5 La figura 10 representa un juguete que está formado por una vejiga.

La figura 11 representa una vejiga que comprende juntas o articulaciones.

10 Las dos partes de un objeto hueco 2_1 y 2_2 están enlazadas entre sí por una articulación flexible I que forma cuerpo con el objeto propiamente dicho (figura 3).

En la figura 3 se ilustran algunas de las posiciones de la articulación flexible I y de las partes huecas 2_1 y 2_2 que están unidas a aquella, con trazados gruesos, finos y discontinuos.

15 La figura 4 es una vista en sección de la misma articulación flexible I de perfil hueco rectangular, cuya mayor dimensión corresponde a la anchura de las dos partes del objeto que la misma enlaza.

20 Las dimensiones o proporciones de las articulaciones son evidentemente muy variables y sus modificaciones cambian el coeficiente de flexibilidad o de elasticidad de la articulación y por consiguiente la intensidad de los movimientos transmitidos.

También se puede obtener una mayor flexibilidad de la articulación en un punto preciso de ésta última estrechando o modificando de cualquier forma su perfil en este punto determinado, lo que equivale a decir que son aceptables como articulaciones perfiles irregulares.

25 La figura 5 representa una articulación flexible llena de perfil circular 3 que enlaza a dos partes diferentes de un juguete: una parte hueca cilíndrica 3_2 y una parte llena cúbica 3_1 . Los movimientos que tal articulación flexible transmite pueden ser de flexión lateral e igualmente de torsión.

30 La figura 6 representa una articulación flexible hueca de plegado



265484 MAR 6

en acordeón 4 que enlaza a dos partes de un objeto 4: una parte hueca 4₁ que forma cuerpo con la articulación y una parte llena 4₂ sobre la cual va fijado en 4₃ un extremo de la citada articulación. Tal tipo de articulación, cuya sección es evidentemente variable de forma y dimensiones, permite movimientos en todas las sentidos, incluyendo la aproximación o apartamiento de las dos partes del objeto que ella enlaza.

La figura 7 representa en sección un objeto constituido por una parte llena de cualquier material 5, sobre la que va atomillada una articulación flexible llena de perfil variable 5₁ adaptable en un hueco o alojamiento dispuesto en otra parte del objeto 5₃, cuya parte puede ser igualmente de un material cualquiera.

La figura 8 representa un juguete constituido por varias partes: una de tejido relleno 6 enlazado: 1) a otra parte de igual naturaleza 6₁ por una articulación flexible de tejido plastificado 6₂ cosido a las dos partes que enlaza; y 2) una parte hueca 7 con la que forma cuerpo una articulación flexible llena 7₁ cuya forma permite el enlace por encolado, remachado u otro sistema, con la pieza 6₁.

La figura 9 representa un juguete estilizado montado sobre ruedecillas y movido por articulaciones flexibles. La cabeza 8 está enlazada a la primera parte del cuerpo 9 por una articulación flexible hueca 8₁ cuya forma y posición permiten moverse en sentido vertical a la cabeza del animal figurado. Las dos partes principales del cuerpo 9 y 10, están enlazadas entre sí por una articulación flexible hueca 9₁ de perfil circular que permite movimientos de torsión. La cola 11 está enlazada a la parte 10 por una articulación flexible llena 11₁ de forma aplanada que favorece los movimientos de translación lateral.

La excentricidad de cada una de las tres ruedecitas 12, 13 y 14 es diferente y la ruedecita 15 tiene su eje perfectamente centrado. La estabilidad del conjunto en movimiento es posible gracias a las articulaciones flexibles y más particularmente a la articulación 9₁ que enlaza las dos partes principales 9 y 10.

265484



5 A título puramente indicativo, un juguete del tipo representado en la figura 9 puede realizarse mediante un moldeado monopieza en látex natural o sintético en un molde apropiado y según las técnicas conocidas del moldeado por absorción en moldes de yeso o del moldeado por termo-sensibilización en moldes metálicos. Naturalmente, la invención no se limita a este medio de producción y es compatible con cualesquiera otros procedimientos de fabricación adaptados a los diversos materiales que pueden utilizarse para su realización.

10 Por otra parte, se introduce una vejiga (figuras 10 y 11) inflable 1 en un revestimiento 2 que puede ser la felpa de un oso, como en el ejemplo representado. La vejiga 1 comprende unas juntas estrechadas 1₁, 1₂, 1₃ y 1₄ que forman unas charnelas flexibles, permitiendo estas articulaciones a las partes que se encuentran enlazadas a ellas el moverse fácilmente en todos los sentidos, cosa que sería imposible con una vejiga inflada que no tuviese estas juntas o articulaciones estrechadas. En el ejemplo anterior se puede conseguir que el oso representado efectúe los mismos movimientos que con un oso articulado de tipo clásico gracias a las juntas 1₁, 1₂, 1₃ y 1₄.

15 En efecto, las articulaciones o juntas, por estar constituidas por partes estrechadas, no se inflan; además, pueden alojar un dispositivo que permita emitir sonidos a cada movimiento.

20 La vejiga 1 está constituida de caucho, latex natural o sintético, material plástico, pieles de animales curtidas e impermeabilizadas, tejidos enlucidos o cualquier otro material análogo impermeable, monopieza o nó.

25 El perfil, forma y longitud de las articulaciones constituidas por las partes estrechadas de las vejigas inflables pueden variar evidentemente en función de la dirección o de la amplitud de los movimientos que se deseen obtener cuando se infla la vejiga.

30 La vejiga inflable 1 puede realizarse igualmente a partir de lá-



265484

minas de cloruro de polivinilo u otros materiales plásticos soldados, y en este caso, puede utilizarse sin revestimiento, como por ejemplo los salvavidas en forma de animales de plástico soldado e inflables.

REIVINDICACIONES

5 En resumen, la Patente de Invención que se solicita recaerá sobre las reivindicaciones siguientes:

10 1ª.- SISTEMA DE ARTICULACIONES Y DE JUNTAS FLEXIBLES APLICABLES A JUGUETES, caracterizado porque una o varias articulaciones o juntas flexibles poseen formas y dimensiones cualesquiera y enlazan a las diferentes partes de los juguetes, lo que permite su movimiento gracias a la movilidad de cada una de las partes constitutivas con relación a las otras partes, pudiendo modificarse la fuerza y dirección de los movimientos transmitidos a una de las partes mediante las citadas articulaciones flexibles que enlazan a dichas partes.

15 2ª.- Sistema, según la reivindicación 1ª, caracterizado porque comprende ruedas de ejes excéntricos.

3ª.- Sistema, según la reivindicación 1ª y la 2ª, caracterizado porque la excentricidad es diferente entre cada una o varias de las ruedas de un mismo juguete.

20 4ª.- Sistema, según las reivindicaciones 1ª a 3ª, caracterizado porque las ruedas excéntricas y las centradas están aparejadas.

5ª.- Sistema, según la reivindicación 1ª, caracterizado porque las articulaciones flexibles se realizan en el moldeado del objeto o del juguete propiamente dicho.

25 6ª.- Sistema, según la reivindicación 1ª, caracterizado porque las juntas o articulaciones flexibles son fabricadas separadamente del objeto o juguete y seguidamente unidas a éste.

30 7ª.- Sistema, según la reivindicación 1ª, caracterizado porque un lado de la articulación es solidario del objeto o juguete, adaptándose el otro extremo a otra parte de este objeto o a un accesorio de éste último.



265484

8 MAR. 1961

8ª.- Sistema según las reivindicaciones 1ª a 7ª, caracterizado porque las juntas o articulaciones flexibles comprenden un plegado en acordeón.

5

9ª.- Sistema según la reivindicación 1ª, caracterizado porque los objetos o juguetes dotados de articulaciones flexibles se presentan en forma de una vejiga inflable.

10ª.- Sistema, según las reivindicaciones 1ª a 9ª, caracterizado porque se introduce una vejiga en un revestimiento que se presenta en forma de objetos o juguetes diversos.

10

11ª.- Sistema, según las reivindicaciones 1ª, 9ª y 10ª, caracterizado porque la vejiga se utiliza sin el revestimiento y se presenta entonces en forma de objetos o juguetes diversos.

15

12ª.- Sistema, según las reivindicaciones 1ª y 9ª a 11ª caracterizado porque las articulaciones o juntas flexibles comprenden un dispositivo que permite la emisión de sonidos.

13ª.- Se reivindica por último como objeto sobre el que ha de recaer la Patente de Invención que se solicita: " SISTEMA DE ARTICULACIONES Y DE JUNTAS FLEXIBLES APLICABLE A JUGUETES ".

20

Todo conforme se reivindica y describe en la presente memoria que consta de siete páginas mecanografiadas y dibujos adjuntos.

Madrid, 8 de Marzo de 1961

ALFONSO UMERIA

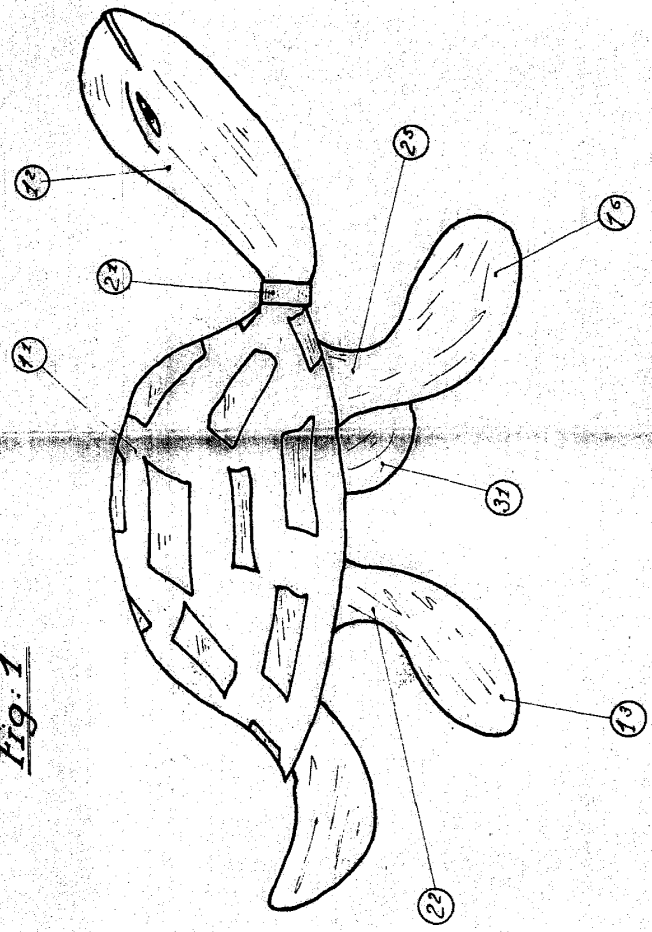
25

30

265484



Fig. 1



ESCALA VARIANTE
MADRID, 8 DE MARZO DE 1961
HUFONER/ONGRIA

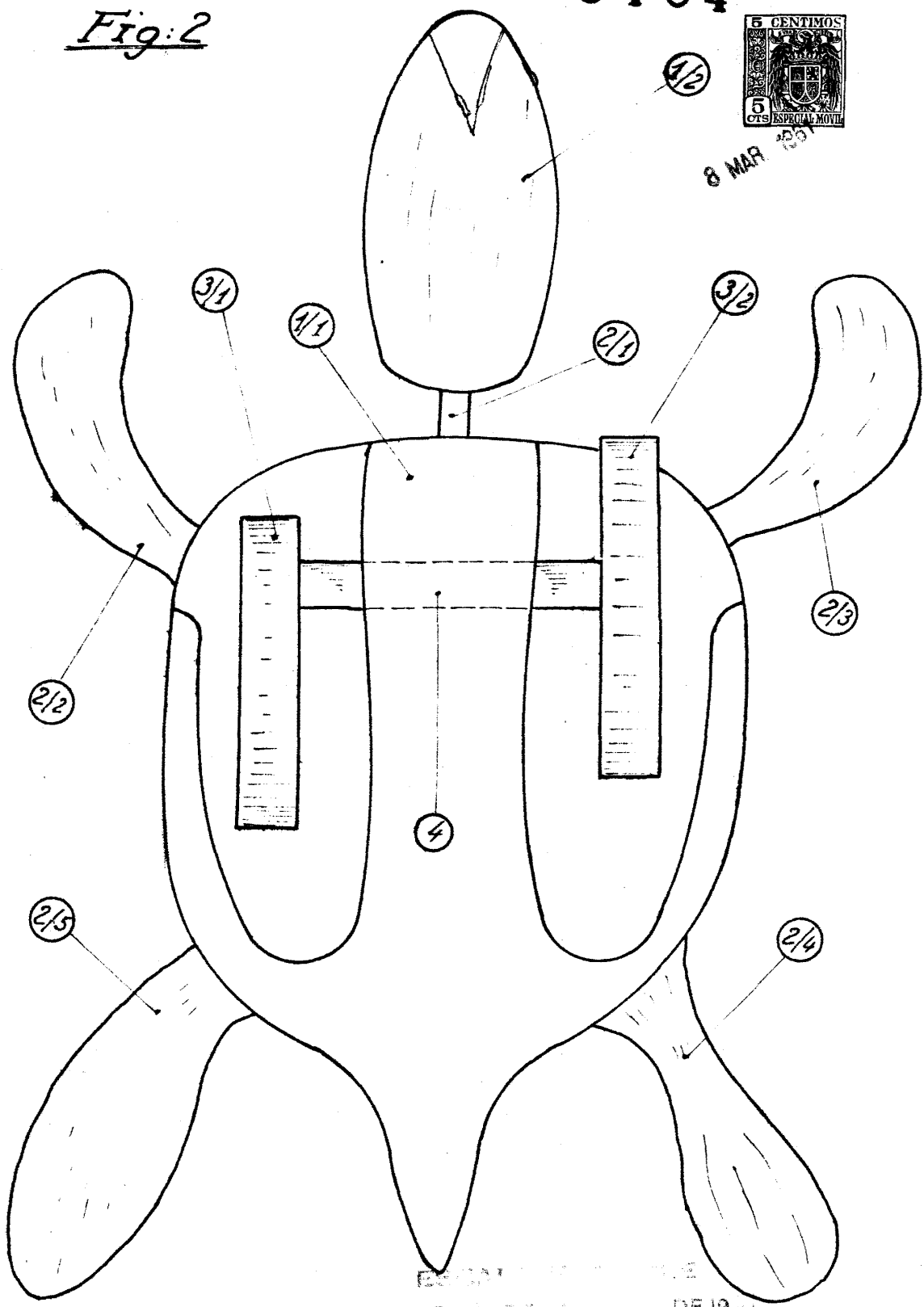
Vertical text on the right edge of the page, likely a scanning artifact or document reference.

265484

Fig:2



8 MAR 1901



BOLETA DE PATENTES DE ESPAÑA
MADRID, 8 DE MARZO DE 1901
ALFONSO UNGRIA

Alfonso Ungria

265484



8 MAY 1902

Fig. 3

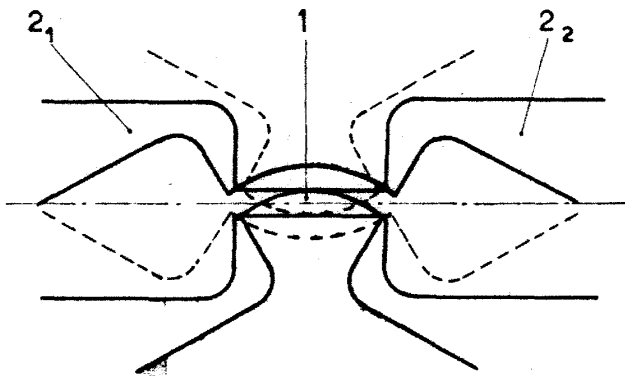


Fig. 4

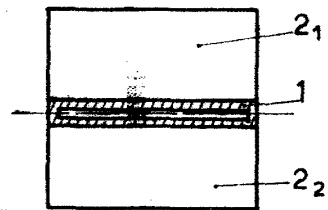


Fig. 5

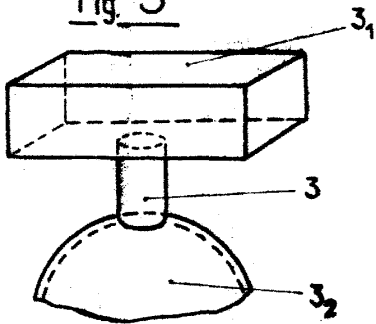
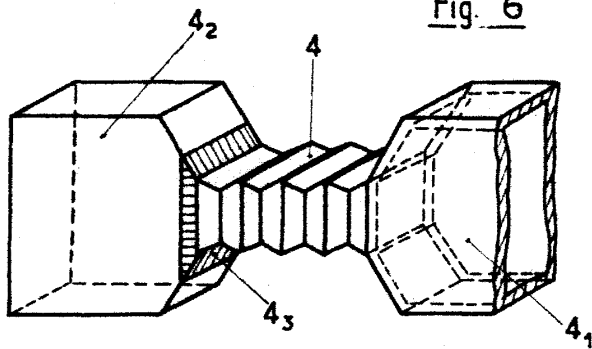


Fig. 6



DE 1902

ALFONSO UNGRIA

265484



8 MAR 1961

Fig. 7

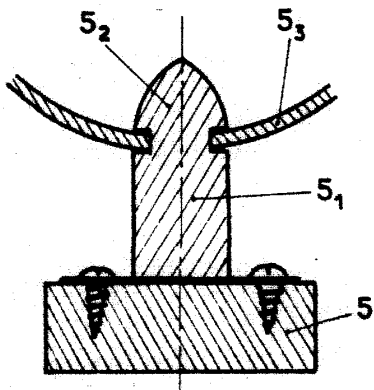


Fig. 8

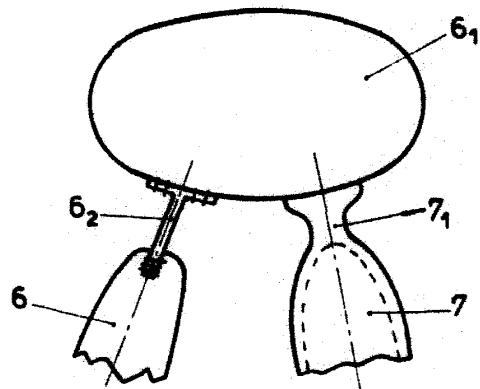
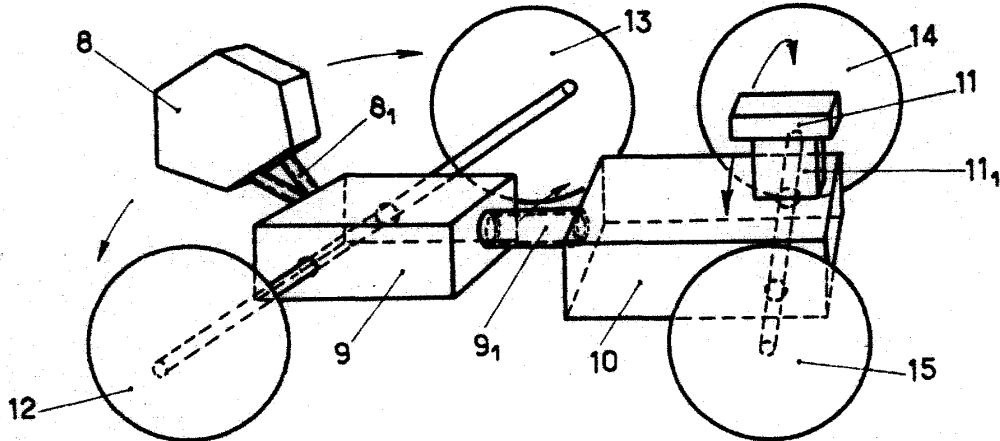


Fig. 9

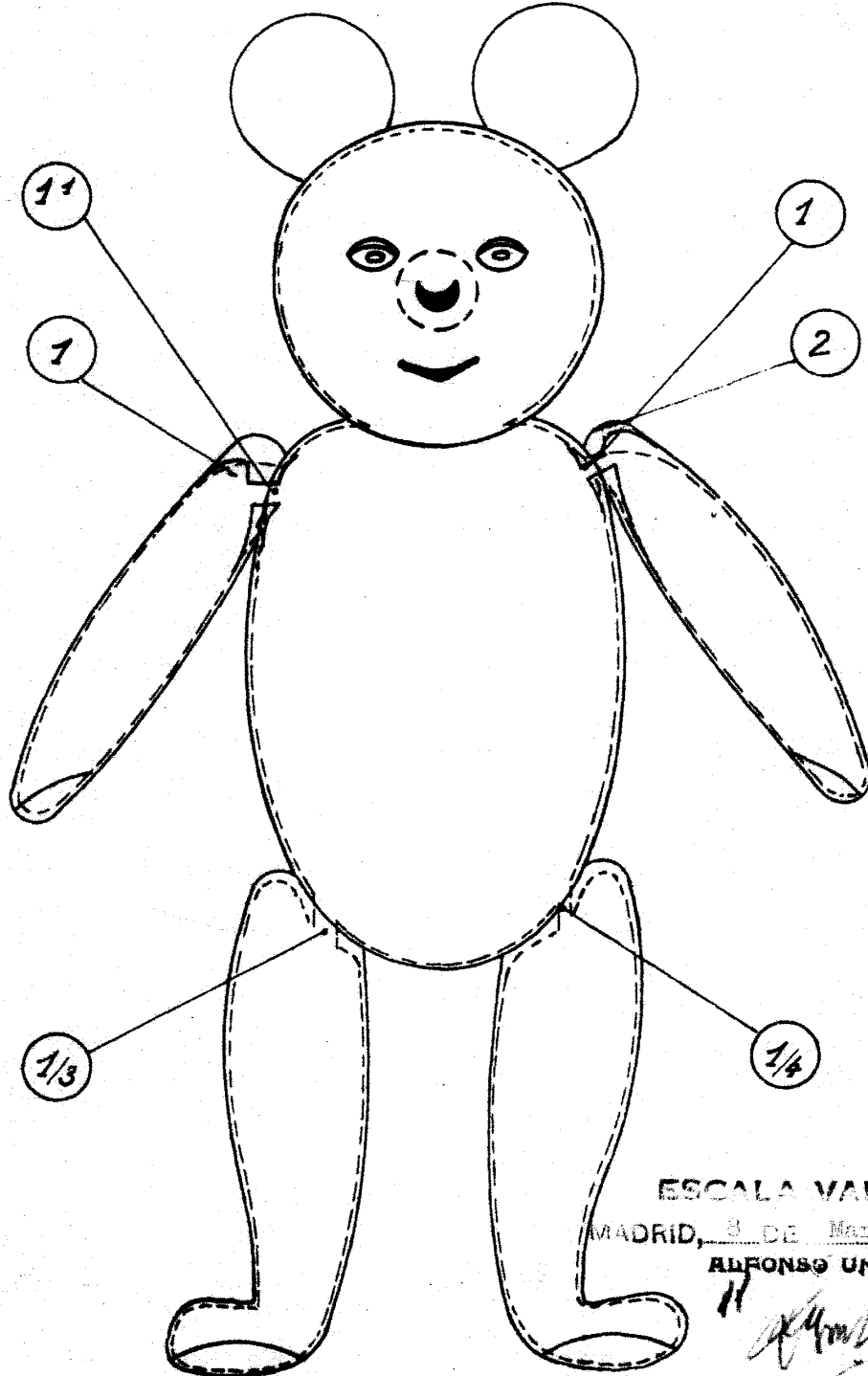


MADRID, 8 DE MARZO DE 1961

ALFONSO UNGRIA

Fig. 10

265484



ESCALA VARIABLE

MADRID, 8 DE Marzo DE 1961

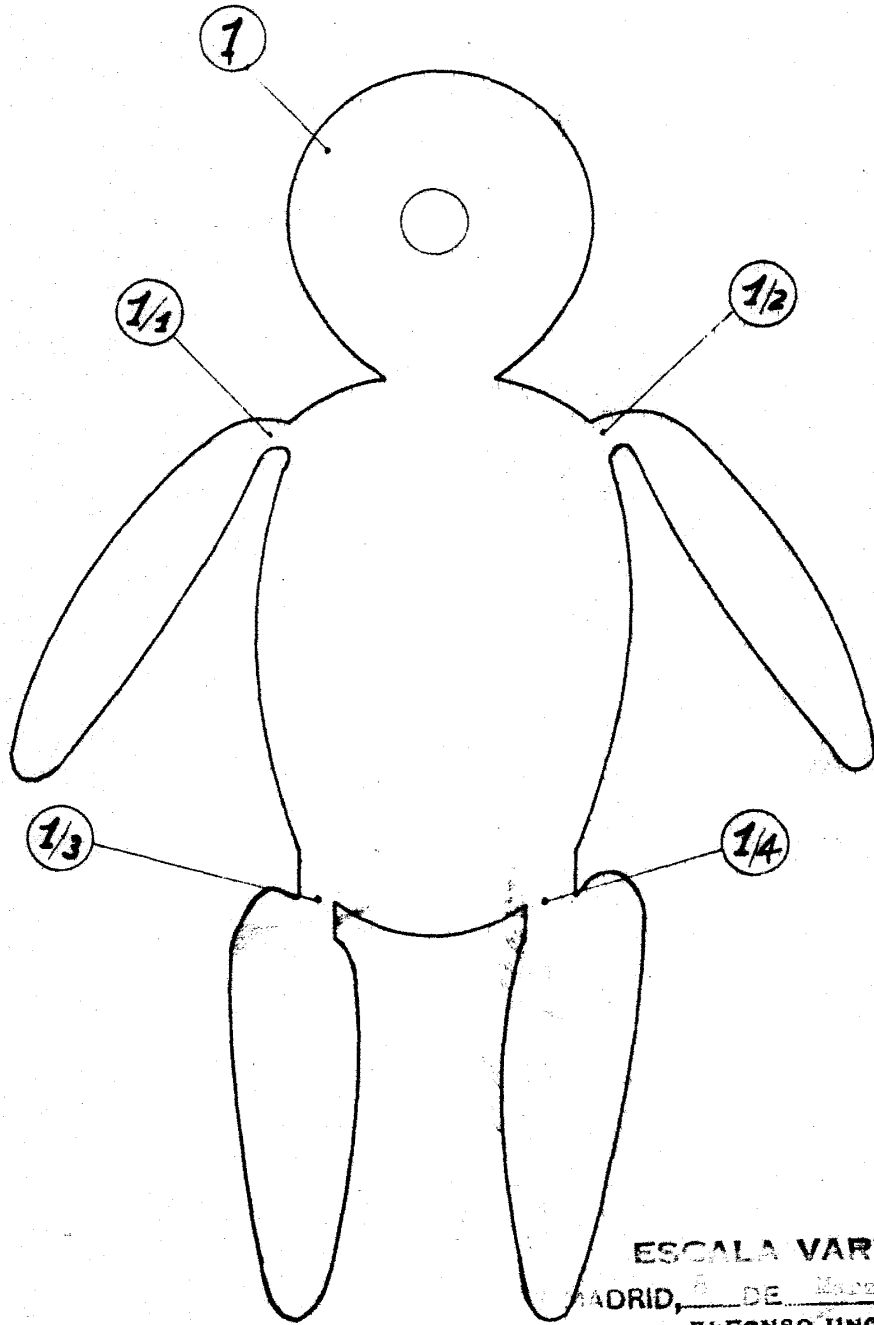
ALFONSO UNGRIA

Fig: 11

265484



8 MAR



ESCALA VARIABLE

MADRID, 5 DE MARZO DE 1961

ALFONSO UNGRIA