



ES

11  
21  
22

|                       |         |
|-----------------------|---------|
| NUMERO                | 285.372 |
| FECHA DE PRESENTACION | 13.3.85 |

Y

MODELO DE UTILIDAD

16 DIC. 1985

|                 |           |          |         |
|-----------------|-----------|----------|---------|
| 30 PRIORIDADES: | 31 NUMERO | 32 FECHA | 33 PAIS |
|-----------------|-----------|----------|---------|

|                        |  |
|------------------------|--|
| 47 FECHA DE PUBLICIDAD | 51 CLASIFICACION INTERNACIONAL<br>A63H 13/04 |
|------------------------|--|

|  |
|--|
| 54 TITULO DE LA INVENCIÓN<br>ROBOT DE JUGUETE TRANSFORMABLE EN VEHICULO CABALGABLE |
|--|

|   |
|---|
| 71 SOLICITANTE (S)<br>MOLTO Y CIA, S.A. |
|---|

|  |
|--|
| DOMICILIO DEL SOLICITANTE<br>Roncesvalles, 18 IBI (Alicante) |
|--|

|                  |
|------------------|
| 72 INVENTOR (ES) |
|------------------|

|                 |
|-----------------|
| 73 TITULAR (ES) |
|-----------------|

|  |
|--|
| 74 REPRESENTANTE<br>D. BERNARDO UNGRIA GOIBURU |
|--|

ASM

1 El Estatuto vigente sobre Propiedad Industrial, de  
26 de Julio de 1929, en su texto refundido publicado el 30  
de Abril de 1930, establece los caracteres de patentabili-  
dad de las invenciones de tipo industrial que tienen por  
5 objeto obtener ventajas sobre lo ya conocido, admitiendo  
por consiguiente como patentables, las nuevas máquinas, a-  
paratos, instrumentos, procesos de fabricación, etc. La am-  
plitud de conceptos previstos como patentables, ha llevado  
al legislador a aclarar (Artº. 46) que la enumeración con-  
10 tenida en dicho cuerpo legal es puramente enunciativa y no  
limitativa, haciéndola extensiva incluso a los descubrimien-  
tos de tipo científico (Artº. 47).

El Decreto de 26 de Diciembre de 1947, recogiendo  
la Orden de 18 de Noviembre de 1935, confirma el criterio  
15 legal de que también serán patentables los instrumentos, ob-  
jetos, o partes de los mismos, que aporten a la función a  
que son destinados, un beneficio o efecto nuevo, y en defi-  
nitiva que constituyan una mejora sustancial sobre lo ante-  
riormente conocido.

20 Pues bien, a tenor de lo expuesto, y en base al ar-  
ticulado que recoge los conceptos expresados, debe conside-  
rarse, que la invención a que se refiere la presente memo-  
ria, constituye una novedad industrial, con características  
y ventajas que la hacen merecedora del privilegio de explo-  
25 tación exclusiva que por ella se solicita, premiando así  
los méritos de quien aporta a la industria del país una me-  
jora efectiva y precisamente comprendida entre las enuncia-  
das por la Ley como patentables. (Arts. 46 y 47 en relación  
con el 171, en su nueva redacción afectada por la Orden de  
30 18 de Noviembre de 1.935).

1                   Esta solicitud se refiere a un robot de juguete transformable. Más concretamente versa sobre un robot de juguete transformable en vehículo cabalgable según la idea de articular una estructura de robot de modo que pueda pasar en parte desde una posición vertical hasta otra posición horizontal apoyada sobre elementos rodantes, actuando, en este caso, como una cabalgadura.

5  
10                   Para conseguir dicho resultado, el robot de juguete que se solicita está constituido por tres cuerpos articulados entre sí, comprendiendo uno de ellos una carcasa a modo de base amplia de cuya parte inferior sobresalen elementos de rodadura suficientes para el posicionamiento vertical del conjunto en su forma de robot, teniendo este cuerpo la parte superior ahorquillada.

15                   En la citada horquilla se articula el segundo cuerpo que es una pieza paralelepípedica que tiene una de sus caras mayores y una de las menores abiertas teniendo una articulación en las paredes adyacentes al hueco, para unirse a la tercera parte o cuerpo del robot.

20                   Dicho tercer cuerpo es una pieza central provista de dos extensiones laterales, a modo de los brazos típicos de un robot primario, y en la parte alta una extensión a modo de cabeza, giratoria sobre el cuello, teniendo en el lado opuesto a la misma un tren de rodadura, cubierto por el frente por una placa que oculta dicho tren cuando en la posición de robot se introduce dentro del hueco del cuerpo intermedio.

25  
30                   Las articulaciones de los tres cuerpos permiten la formación de un vehículo cabalgable apoyado sobre los trenes de rodadura del primer y tercer cuerpos, o dispo

1 nerlas verticales en forma de robot, en cuya posición se -  
apoya solamente sobre los elementos de rodadura de la pieza-  
base, estando previstos elementos de posicionamiento a pre-  
sión para estabilizar las dos posiciones.

5 La descripción de las dos hojas de planos que  
acompañan a la presente memoria ayudará a una más clara in-  
terpretación de la idea expuesta. La figura 1ª corresponde  
a una vista esquemática, en lazado frontal. del robot de ju-  
10 guete transformable que se solicita. Como puede observarse  
está constituido por tres cuerpos 1, 2 y 3 articulados en-  
tre sí por 4 y 5, de los cuales el cuerpo 1 es una carcasa  
de cuya parte interior sobresalen elementos de rodadura 6,  
que posicionan verticalmente al robot. Dicho cuerpo 1 tiene  
15 la parte superior 7 en forma ahorquillada y recibe articula-  
damente por 4 al cuerpo 2.

El cuerpo 2 es una especie de tronco paralele-  
pipédico abierto por el frente y por abajo. A través de sus  
paredes laterales 8 se articula a la tercera parte 3 del ro-  
bot que está provista de brazos 9 y de una cabeza 10 girato-  
20 ria sobre el cuello 11. La cabeza 10 presenta vástagos late-  
rales 12 extraíbles que actúan como empuñaduras en la trans-  
formación del robot.

La figura 2ª es una vista esquemática, en al-  
zado lateral, de uno de los brazos del robot. Se observa que  
25 está constituido mediante una estructura en aspa 9 a modo  
de pinza resguardada por una carcasa 13, la cual dispone de  
un orificio 14 sobre el eje de articulación que enlaza los  
cuerpos 2 y 3 del robot.

30 La figura 3ª corresponde a una vista esquemá-  
tica, en alzado lateral del segundo cuerpo del robot, en

1 la que se muestra que dicho cuerpo 2 está abierto por la ca  
ra mayor que corresponde al frente, por la cara menor supe-  
rior y tercio superior de cara posterior, presentando en la  
pared adyacente 8, sendos orificios 4 y 5 por los que se ar-  
5 tricula, respectivamente, a la base 1 y al cuerpo superior  
3, teniendo sobre la base 1 el radio de giro indicado por -  
las flechas.

La figura 4ª representa una vista esquemática,  
en alzado lateral, del tercer cuerpo del robot. Este cuerpo  
10 3, sobre el cual se sitúa la cabeza 10, tiene un tren de ro-  
dadura 15, cubierto por el frente por una placa 16 que lo  
oculta, cuando en la posición de robot, se introduce en el  
hueco del cuerpo intermedio 2, teniendo el tren de rodadura  
15, respecto del cuerpo 3, el radio de giro indicado por -  
15 las flechas.

La figura 5ª es una vista lateral, a corte es-  
quemático, del primer cuerpo del robot, en el cual se inclu-  
yen elementos de rodadura 6 para sustentación del robot y  
orificios 17 componentes de la articulación 4 entre dicho  
20 cuerpo 1 y el cuerpo intermedio 2. Ambos cuerpos 1 y 2 dis-  
ponen de elementos 18 de posicionamiento para estabilizar  
las posiciones de giro.

La figura 6ª refleja una vista esquemática,  
en alzado lateral, del robot posicionado verticalmente en  
25 la cual se muestran las dos posiciones de giro, indicadas  
mediante flechas, que corresponden respectivamente a la ca-  
beza 10 respecto del cuerpo 2, al tren o rodadura 15 res-  
pecto del propio cuerpo 2 y a la pieza de base 1 respecto  
del cuerpo intermedio 2. El tren de rodadura 15 aparece  
30 oculto por la placa 16, cuando en esta posición de robot

1 ocupa el hueco del cuerpo intermedio 2.

La figura 7ª corresponde a una vista frontal seccionada del acoplamiento entre el cuerpo 3 y el 2. Se observa que en el cuerpo 3 se encuentra ubicado el tren de rodadura 15 que está acoplado a su vez en una carcasa 19 que forma parte de la cabeza 10 y que en su interior lleva un vástago 20 desplazable verticalmente contra el resorte 21.

El vástago 20 presenta solidariamente una cruceta 22 cuyos brazos 23 determinan el posicionamiento elástico a  $90^\circ$ , 24, del cuerpo 3 respecto al cuerpo 2, para poder formar la cabalgadura.

La figura 8ª muestra una sección lateral del cuerpo 3, apreciándose en ella como la cruceta 22 sale a través de la carcasa 19 con una holgura que permite el giro de la cabeza 10 y al propio tiempo la orientación o dirección del tren 15.

Se vé asimismo como la carcasa 19 presenta acoplada frontalmente la placa 16 que oculta el tren de rodadura 15.

Por último la figura 9ª representa una vista esquemática, en alzado lateral, del robot transformado en vehículo cabalgable, en la que se muestra que dicha transformación queda establecida mediante el giro del cuerpo de base 1 respecto del cuerpo intermedio 2 y por el giro del cuerpo superior 3 respecto del cuerpo intermedio 2, lo que determina la proyección de la cabeza 10 hacia atrás y la emergencia del tren de rodadura 15. En estas condiciones, el cuerpo intermedio 2 adopta una posición horizontal y la cabeza 10 y el cuerpo de base 1 una posición vertical, con

1 la que queda resuelta la cabalgadura, sometiendo opcional-  
mente a los brazos 9 a un giro de  $180^{\circ}$ .

5 En dicha representación esquemática se puede  
apreciar el acoplamiento elástico de posicionamiento entre  
cruceta 22 y los encajes 24 a  $90^{\circ}$  que aseguran la estabili-  
dad del cuerpo 2 como cabalgadura en este caso representa-  
da, o como robot en las figuras 1ª y 6ª.

10 Se deducirá de la descripción que antecede que  
la construcción industrial del robot solicitado reúne en su  
estructura la serie de ventajas que se derivan de su capaci-  
dad de ser transformado en un vehículo de juguete que, al  
15 permitir su cabalgamiento, modifica la concepción convencio-  
nal de los robots para la práctica de los juegos infantiles  
y le otorga una utilidad y un beneficio o efecto nuevo en  
la función a que se destina.

20

25

30

1 Hecha la descripción a que se refiere la memoria  
que antecede, es preciso insistir en que los detalles de  
realización de la idea expuesta, pueden variar, es decir,  
que pueden sufrir pequeñas alteraciones, basadas siempre  
5 en los principios fundamentales de la idea, que son en esen-  
cia los que quedan reflejados en los párrafos de la descrip-  
ción hecha. En efecto, el Artículo 48 del Estatuto vigente  
sobre Propiedad Industrial, establece como no patentables,  
en su apartado tercero, "los cambios de forma, dimensiones,  
10 proporciones y materias de un objeto ya patentado" fijando  
así el criterio del legislador en el sentido de que paten-  
tada una idea que pueda dar lugar a una realidad práctica  
e industrializable, nadie podrá apoyarse en ella para, a  
pretexto de haber introducido ligeras modificaciones, pre-  
15 sentarla como nueva y propia.

Este principio, en cuanto al alcance de la protec-  
ción del objeto patentado se refiere, se halla confirmado  
por numerosas Sentencias del Tribunal Supremo, y entre -  
ellas, como más terminantes, en las de fechas 16 de octubre  
20 de 1954, 23 de enero de 1959, 20 de marzo de 1964 y otras.

Establecido el concepto expresado, en cuanto a la  
amplitud que debe darse a la protección solicitada, se re-  
dacta a continuación la Nota de Reivindicaciones, de acuer-  
do con lo que se establece en el último párrafo del apar-  
tado tercero del Artículo 100 de la Ley, sintetizando así  
25 las novedades que se desean reivindicar:

#### NOTA DE REIVINDICACIONES

En resumen, el privilegio de explotación exclusi-  
va que se solicita, recaerá sobre las reivindicaciones si-  
guientes:

1 1.- ROBOT DE JUGUETE, TRANSFORMABLE EN VEHICU  
LO CABALGABLE, caracterizado por estar constituido por tres  
cuerpos articulados entre sí, comprendiendo uno de ellos -  
una carcasa a modo de base amplia de cuya parte inferior, so  
5 bresalen elementos de rodadura suficiente para el posiciona  
miento vertical del conjunto en su forma de robot, teniendo  
la parte superior ahorquillada para recibir articulada a la  
segunda pieza que es un cuerpo paralelepípedo, que tie-  
ne sus caras mayores y una de las menores parcialmente  
10 abiertas y está articulado por las paredes adyacentes al -  
hueco a la tercera pieza que está constituida por un cuerpo  
central provisto de dos extensiones laterales a modo de los  
brazos típicos de un robot primario, y en la parte alta una  
extensión a modo de cabeza, giratoria sobre el cuello, te-  
15 niendo en el lado opuesto a la misma un tren de rodadura,  
cubierto por el frente por una placa que oculta dicho tren  
cuando, en la posición de robot se introduce dentro del hue  
co de la pieza intermedia. permitiendo las articulaciones  
de los tres cuerpos la formación de un vehículo cabalgable  
20 apoyado sobre los trenes de rodadura de la primera y terce-  
ra piezas, o disponerlas verticales en forma de robot, en  
cuya posición se apoya solamente sobre los elementos de ro-  
dadura de la primera pieza; estando previstos elementos de  
posicionamiento a presión para estabilizar las dos posicio-  
25 nes.

2.- Se reivindica por último como objeto so-  
bre el que ha de recaer el modelo de utilidad que se solici  
ta: ROBOT DE JUGUETE, TRANSFORMABLE EN VEHICULO CABALGABLE.

---

1

Todo conforme queda descrito y reivindicado en la presente memoria descriptiva que consta de diez páginas mecanografiadas y dibujos adjuntos.

5

Madrid, 13 de Marzo de 1985  
BERNARDO UNGRIA  
P.P.

10

15

20

25

30

FIG. 1

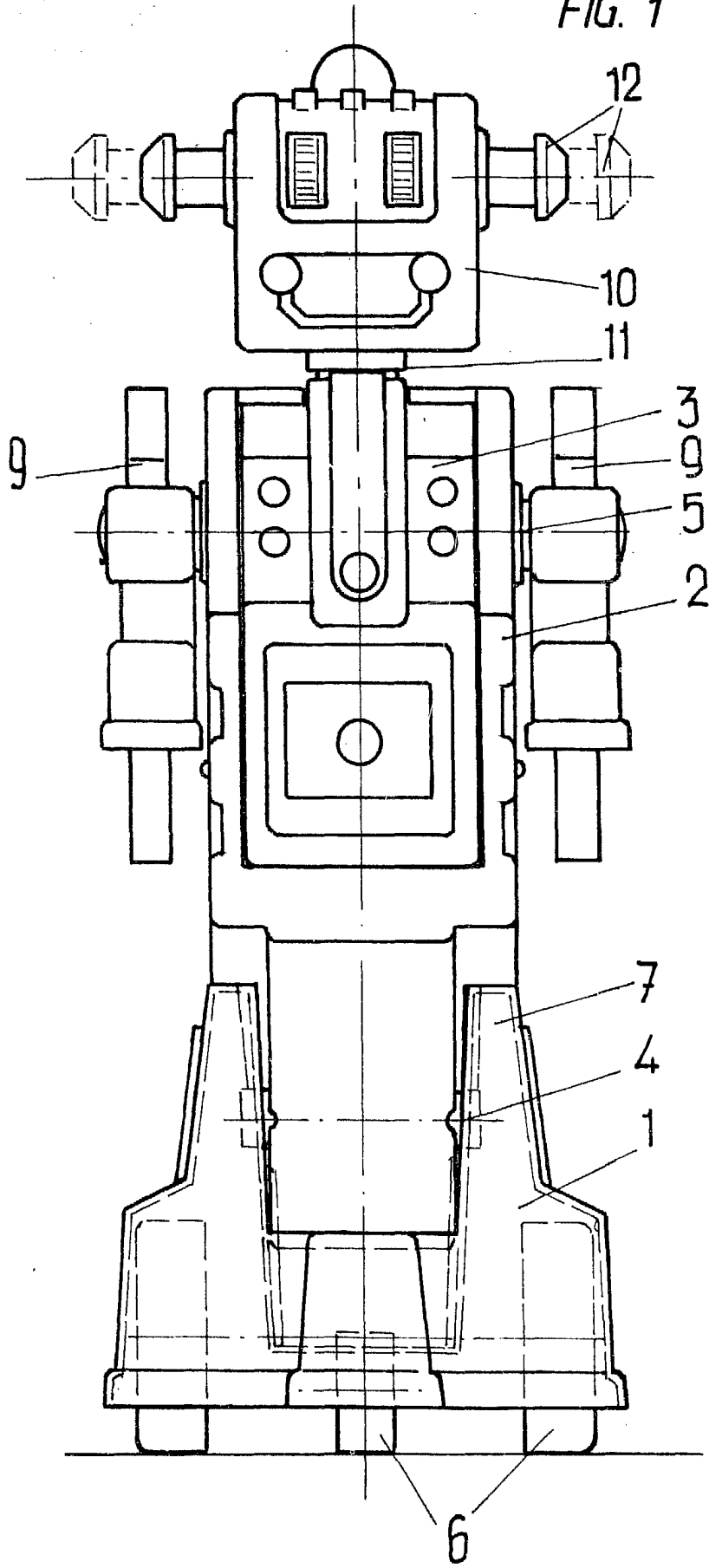
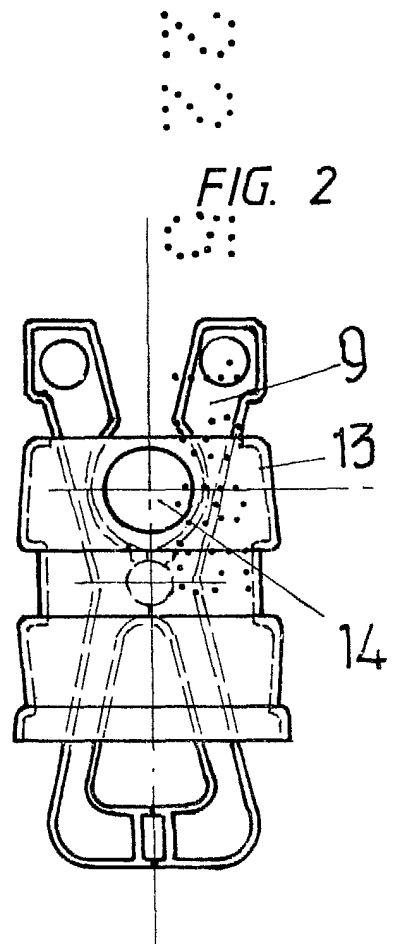


FIG. 2



ESCALA VARIABLE  
Madrid, 13 Marzo 1985  
BERNARDO UNCRIA

FIG. 3

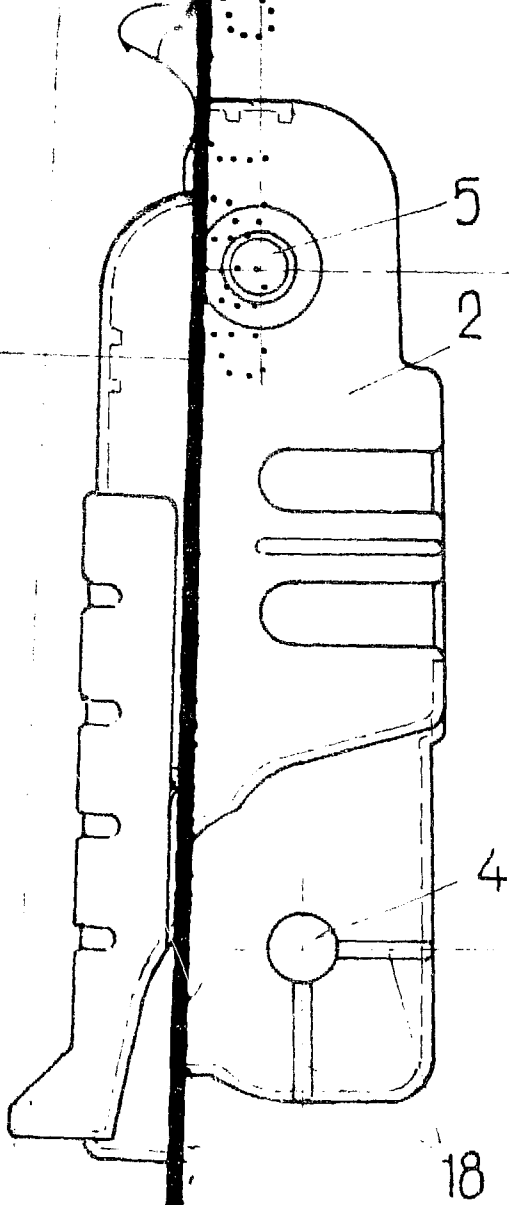


FIG. 4

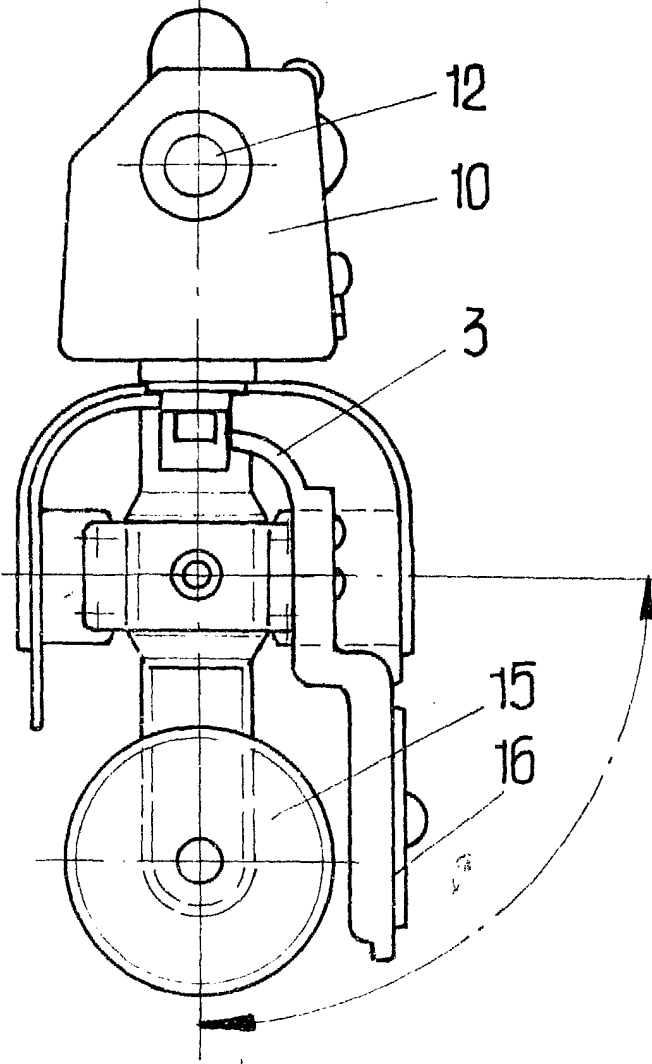


FIG. 5

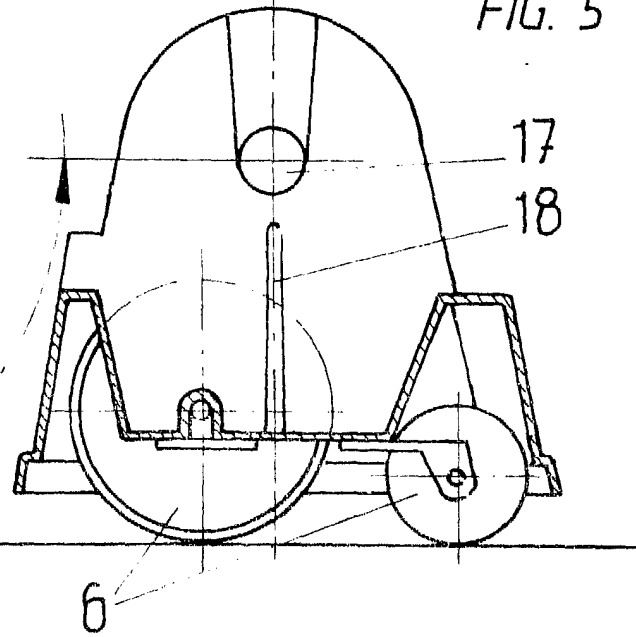


FIG. 6

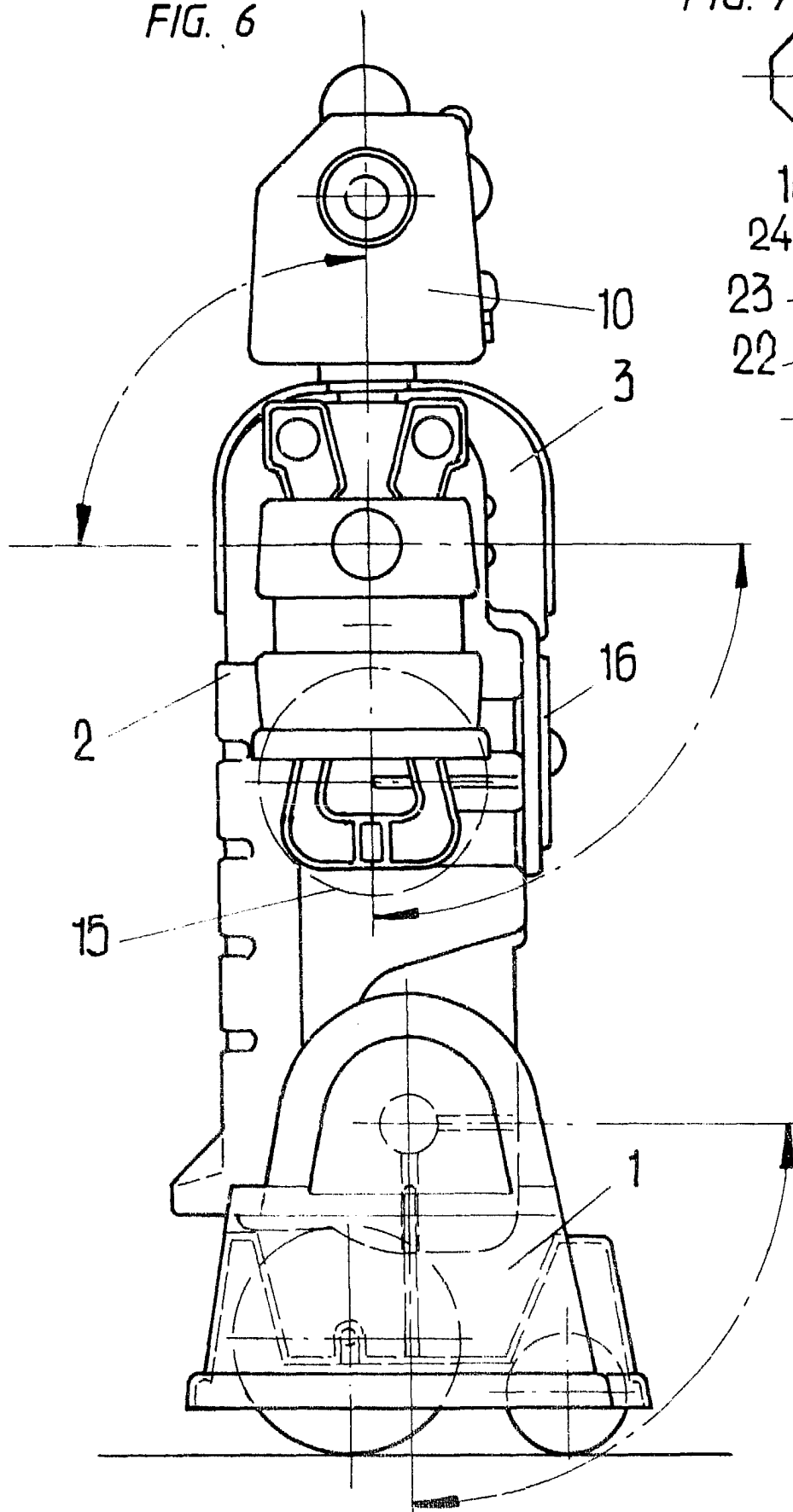


FIG. 7

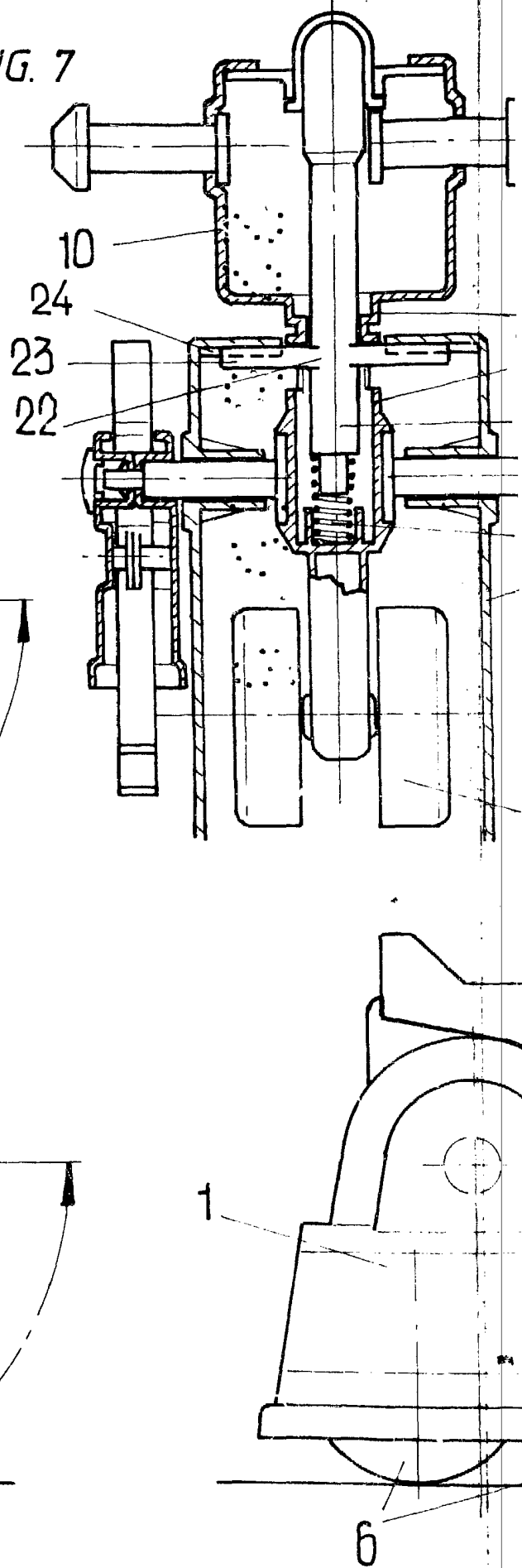


FIG. 8

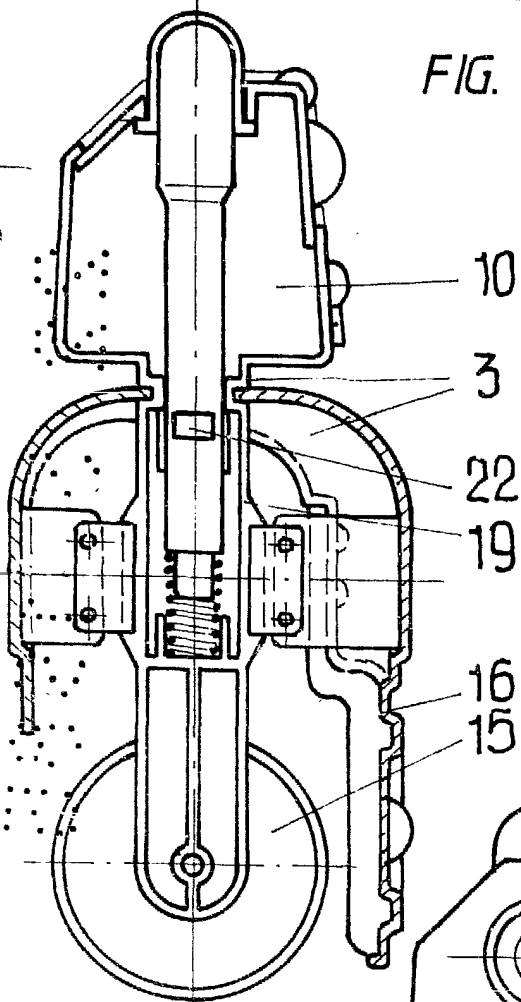
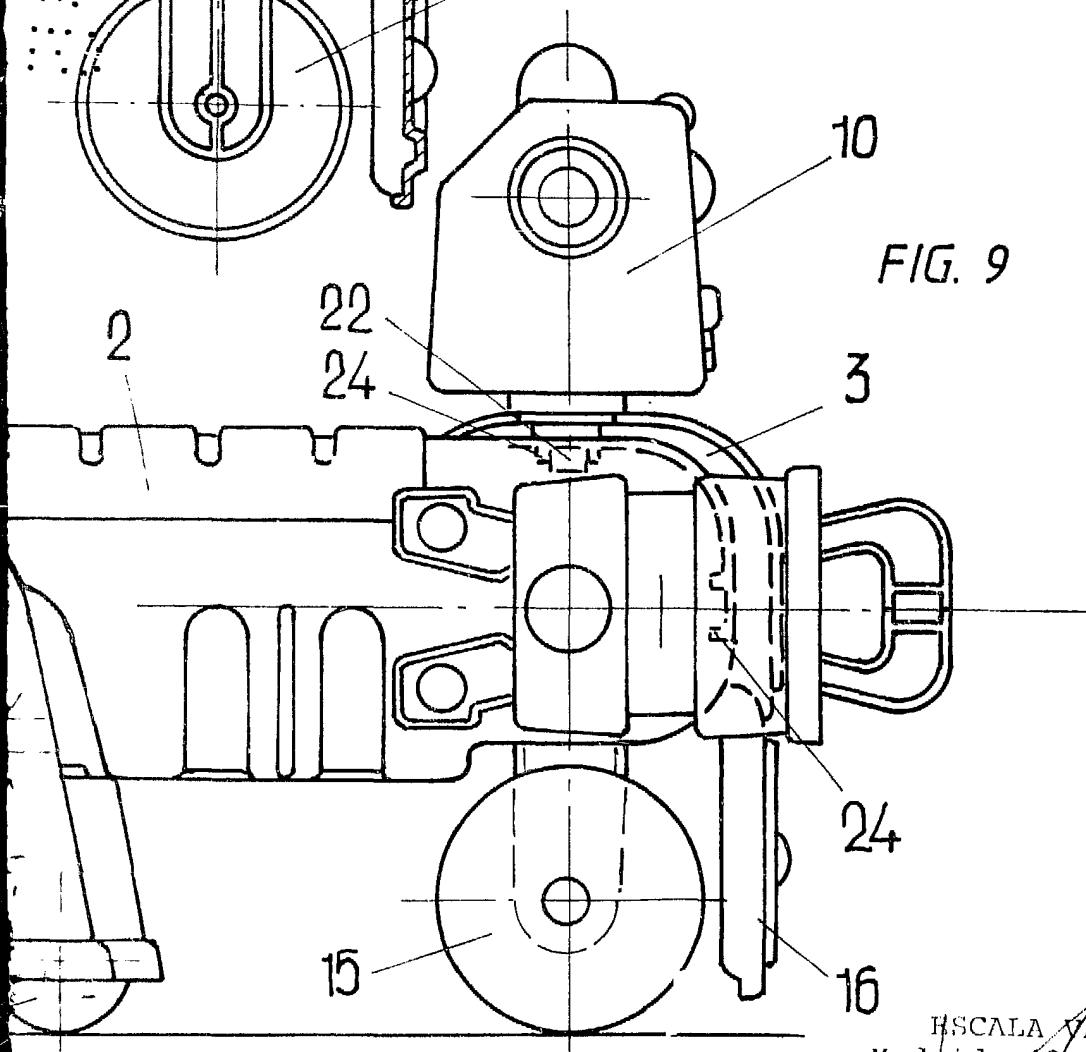


FIG. 9



ESCALA VARIABLE  
Madrid, 13 Marzo 1985  
BERNARDO UNGRIA  
P.P.