

28 5377.



285377

MEMORIA DESCRIPTIVA  
DE UNA PATENTE DE INVENCION, POR VEINTE AÑOS EN ESPAÑA, A FAVOR  
DE DON MIGUEL DIEZ PARRA, DE NACIONALIDAD ESPAÑOLA, RESIDENTE  
EN BIAR (ALICANTE) Luis Calpeña, 16

sobre:

"UN APARATO ACOMPASADOR PARA LA ANDADURA DE MUÑECAS DE JUGUETE"  
*[Handwritten signature]*



5.- La presente solicitud tiene por objeto garantizar el derecho a la fabricación y explotación en exclusiva para España, sobre un aparato acompasador para la andadura de muñecas de juguete, el cual está concebido y aplicado a la finalidad indicada con las normas de simplificación mas depuradas que se han practicado hasta el presente en la industria de jugueteria.

La finalidad del aparato es la de alcanzar la máxima sensación de naturalidad de movimiento dentro del automatismo, produciéndolo casi con carencia absoluta de mecanismos especiales.

10.- Se particulariza este aparato por la sincronización de movimientos opuestos que ejerce sobre una y otra pierna de la muñeca la palanca transversal que compone la pieza básica y fundamental del aparato, siendo, por tanto, la característica esencial del aparato la existencia de dos ap'endices que como prolongaciones internas de las piernas desde su punto de articulación, establecen un contacto constante con una palanca basculante que con punto de apoyo en el centro de la misma y de acuerdo con el impulso y sentido que se le imprima, transmite a la pierna contraria el correlativo movimiento de compás que se busca como figuración de la acción simulada de andar en la muñeca.

15.- Desde el punto de vista mecánico, la indicada palanca básica se sitúa y trabaja en un plano horizontal que corresponde a un nivel transversal ligeramente inferior a la cintura del tronco del muñeco de que se trate, puesto que deben llegar a ella, con sus cabezas, las dos prolongaciones indicadas de las piernas, basculando con entera libertad, por uno tener más punto de fijación que el mismo punto central de apoyo y giro con que se vincula al soporte-punto, que igual que ella y cruzandola superiormente o por debajo de ella se mantiene en el mismo plano horizontal dentro del cuerpo del muñeco.

20.- A fin de completar la idea expuesta de modo más amplio y detallado se procede a describir el mecanismo resolutivo, utilizando como referencia el ejemplo consignado en el gráfico adjunto.



En dicho plano, la Figura 1a., representa el corte transversal de un cuerpo o tronco de muñeca efectuado por debajo de la cintura.

5.- Las Figuras 2a y 3a., esquematizan el proceso dinámico de la andadura simulada.

Y la Figura 4a., esquematiza convencionalmente el aparato visto en alzado según un corte mediovertical.

10.- Según se diseña, una placa rígida (5) se sitúa, a modo de puente, solidarizando sus extremos con los tabiques anterior y posterior del referido tronco (6) del muñeco.

15.- Aproximadamente en el punto medio del mismo y por medio de un perno pasador (7) roblonado por sus dos extremos, se articula, con libertad de oscilación basculante, la palanca (8), la cual presenta, en su contorno, las escotaduras oblicuas que facilitan su adaptación al contorno ovoidal del espacio en que efectúa su doble movimiento oscilante.

20.- Ambos elementos, puente y palanca se hallan paralelamente en el mismo plano transversal al cuerpo, estando la palanca (8) Fig. 4a., indistintamente por encima o por debajo del puente toda vez que lo esencial es que llegue a tomar contacto por cada uno de sus dos brazos con las cabezas (9) de los apéndices o proyecciones superiores de los muñones de articulación (10) de las piernas.

En los dos esquemas de las Figs. 2a y 3a., se demuestra el funcionamiento del aparato que es como sigue:

25.- 30.- Manteniendo la muñeca apoyada con mayor fuerza y una ligera inclinación favorable a una de las piernas (la izquierda en la Fig. 2a) se hace avanzar el tronco en el sentido de la flecha gruesa con lo que avanzará la cabeza del correspondiente apéndice (9) provocando el movimiento de la palanca (8) la cual transmitirá a su otro extremo la acción para el avance de la pierna y pie derechos, y así sucesivamente, repitiendo la misma maniobra con la inclinación contraria, avanzará el pie izquierdo se irá produciendo el proceso de andar simulado.



El ejemplo descrito es la realización demostrativa aunque no limitativa en sus detalles, de la idea fundamental de la patente.

NOTA

En resumen, la presente solicitud recaerá sobre las siguientes

5.- reivindicaciones.

1ª.- Un aparato acompasador para la andadura de muñecas de juguete, que se caracteriza por comprender en el interior del cuerpo de las mismas el montaje de una palanca basculantes, en un plano horizontal y transversal a los tabiques del tronco del muñeco, la cual

10.- establece un contacto simultáneo, desde sus dos extremos, con dos apéndices que son prolongación ascendente e interna de las articulaciones de ambas piernas, acompañándose la acción opuesta que ejerce sobre cada una de ellas.

2ª.- Un aparato acompasador para la andadura de muñecas de juguete, que se caracteriza por comprender en el interior del cuerpo un soporte-puente solidarizado por sus extremos a los dos tabiques anterior y posterior del mencionado cuerpo, con el que se articula la palanca basculante citada, la cual, teniendo forma de cruzamiento normal, está dotada de libre basculación en los dos sentidos por

15.- coincidir el punto de unión de ambos elementos con el centro geométrico de dicha palanca móvil.

3ª.- UN APARATO ACOMPASADOR PARA LA ANDADURA DE MUÑECAS DE JUGUETE.

Según se describe en la presente memoria que consta de cuatro

25.- hojas escritas a máquina por una sola cara y dibujos.

Madrid a 22 de febrero de 1963



285377 22

6

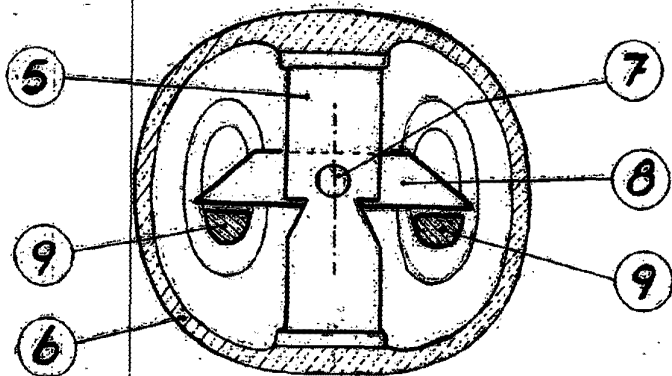


fig. 1

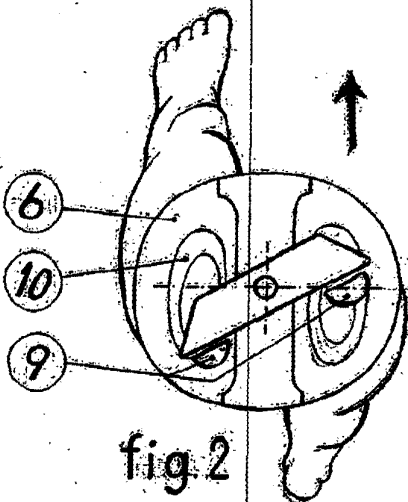


fig. 2

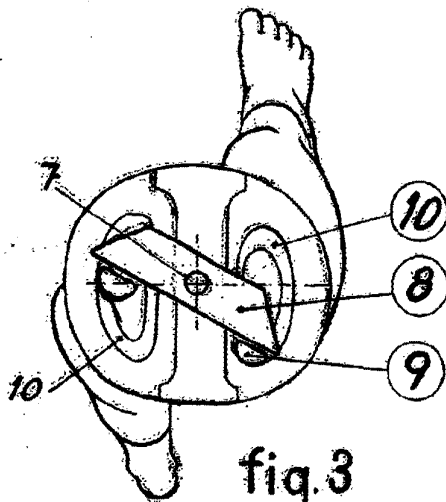


fig. 3

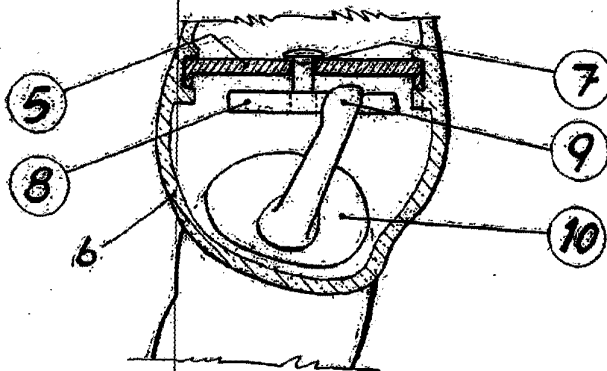


fig. 4

Escala variable

22 FEB. 1953