

20 MAR



286633

P A T E N T E
D E
I N V E N C I O N

a favor de NOVO-GAMA, S.A., entidad española, domiciliada en Barcelona, Calle San Germán, 5, por "MECANISMO DE ACCIONAMIENTO PARA MUÑECAS".

- . -

MEMORIA DESCRIPTIVA

La presente invención se refiere a un mecanismo de accionamiento para muñecas mediante el cual resulta posible que la cabeza de la muñeca gire alternativamente a derecha y a izquierda y que sus brazos oscilen hacia adelante y hacia atrás alternativamente, todo ello con la particularidad de que si se coloca la muñeca acostada sobre una superficie, efectúa unas suaves y graciosas contorsiones que proporcionan al juguete un singular atractivo.

10. El mecanismo en cuestión comprende, combinados

286633

20 MAR



y como elementos esenciales, un motor que acciona un árbol en movimiento rotatorio alternativo y solidarizado axialmente con la cabeza de la muñeca, hallándose vinculada a dicho árbol una cruceta formada por dos brazos

5. diametralmente opuestos y portadores de medios de articulación con sendas transmisiones relacionadas con los brazos de la muñeca en los puntos de giro de tales brazos sobre los hombros.

10. La cruceta presenta en sus extremos sendas espigas perpendiculares, cada una de las cuales está interpuesta entre dos tetones perpendiculares a tal espiga y fijos al extremo de un brazo cuya extremidad opuesta lleva fijado un eje al que va acoplado a fricción el respectivo brazo de la muñeca en su punto de giro sobre el hombro.

15. El elemento motor puede estar provisto de un dispositivo movible que sobresale de un punto apropiado de la espalda de la muñeca, para que, colocado ésta en posición de echada sobre una superficie, dicho dispositivo descansa sobre esta última y termine el movimiento del cuerpo de la muñeca.

20. Queda previsto el que el motor sea de cuerda y que su llave de accionamiento sobresalga de la espalda de la muñeca, constituyendo el citado dispositivo movible.

25. Los dibujos adjuntos muestran, a título de ejemplo no limitativo del alcance de la presente invención, una forma preferida de llevarla a la práctica.

En dichos dibujos: La figura 1 es una sección

286633

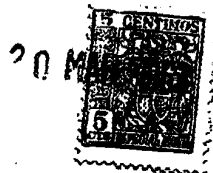
20 MA



axial parcial de la muñeca, que permite apreciar el mecanismo frontalmente; la figura 2 una sección lateral convencional que ilustra lateralmente el mecanismo en posición intermedia, y la figura 3 una vista similar a la de la figura 2, que demuestra el movimiento del mecanismo.

El mecanismo ilustrado comprende un elemento motor apropiado -1- debidamente fijado al interior del cuerpo -1a- de una muñeca y portador de un árbol -2- dotado de movimiento rotatorio alternativo a derecha y a izquierda y acoplado al cuello -3- de la cabeza -4- de dicha muñeca, sobre cuyos hombros -5- está montado en forma giratoria el expresado cuello -3-. A este fin, tal cuello presenta una canal anular -6- ajustada libremente en un borde anular -7- provisto en los hombros -5-, quedando rematado inferiormente dicho cuello -3- por una valona -8- que coadyuva a la retención de la cabeza -4- al cuerpo de la muñeca.

El árbol -2- está provisto de una cruceta formada por dos brazos radiales opuestos -9- y -10-, poseedores de sendas espigas perpendiculares extremas -11- y -12- que se hallan articuladas a respectivos brazos -13- y -14-, para los cuales éstos últimos presentan cada uno de ellos dos tetones -15- entre los que quedan interpuestas las espigas -11- y -12-. Los brazos -13- y -14- presentan sendos ejes perpendiculares -16- y -17- pasantes a través de orificios -18- y -19- practicados en el cuerpo -1a- de la muñeca y solidarizados con los brazos -20-



286633

y -21- de la misma con ayuda de elementos -22- conocidos de acoplamiento a fricción.

El funcionamiento del mecanismo se desprende de lo expuesto, ya que cuando se produce el movimiento rotatorio alternativo del árbol -2- y el consiguiente giro a derecha y a izquierda de la cabeza -4-, tiene lugar simultáneamente el movimiento angular alternativo de los brazos radiales -10-, que, mediante sus espigas -11- y -12-, transmiten tal movimiento a los brazos -13- y -14-, cuyos ejes -16- y -17- respectivos oscilan en sentidos opuestos hacia adelante y hacia atrás, determinando la oscilación de los correspondientes brazos -20- y -21- de la muñeca.

El mecanismo comprende un dispositivo montado en el motor -1- y determinado por un elemento móvil de configuración adecuada y que sobresale de un punto oportuno de la espalda de la muñeca. Colocando ésta en posición de echada sobre una superficie horizontal, como una mesa, el suelo, etc., dicho elemento sobresaliente descansa sobre tal superficie, determinando su movimiento el que la muñeca efectúa unas suaves contorsiones. El aludido elemento saliente puede ser una espiga, patilla, pivote, disco o equivalente, aunque en el caso citado como ejemplo, se ha aprovechado la llave -23- de accionamiento del motor -1-, suponiendo que éste sea de los de cuerda. Las citadas contorsiones de la muñeca se pueden combinar simultáneamente con otras motivadas por los brazos -20- y -21- y por la cabeza -4- al establecer contacto

286633

20 MAR 1956



5. con la superficie en que se apoya el juguete, que adquiere, con dichas contorsiones, un atractivo realmente notable y desconocido. A pesar de ello, el mecanismo, como queda evidenciado, es sumamente sencillo y de fabricación rápida, lo que repercute favorablemente en el precio de la muñeca.

10. Serán independientes del objeto de la invención los detalles y características accesorios empleados en su puesta en práctica, así como el tipo de muñeco a que se aplique el mecanismo, que, en lugar de tener aspecto humano, puede corresponder a un animal, tal como un mono, oso u otro cualquiera, pudiendo también variar todo cuanto no altere la esencialidad de las siguientes reivindicaciones.

- . -

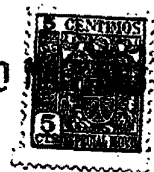
N O T A

15. Se reivindica como objeto de la presente patente de invención:

20. 1. Mecanismo de accionamiento para muñecas, caracterizado esencialmente por el hecho de comprender un elemento motor apropiado montado dentro del cuerpo de la muñeca y que acciona en movimiento rotatorio alternativo, un árbol que se encuentran solidarizado axialmente con el cuello de la muñeca, hallándose vinculada al citado árbol una cruceta que comprende dos brazos radiales opues-

286633

20



tos y portadores de medios de articulación con elementos de transmisión relacionados con los brazos de la muñeca en los puntos de giro de tales brazos sobre los hombros.

5. 2. Mecanismo de accionamiento para muñecas, de acuerdo con la reivindicación 1, caracterizado esencialmente por el hecho de que los brazos radiales del árbol presentan en sus extremos sendas espigas perpendiculares, cada una de las cuales está interpuesta entre dos tetones fijos perpendicularmente al extremo de un brazo cuya
10. extremidad opuesta presenta un eje pasante a través del cuerpo de la muñeca y al que va acoplado a fricción el correspondiente brazo.

15. 3. Mecanismo de accionamiento para muñecas, de acuerdo con la reivindicación 1, caracterizado esencialmente por el hecho de que el motor va provisto de un elemento movable que sobresale de un punto apropiado de la espalda de la muñeca, para que, colocando ésta echada sobre una superficie horizontal, dicho elemento sobresaliente descansa sobre tal superficie y determine el movimiento del cuerpo de dicha muñeca.
- 20.

25. 4. Mecanismo de accionamiento para muñecas, de acuerdo con las reivindicaciones 1 y 3, caracterizado esencialmente por el hecho de que el motor es de cuerda, que es cargada mediante una llave conformada de manera que constituye el citado elemento para mover el cuerpo de la muñeca sobre la superficie de apoyo.

5. Mecanismo de accionamiento para muñecas.

286633

20



Todo ello según queda descrito y reivindicado en la presente memoria descriptiva, que consta de siete hojas foliadas escritas a máquina por una sola cara.

Barcelona, 20 de Marzo de 1963

NOVO-GAMA, S. A.

p.a.

Fig. 1

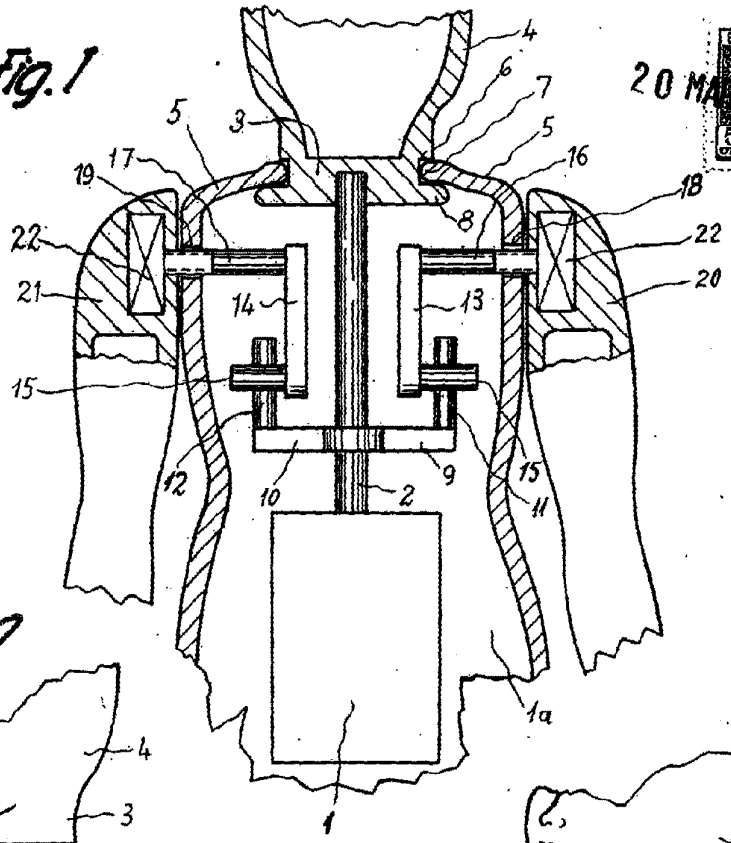


Fig. 2

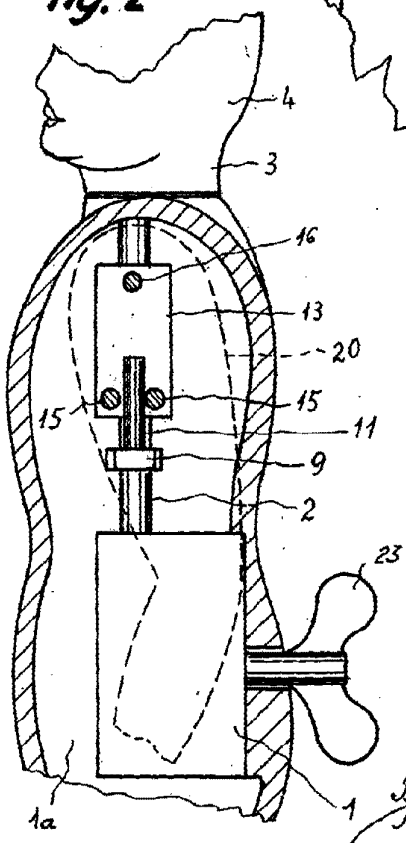
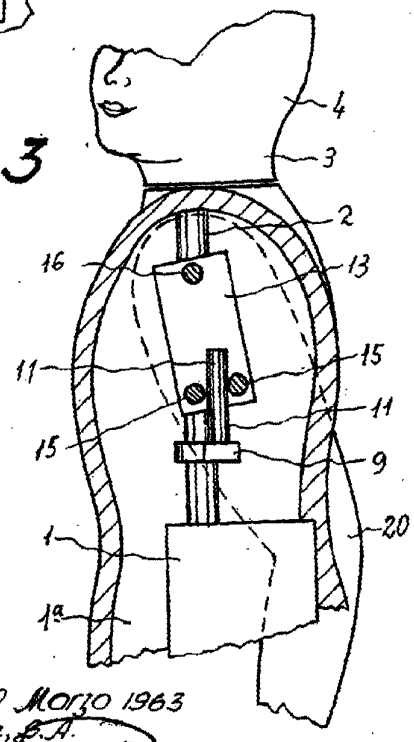


Fig. 3



Barcelona, 20 Marzo 1963
Novo-Gama, S.A.
p.a.