

P. 321.318

30



321318

MEMORIA DESCRIPTIVA

que se acompaña a una solicitud de registro de una Patente de Introducción, por diez años, en España, por "Perfeccionamientos en muñecos que andan y mueven los brazos", a favor de DON GONZALO DIAZ MIGOYO, de nacionalidad española, residente en Madrid, calle de Cristobal Bordiú, nº 29.

- - - - -

La presente invención se refiere a un muñeco que anda y mueve los brazos.

5. Dicho muñeco carece de piernas y no tiene más que unos pies sujetos a una chapa horizontal de base con la que se apoya en el suelo. Su marcha se logra por medio de un repetido y brusco balanceo del cuerpo inclinado hacia delante, que produce el avance sincopado del muñeco por arrastre de su base sobre el suelo.

10. Con ello se logra una mucho mayor semejanza con la manera de andar los bebés que la conseguida con los actuales dispositivos aplicables a muñecos andadores.

15. A continuación se describirán las partes y el funcionamiento del objeto de la presente invención con referencia a los dibujos de la adjunta hoja de planos, en los que se representa un simple modelo de realización, ofrecido a título de ejemplo no limitativo, por lo cual, todas sus variantes de detalle, forma, dimensiones, proporciones, etc., en cuanto no alteren ni modifiquen la esencia del invento ni determinen la obtención de un resultado industrial nuevo y distinto, deben considerarse incluidas dentro del ámbito de pro-

20.



tección dimanante del registro ahora solicitado.

La figura representa una vista en perspectiva del mecanismo en cuestión.

5. En ella con el nº 1 se designa una chapa doblada en dos tramos, uno de los cuales es horizontal y lleva sujeto los pies del muñeco y el otro doble en tamaño del anterior, forma un ángulo agudo con aquél, de manera a estar inclinado hacia delante.

10. En este tramo oblicuo está inserto el extremo de un eje (4) solidario del motor del mecanismo, que es con el cual se da cuerda al muñeco. Este eje constituye la única sujeción del mecanismo al cuerpo y motor del muñeco.

15. Dicho tramo oblicuo tiene, además, su parte superior en forma de martillo de dos cabezas (12) y en un estrechamiento inferior a dicho extremo en forma de martillo, una ranura longitudinal (11).

20. A través de dicha ranura pasa el extremo acodado (2) del eje transmisor del movimiento del motor. Para que dicho eje no pueda salirse de la ranura antedicha (11) está rematado en su extremo por una arandela fija (3) situados dentro del radio de alcance de dicho martillo (12) se encuentran a uno y otro lado del mismo, respectivamente, las piezas (6) que rematan el extremo de ambos brazos (5) del muñeco.

25. Dichas piezas (6) tienen forma de diedro recto, a uno de los planos del cual se sujetan los extremos de los brazos, quedando el otro libre para ser accionado por las cabezas del martillo (12).

30. Finalmente, la pieza (6) tiene una orejeta perpendicular al plano del diedro en el que se sujetan los brazos, En la cual está practicado un orificio a través del cual se introduce el eje (7) de sujeción y giro de dichos brazos.

Los ejes (6) son solidarios del cuerpo del muñeco e,



igualmente, el motor queda sujeto a dicho cuerpo, con lo cual las piezas que tienen posibilidad de giro son ambos brazos y la chapa (1), portadora de los pies.

El funcionamiento del muñeco se efectúa de la siguiente manera:

5.

El eje (2) gira a impulsos del motor y con su extremo acodado describe un círculo cuyo centro geométrico es el mismo eje. Como dicho extremo acodado atraviesa la ranura longitudinal (11), al describir un círculo mueve a la chapa (1) de un lado para otro, con lo cual las cabezas del martillo golpean alternativamente contra los planos libres de los diedros de las piezas (6), quienes giran alrededor de los ejes (7), levantando alternativamente ambos brazos.

10.

En realidad el extremo acodado (2) del eje de movimiento del motor no mueve a la chapa (1) que reposa en el suelo, sino que mueve a su propio motor y, con él, a todo el cuerpo del muñeco que gira alrededor del eje (4).

15.

Son, por tanto, los brazos, sujetos sobre los ejes (7) al cuerpo del muñeco, quienes se desplazan y golpean con la parte antedicha contra las cabezas (12) del martillo de la chapa (1). El levantamiento alternativo de estos brazos se produce, sin embargo, de la misma forma.

20.

En cuanto al caminar del muñeco:

25.

Dado que tanto el cuerpo como el motor del muñeco están situados en planos paralelos al del tramo oblicuo de la chapa (1), es decir, están inclinados hacia delante, al ponerse en marcha el motor y quedar inmóvil la chapa (1) que reposa en el suelo, son dicho cuerpo y dicho motor quienes sufren ese brusco y repetido balanceo de que antes se habló. Este movimiento es el que, gracias al equilibrio inestable en qué, por la inclinación del tronco, se halla dicho muñeco le hace avanzar sincopadamente mediante resbalones del tramo ho-

30.



horizontal de base de la chapa (1) sobre el suelo.

N O T A

Descrito suficientemente el objeto de la presente Patente de Introducción, sus diversas partes y su funcionamiento, se declara que lo que constituye la esencia del mismo, nuevo y no conocido ni practicado en España, y para lo que se pide la correspondiente protección, es lo que se concreta en las siguientes reivindicaciones:

5. 1.ª.- Perfeccionamientos en muñecos que andan y mueven los brazos, caracterizado por que carece de piernas, el motor está sujeto al interior del cuerpo del muñeco y un extremo de un eje solidario a dichos motor y cuerpo atraviesa el punto central del tramo oblicuo de una chapa, cuyo otro tramo horizontal, que constituye la base del muñeco y donde se sujetan los pies del mismo, delantero con respecto al tramo oblicuo, forma con él un ángulo agudo, estando situados tanto el cuerpo como el motor del muñeco en planos paralelos al del antedicho tramo oblicuo.

10. 2.ª.- Perfeccionamientos en muñecos que andan y mueven los brazos, según la reivindicación anterior, caracterizado, además, por que dicho tramo oblicuo tiene su extremo superior en forma de martillo de dos cabezas, dentro del radio de alcance de las cuales están situadas unas piezas en forma de diedro recto, en uno de cuyos planos se sujetan los brazos, quedando el otro plano libre para topar contra las cabezas de dicho martillo y sobresaliendo perpendicularmente de los planos en que se sujetan los brazos, unas orejetas a través de las cuales pasa el eje de sujeción y de giro de dichos brazos, eje que es solidario del cuerpo inclinado del muñeco.

15. 3.ª.- Perfeccionamientos en muñecos que andan y mueven los brazos, según las reivindicaciones anteriores, caracterizado, además, por que entre el punto de sujeción del eje



citado en la primera reivindicación y el martillo antedicho, presenta el tramo oblicuo de la chapa una ranura longitudinal que es atravesada por el extremo acodado del eje de movimiento del motor.

4ª.- Perfeccionamientos en muñecos que andan y mueven los brazos, según las reivindicaciones anteriores, caracterizado, además, por que el motor está delante del tan repetido tramo oblicuo de la chapa.

5ª.- Perfeccionamientos en muñecos que andan y mueven los brazos.

Todo según se describe y reivindica en la presente Memoria que consta de cinco hojas, debidamente foliadas y escritas a máquina por una sola de sus caras, y se representa en la adjunta hoja de planos.

Madrid, 30 de Diciembre de 1.965.

EL AGENTE:

P.P.

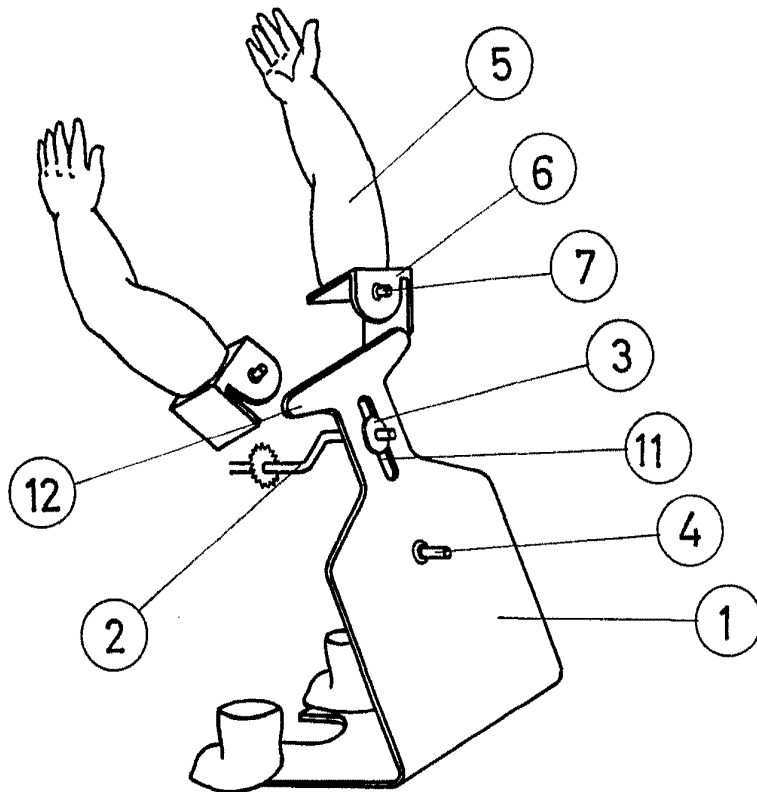


Figura única

ESCALA VARIABLE
MADRID. 30-12-65
EL AGENTE,
R.P.

[Handwritten signature]