

365970



SECCION TECNICA
CLASIFICACION I. P. C.
CLASE <u>A-63</u>
SUBCLASE <u>H</u>

MEMORIA DESCRIPTIVA

que se acompaña a la solicitud de registro de una Patente de Invención por veinte años, en España, por "DISPOSITIVO DE ACCIONAMIENTO DE LOS BRAZOS DE MUÑECOS", a favor de D. ENRIQUE SAEZ HERRERO, de nacionalidad española, residente en Madrid, Avda. de José Antonio, nº 45.

- - - - -

5.- La presente invención se refiere a un ingenioso dispositivo que hace posible que los muñecos a los que va ya incorporado levanten uno de sus brazos hasta colocar - la mano a la altura de la boca, en ademán de introducir - en ella el chupete que, a tal efecto, lleva dicha mano adosado.

10.- A continuación las distintas partes y el funcionamiento del objeto de la presente invención se describirán con la ayuda de los dibujos de las adjuntas hojas de planos, en los que se representa un simple modo de realización ofrecido a título de ejemplo no limitativo, por lo



que todas las variantes de detalle, forma, proporciones, dimensiones, materia, 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 protección dimanante del registro que ahora se solicita.

5.-

La figura 1ª es una vista frontal del dispositivo, acoplado a un muñeco y en posición de reposo, es decir cuando el muñeco tiene bajado el brazo.

10.-

La figura 2ª es una vista de perfil del citado dispositivo en posición de accionamiento, o sea, cuando el muñeco tiene levantado el brazo.

15.-

El dispositivo está fundamentalmente constituido por un eje (2) que por uno de sus extremos está simplemente alojado y apoyado, con posibilidad de giro, dentro de la pequeña cavidad "ad hoc" practicada en la cara interna de la pared constitutiva del cuerpo del muñeco, en un punto opuesto al de articulación del brazo que se ha de mover, y por el otro está rematado en una especie de gran

20.-

rueda (1) solidaria de él y de diámetro adecuado para vincularse, también solidariamente, al corte superior del brazo, por el que éste ha de articularse al cuerpo, de tal forma que esa vinculación solidaria de la rueda 1 al brazo móvil es precisamente la que constituye la articulación de ese brazo, que girará con el giro de la citada rueda.

25.-

Para que éste gire habrá de hacerlo, claro está, el eje 2, el cual lo hará por efecto del desplazamiento que la proyección, al exterior, de una membrana elástica (6), normalmente alojada dentro de un recipiente (5), provoca en una palanca articulada (4) también unida solidariamente el citado eje 2.

30.-

Como es natural, cuando cese el impulso que proyecta al exterior la membrana 6 y hace que ésta empuje a



la palanca 4, que a su vez hará girar el eje 2 y la rueda 1 en el sentido y con el efecto de elevar el brazo móvil, todo volverá a la posición inicial de reposo, y ello simplemente por la fuerza de la gravedad correspondiente al propio peso del brazo que había sido levantado.

5.- A los efectos de evitar que el brazo pueda subir demasiado el eje 2 lleva además otra prolongación solidaria (3) destinada a topar contra la cara interna de la espalda del muñeco para marcar de ese modo un límite de giro del conjunto del dispositivo.

10.- El cual será accionado a mano por la compresión de una de las piernas del muñeco, que constituyendo un recipiente herméticamente cerrado salvo por un orificio que mediante el correspondiente tubo - - elástico (7) se conecta con el recipiente 5, también por lo demás herméticamente cerrado, funciona como una de las conocidas "peras".

15.-

N O T A

20.- Descrito suficientemente el objeto de la presente Patente de Invención, sus distintas partes y su funcionamiento, se declara que lo que constituye su esencialidad y para lo que se pide la correspondiente protección es lo que se concreta en las siguientes reivindicaciones:

25.- 1ª.- Dispositivo de accionamiento de los brazos de muñecos caracterizado por que está fundamentalmente constituido por un eje que, por uno de sus extremos, va anclado, con posibilidad de giro, al cuerpo del muñeco, en un punto opuesto al de articu-

30.-



- 1a. acción del brazo que se ha de mover y, por el otro, va rematado por una especie de rueda solidaria destinada a vincularse al corte superior de dicho brazo y a constituir el elemento de articulación del mismo, que girará, junto con el brazo a él conectado, cuando gire el aludido eje, el cual lo hará por efecto del desplazamiento que la proyección al exterior de una membrana elástica, normalmente alojada dentro de un recipiente, provoque en una palanca articulada también unida solidariamente al citado eje.
- 5.-
- 10.-
- 2a.- Dispositivo de accionamiento de los brazos de muñecos, según la reivindicación anterior, caracterizado, además, por que cuando cesa el impulso que proyecta al exterior la membrana elástica empujando de la palanca articulada que a su vez hará girar al eje y a la rueda en el sentido y con el efecto de elevar el brazo móvil, todo volverá a la posición inicial de reposo por la fuerza de la gravedad correspondiente al propio peso del brazo que había sido levantado.
- 15.-
- 20.-
- 3a.- Dispositivo de accionamiento de los brazos de muñecos, según las reivindicaciones anteriores, caracterizado, además, por que a los efectos de evitar que el brazo pueda subir demasiado, el eje lleva asimismo otra prolongación solidaria destinada a topar contra la cara interna de la espalda del muñeco para marcar de ese modo un límite de giro del conjunto del dispositivo, siendo éste accionado a mano por la compresión de una de las piernas del muñeco que, herméticamente cerrada salvo por un orificio conectado por un tubo elástico con el aludido recipiente, éste también por lo demás herméticamente cerrado, funciona como una
- 25.-
- 30.-



1969

de las conocidas "peras".

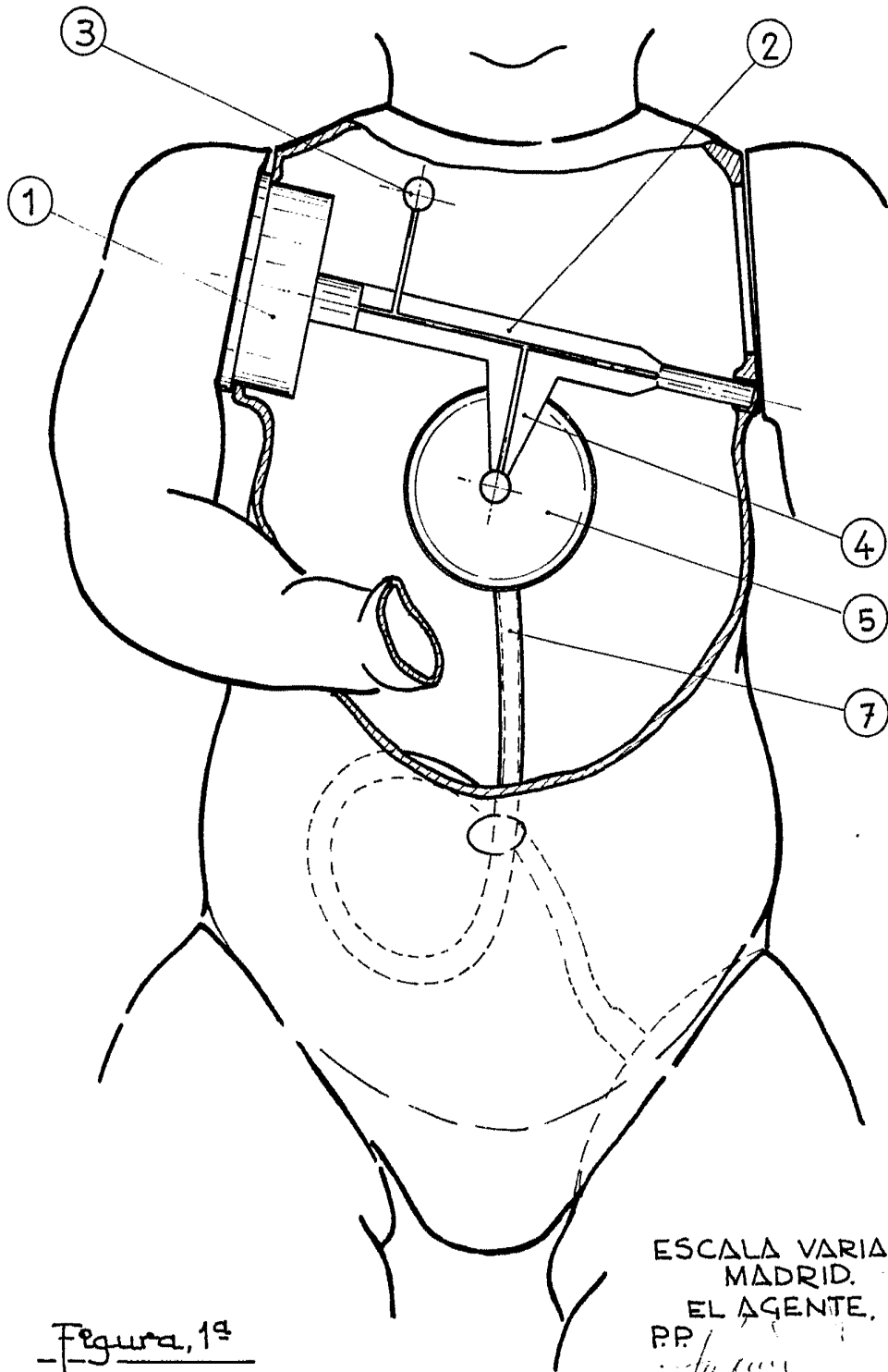
4ª.- Dispositivo de accionamiento de los brazos de muñecos.

Todo según se describe y reivindica en la presente Memoria descriptiva que consta de cinco hojas debidamente foliadas y escritas a máquina pro - una sola de sus caras y se representa en las adjuntas hojas de planos.

Madrid, 12 de abril de 1.969

EL AGENTE

P.P.



Figura, 1ª

ESCALA VARIABLE  
MADRID.  
EL AGENTE,  
P.P.

*[Handwritten signature]*

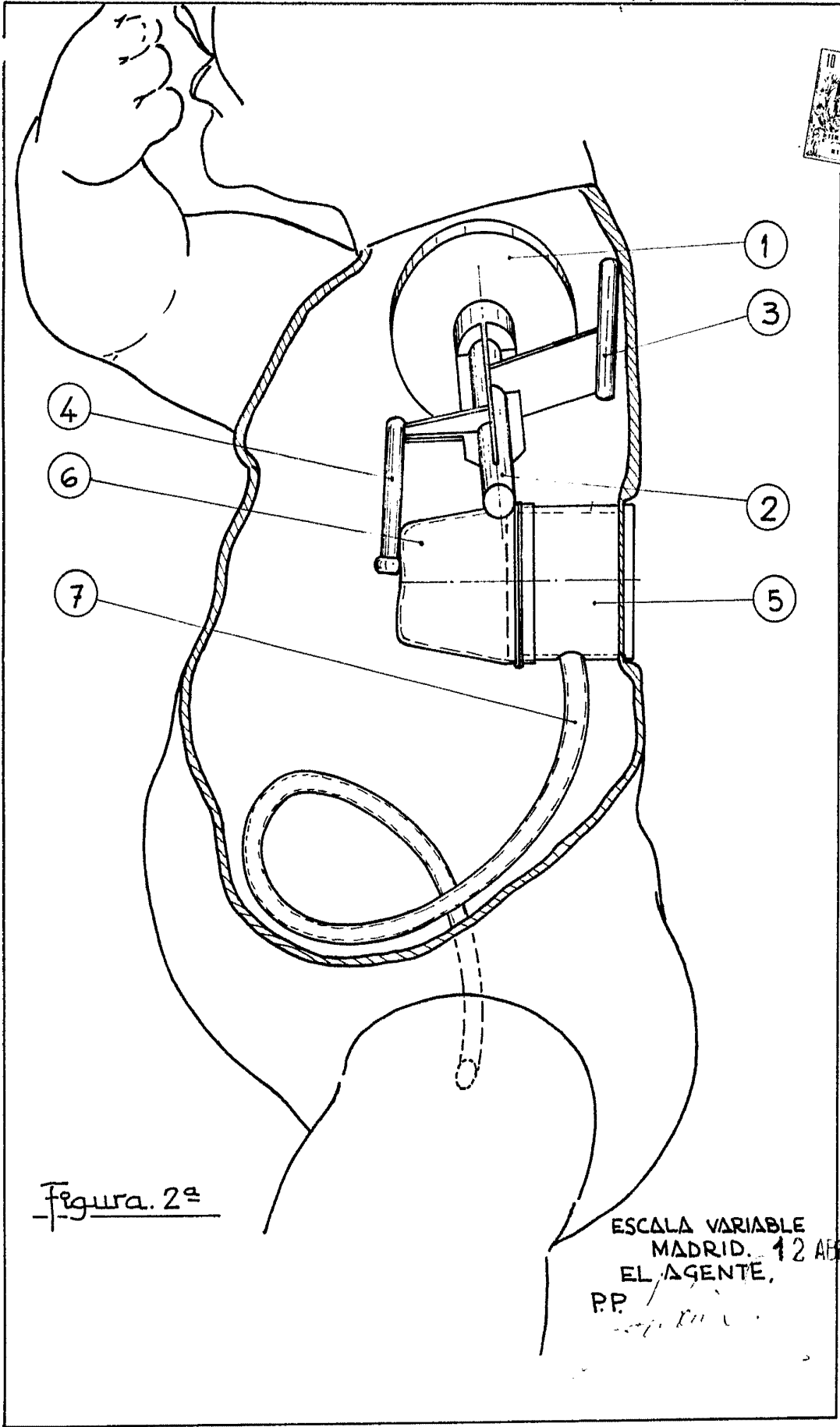


Figura. 2ª

ESCALA VARIABLE  
MADRID. 12 ABR. 1960  
EL AGENTE,  
P.P.