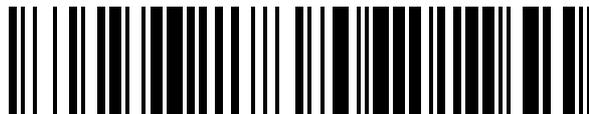


19



OFICINA ESPAÑOLA DE  
PATENTES Y MARCAS

ESPAÑA



11 Número de publicación: **1 173 859**

21 Número de solicitud: 201631451

51 Int. Cl.:

**A63H 3/00** (2006.01)

12

SOLICITUD DE MODELO DE UTILIDAD

U

22 Fecha de presentación:

**12.12.2016**

43 Fecha de publicación de la solicitud:

**12.01.2017**

71 Solicitantes:

**THE MAGIC TREE COMPANY, LTD (100.0%)  
Room 705, 7/F, Península Centre, 67 Mody Road,  
Tsim Sha Tsui  
Kowloon CN**

72 Inventor/es:

**HUERTA PÉREZ, Carlos;  
HUERTA PÉREZ, Óscar;  
SZE YIN , Wong;  
SZE LAP, Wong Philip y  
SZE WING, Wong Edwin**

74 Agente/Representante:

**TOLEDO ALARCÓN, Eva**

54 Título: **Muñeco de juguete**

**ES 1 173 859 U**

**MUÑECO DE JUGUETE**

**DESCRIPCIÓN**

5

**OBJETO DE LA INVENCION**

La presente invención se refiere a un muñeco de juguete, previsto concretamente para poderse asociar a un accesorio o segundo juguete, independiente y formar un conjunto  
10 único en el que el accesorio o muñeco independiente proporciona el movimiento al muñeco principal que constituye el juguete, pudiéndose utilizar además de forma independiente uno respecto del otro, ofreciendo así tres modos de juego distintos.

15 **ANTECEDENTES DE LA INVENCION**

Aunque se conocen numerosos y variados muñecos de juguete que pueden realizar múltiples movimientos mecánicos, tanto de brazos, piernas, cabeza y similares, no se conoce ningún accesorio independiente que forme por si mismo un muñeco o juguete y que  
20 además pueda proporcionar movimiento a otro muñeco que se asocie a éste.

**DESCRIPCION DE LA INVENCION**

25 El muñeco de juguete que se preconiza resuelve de forma plenamente satisfactoria la problemática anteriormente expuesta, en base a una solución sencilla pero eficaz.

Para ello, y de forma más concreta, constituyéndose a partir de un muñeco principal dotado interiormente de un mecanismo de palancas para mover brazos, piernas, e incluso cabeza,  
30 presenta la particularidad de que el cuerpo en que se materializa dicho mecanismo de palanca incorpora un conector que emerge al exterior del cuerpo del juguete, al que es susceptible de conectarse otro conector perteneciente a un muñeco o juguete independiente, de manera que a través de un moto-reductor de éste último se puede llevar  
35 a cabo la transmisión de movimientos al mecanismo de palancas del muñeco principal y mover así brazos, piernas y/o cabeza, con la especial particularidad de que el muñeco

5 motriz puede utilizarse por sí mismo independientemente del muñeco al que se acopla, accionando los elementos móviles que participen en el mismo, o bien puede utilizarse combinado con el muñeco al que mueve, de manera que éste último, aunque por sí solo no es capaz de moverse, también puede ser utilizado para jugar de forma aislada como un muñeco convencional.

10 El conector correspondiente al muñeco o accesorio independiente recibe movimiento a través de un sistema de engranajes accionado por un moto-reductor interno, para que cuando se acopla dicho conector al conector del muñeco principal, llevar a cabo el arrastre y por lo tanto el accionamiento del mecanismo interno de dicho muñeco, a base de palancas, y con ello hacer mover los brazos, piernas e incluso cabeza de dicho muñeco principal.

15 Además, el moto-reductor del accesorio o muñeco independiente y motriz, podrá accionar, como se decía con anterioridad, diferentes elementos móviles de tal muñeco, como pueden ser patas, cola, ruedas, en función del tipo de objeto/animal en que se materialice dicho muñeco motriz.

20 De esta forma se consigue un sistema que siendo externo al muñeco principal, y encontrándose en un muñeco motriz o accesorio independiente, posibilita jugar tanto con dicho muñeco principal de forma aislada y sin movimientos automáticos, jugar de forma independiente con el muñeco motriz, el cual accionará en todo momento sus elementos móviles en base a su moto-reductor interno, o acoplar ambos juguetes y que ambos se mueven en base a los medios de transmisión que se prevén entre ambos y que son en esencia el objeto de la presente invención.

25 De esta forma, en el caso de rotura del mecanismo de accionamiento que incluye el accesorio o muñeco motriz, bastará con adquirir un nuevo muñeco motriz, que no tiene por que tener la misma apariencia o materialización que el anterior, sin necesidad de tener que llevar a cabo la adquisición del muñeco principal, lo que permite una gran posibilidad de combinaciones de juego.

30 Otra característica o ventaja que presenta el muñeco de la invención es que los costos de fabricación son muy inferiores a los que se requieren para conseguir muñecos que puedan cumplir con las prestaciones que ofrece el muñeco de la invención.

Destacar igualmente el hecho de la ausencia de grupos moto-reductores y fuentes de alimentación en el muñeco principal permiten que éste resulte más económico en su fabricación además de poder garantizar un mejor funcionamiento y menores riesgos de averías en el mismo en base a dicha sencillez estructural.

## DESCRIPCIÓN DE LOS DIBUJOS

10 Para complementar la descripción que seguidamente se va a realizar y con objeto de ayudar a una mejor comprensión de las características del invento, de acuerdo con un ejemplo preferente de realización práctica del mismo, se acompaña como parte integrante de dicha descripción, un juego de planos en donde con carácter ilustrativo y no limitativo, se ha representado lo siguiente:

15

La figura 1.- Muestra una vista frontal de la estructura básica del muñeco principal que participa en el muñeco objeto de la presente invención.

20

La figura 2.- Muestra una vista frontal del sistema de palancas que incorpora el muñeco de la figura anterior para accionamiento de brazos piernas y cabeza del mismo.

La figura 3.- Muestra una vista frontal de la incorporación del mecanismo de palanca de la figura anterior en el frente del cuerpo que constituye el muñeco principal de la invención.

25

La figura 4.- Muestra una representación de un muñeco accesorio o motriz, en este caso adoptando una forma de delfín con el conector correspondiente para su acoplamiento al conector externo del muñeco principal de las figuras 1 a 3.

30

La figura 5.- Muestra una vista frontal del muñeco principal al que está acoplado a través de los complementarios conectores el muñeco motriz o accesorio independiente.

La figura 6.- Muestra una vista en perspectiva del mecanismo de accionamiento de la cabeza del muñeco, a partir del conector del muñeco principal.

Las figuras 7 y 8.- Muestran sendas vistas frontal y lateral de un muñeco motriz materializado en este caso en un perro.

5 La figura 9.- Muestra, finalmente un detalle en perspectiva del sistema de engranajes accionado a partir del moto-reductor que incorpora el muñeco motriz representado en las figuras 4, 7 y 8.

### REALIZACIÓN PREFERENTE DE LA INVENCION

10

A la vista de las figuras reseñadas, y en especial de las figuras 1, 2 y 3, puede observarse como el muñeco de juguete objeto de la invención, se constituye a partir de un muñeco principal (1) que incorpora, como es convencional, un sistema de palancas (2) representado en la figura 2, con un cuerpo (3), palancas (4) y (4') para relacionarse con los correspondientes brazos y piernas del muñeco principal (1), y así llevar a cabo el accionamiento de dichas extremidades a través de un eje de accionamiento principal.

15

Pues bien, de acuerdo con la novedad de la invención, el eje de accionamiento principal del cuerpo (3) se remata en un conector (5) a través del que accionar externamente el muñeco.

20

En la figura 5 se muestra el muñeco principal (1) con su cuerpo, brazos (7), piernas (8) y cabeza (9), y acoplado al mismo un accesorio o muñeco independiente y motriz (10), materializado en este caso por un delfín que se deja ver en la figura 4, delfín que incluye un conector (11) complementario del conector (5) del muñeco principal (1), de manera tal que ese conector (11) del muñeco motriz (10) independiente es accionado a partir de un grupo de engranajes (12) asociados a un moto-reductor (13), de modo que la puesta en funcionamiento del moto-reductor (13) del muñeco motriz (10), mediante un interruptor o pulsador, produce el movimiento de los engranajes (12) y con ello la transmisión del movimiento al conector (11), de manera que cuando éste está conectado al conector (5) del muñeco principal (1), dicho movimiento se transmite a las palancas (4-4') e incluso a un mecanismo (6) para accionamiento de brazos (7), piernas (8) y cabeza (9) del propio muñeco principal (1).

25

30

Además, cuando el muñeco independiente o motriz (10) se materializa en un delfín como el

representado en la figura 4, el moto-reductor (13) a través de su eje acciona paralelamente la cola (14) del delfín, de manera que cuando está acoplado al muñeco principal, tal como se representa en la figura 5, ambos muñecos se moverán simultáneamente, mientras que cuando el muñeco motriz se desconecta del muñeco principal, dicho muñeco motriz seguirá moviéndose, hasta que se desconecte, permaneciendo inamovible, al menos desde un punto de vista mecánico interno, el muñeco principal (1).

Obviamente, y tal y como se ha comentado anteriormente el muñeco motriz podrá materializarse de muy diversas maneras, ya sea en forma de delfín, de perro, etc, aprovechándose su grupo moto-reductor para accionar una o más partes móviles de dicho muñeco, además del conector que acciona el muñeco principal (1).

En tal sentido, en las figuras 7 a 9 el muñeco motriz adopta la forma de un perro (15), con su cabeza (16), patas (17) asociadas a ruedas (17'), de manera que el grupo moto reductor interno de dicho juguete motriz además de accionar las ruedas (17') y cabeza (16) como podría ser convencional, acciona en giro el conector (11) para su acoplamiento al conector (5) del muñeco principal (1), de manera que cuando se lleva a cabo dicha conexión entre conectores (5) y (11) se produce el movimiento simultaneo de uno y otro muñeco.

20

**REIVINDICACIONES**

1<sup>a</sup>.- Muñeco de juguete, que siendo del tipo de los que incorporan un muñeco principal con un mecanismo interno de palancas que se relaciona con los brazos y/o piernas y/o cabeza  
5 del propio muñeco para su movimiento a través de un eje de accionamiento principal, caracterizado porque el eje de accionamiento principal del cuerpo se remata en un conector emergente al exterior del propio muñeco principal, al que es susceptible de conectarse un conector complementario previsto en un muñeco externo independiente y motriz, incluyendo dicho muñeco motriz internamente un grupo moto-reductor asociado a una transmisión o  
10 grupo de engranajes encargados de mover las posibles partes móviles que participen en dicho muñeco motriz, estando dicho conjunto de engranajes y grupo moto-reductor igualmente asociados a los medios de accionamiento del correspondiente conector.

15

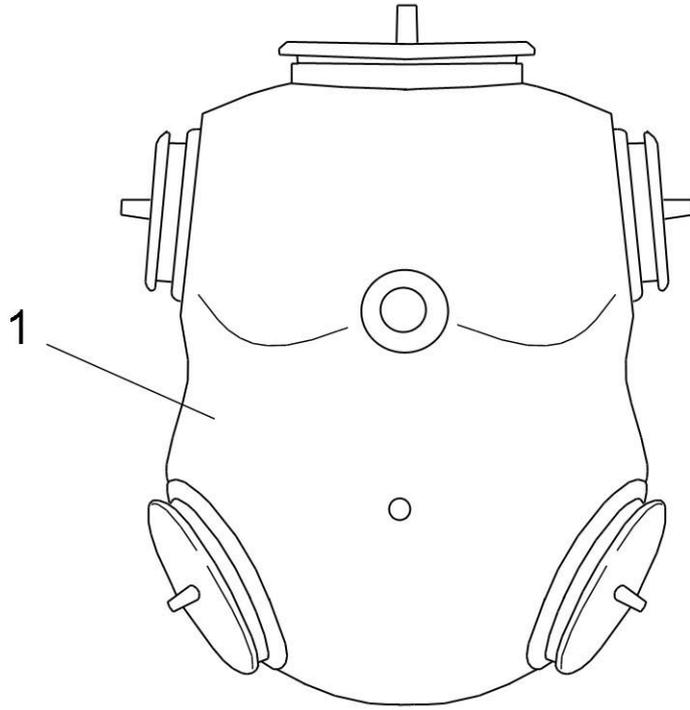


FIG. 1

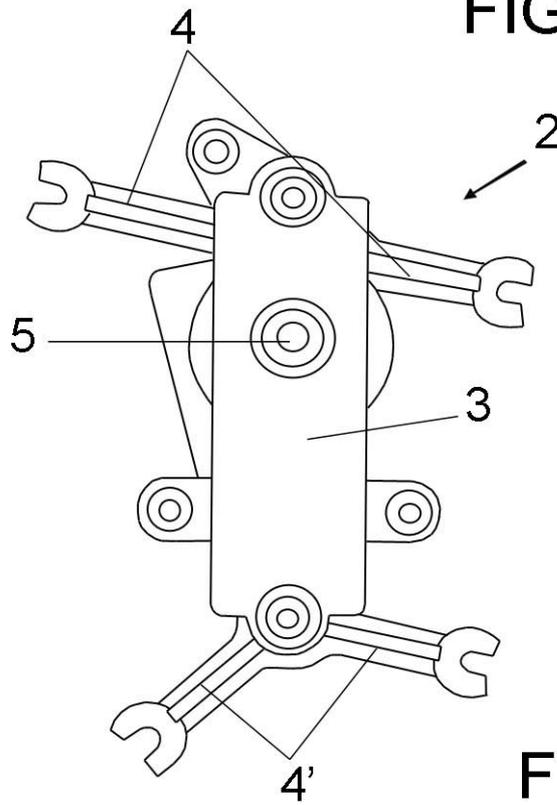
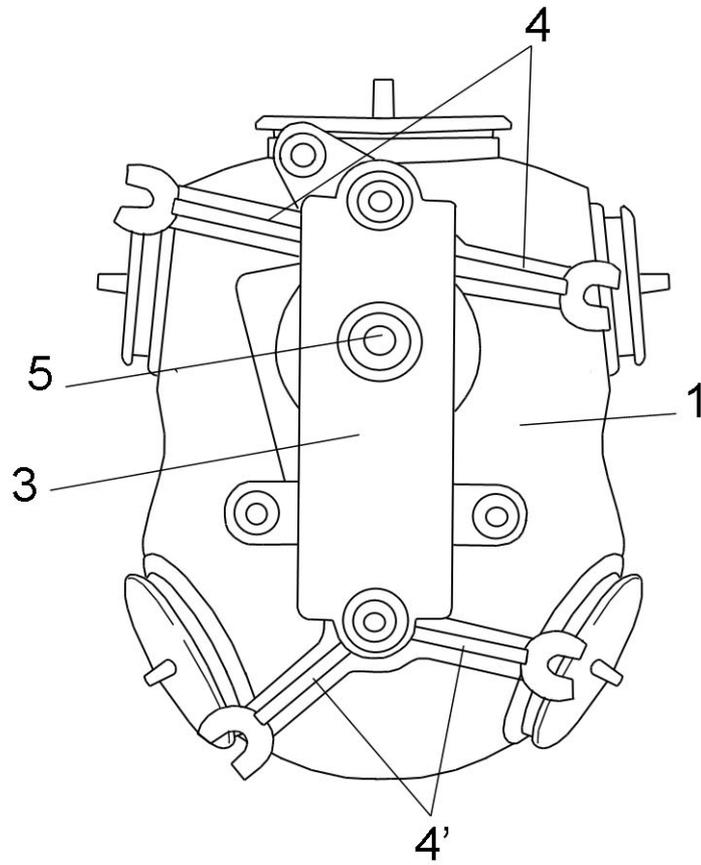
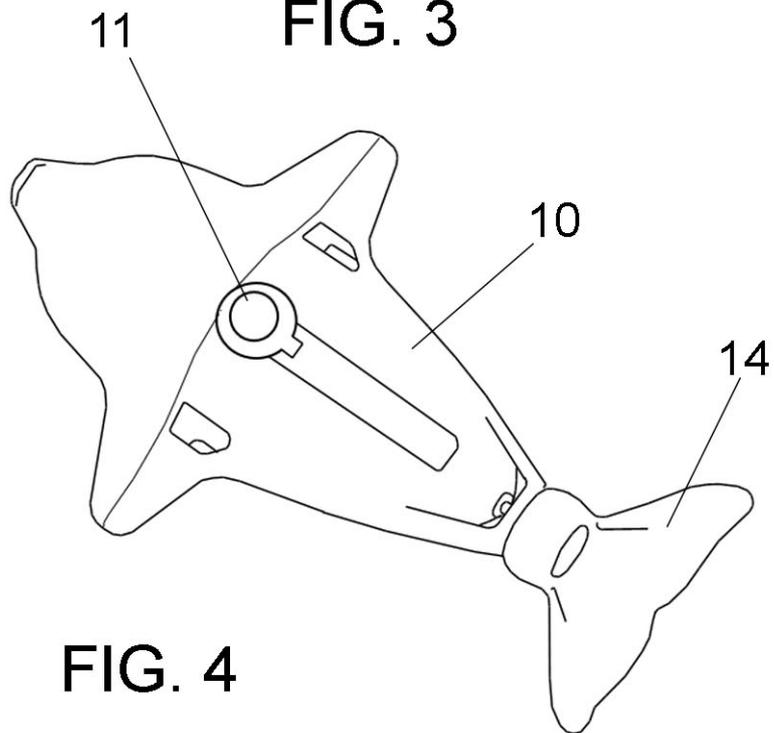


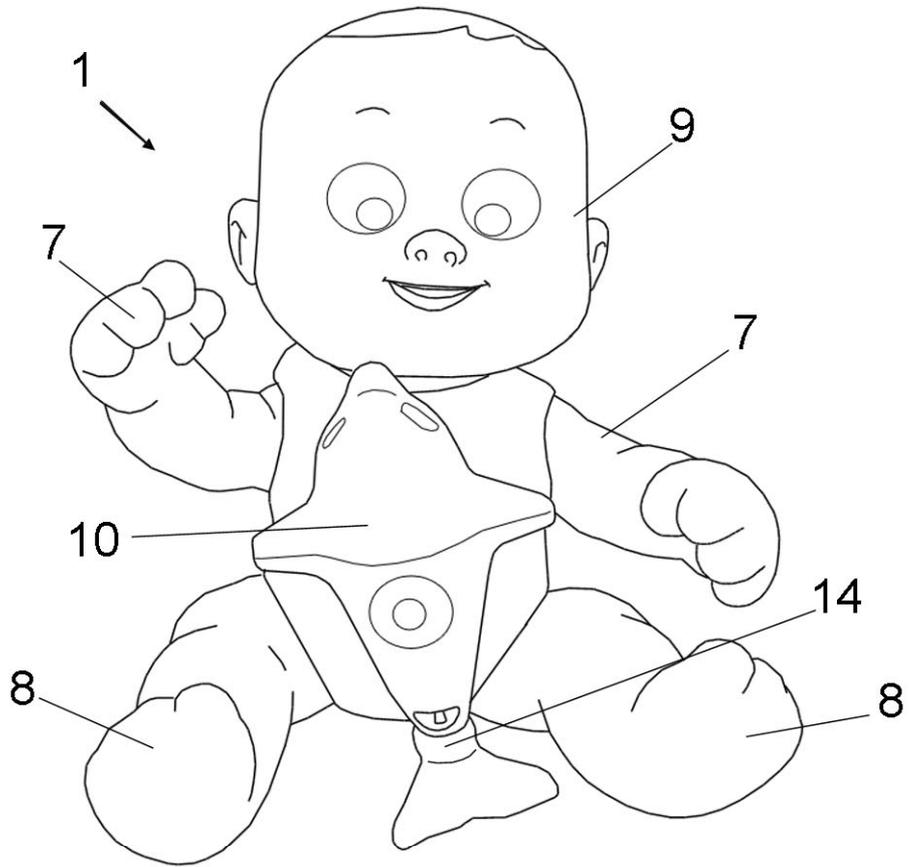
FIG. 2



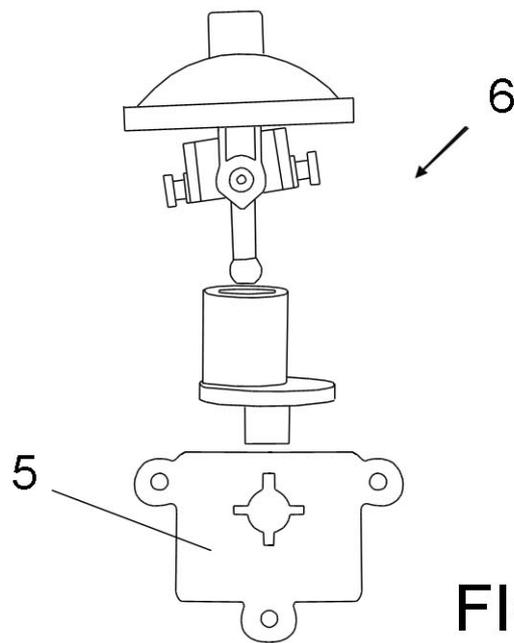
**FIG. 3**



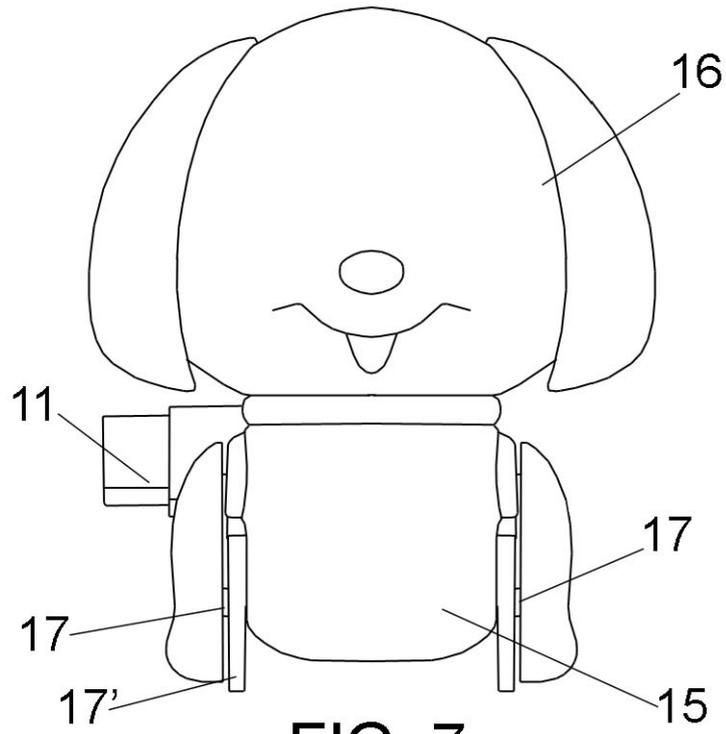
**FIG. 4**



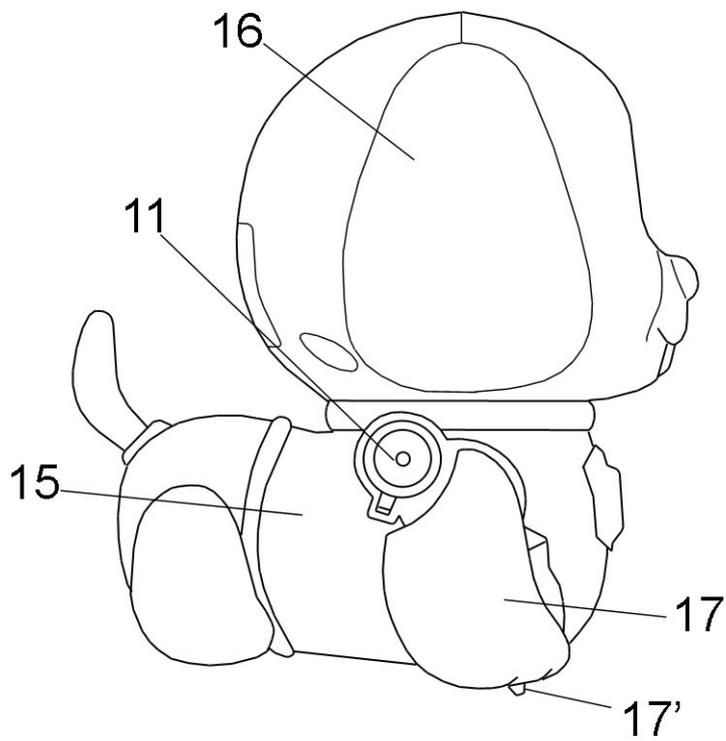
**FIG. 5**



**FIG. 6**



**FIG. 7**



**FIG. 8**

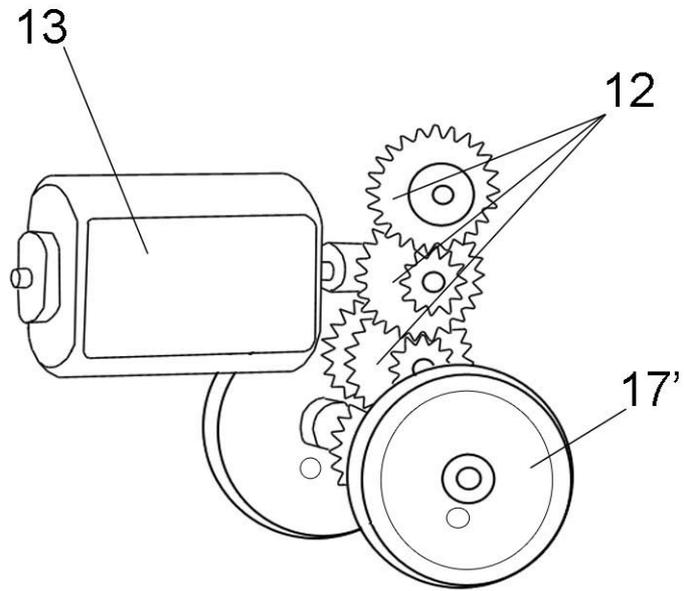


FIG. 9