

19



OFICINA ESPAÑOLA DE
PATENTES Y MARCAS

ESPAÑA



11 Número de publicación: **2 437 170**

51 Int. Cl.:

A63H 33/00

(2006.01)

12

TRADUCCIÓN DE PATENTE EUROPEA

T3

96 Fecha de presentación y número de la solicitud europea: **15.11.2011** **E 11189202 (2)**

97 Fecha y número de publicación de la concesión europea: **30.10.2013** **EP 2460575**

54 Título: **Juguete**

30 Prioridad:

01.12.2010 JP 2010268236

45 Fecha de publicación y mención en BOPI de la traducción de la patente:

09.01.2014

73 Titular/es:

**BANDAI CO., LTD. (100.0%)
4-8 Komagata 1-chome Taito-ku
Tokyo, JP**

72 Inventor/es:

**HARA, NOBORU;
ITO, NOBUYUKI;
MURAYAMA, TAKAMICHI;
NAKAI, TOMONORI y
KIKUCHI, KAZUHIRO**

74 Agente/Representante:

DE ELZABURU MÁRQUEZ, Alberto

ES 2 437 170 T3

Aviso: En el plazo de nueve meses a contar desde la fecha de publicación en el Boletín europeo de patentes, de la mención de concesión de la patente europea, cualquier persona podrá oponerse ante la Oficina Europea de Patentes a la patente concedida. La oposición deberá formularse por escrito y estar motivada; sólo se considerará como formulada una vez que se haya realizado el pago de la tasa de oposición (art. 99.1 del Convenio sobre concesión de Patentes Europeas).

DESCRIPCIÓN

Juguete

Campo de la invención

La presente invención se refiere a un juguete, parte del cual se despliega.

5 Descripción de la técnica relacionada

Se ha conocido un juguete convencional, parte del cual de despliega y puede alojar un contenido en su interior.

Por ejemplo, unan muñeca descrita en la Publicación de Solicitud de Patente Japonesa no examinada nº 10-118340 tiene una abertura en parte de un cuerpo hueco y una caja de alojamiento se provee en el interior de la abertura. La caja de alojamiento está almacenada y bloqueada mediante medios de bloqueo.

- 10 La caja de alojamiento es desbloqueada cuando una porción movable tal como un brazo de la muñeca es movido y la caja de alojamiento sobresale hacia el exterior del cuerpo mediante medios de empuje.

De acuerdo con esto, una persona puede jugar con la muñeca mediante sacar, por ejemplo, un cepillo de pelo o un peine alojado en la caja de alojamiento y cepillar el pelo de la muñeca o poner un accesorio para el pelo en el pelo de la muñeca.

- 15 Con el juguete convencional descrito arriba, la caja de alojamiento sobresale del cuerpo. Es conveniente para alojar un útil pequeño requerido cuando la persona juega con la muñeca. No obstante, la protrusión de la caja de alojamiento sólo permite sacar el útil pequeño. Todavía se desea que el juguete sea mejorado como un juguete que tenga un cambio inesperado de su forma.

- 20 El documento de patente de EE.UU. US 6,540,580 B1 divulga un juguete yo-yo formado por un par de mitades de cuerpo con forma sustancialmente de disco unidas en una disposición espaciada mediante un eje central.

La presente invención está hecha a la luz de la situación y un objeto de la presente invención es proporcionar un juguete que tiene un cambio inesperado de su forma.

- 25 De acuerdo con un aspecto de la presente invención, un juguete incluye una sección principal del juguete que tiene primera y segunda aberturas provistas en la sección principal del juguete, y un espacio de alojamiento que comunica con el exterior de la sección principal del juguete a través de las primera y segunda aberturas; un primer miembro de cierre que está provisto en la primera abertura y puede estar en un estado cerrado en el cual el primer miembro de cierre cierra la primera abertura y un estado abierto en el cual el primer miembro de cierre abre la primera abertura; un segundo miembro de cierre que está provisto en la segunda abertura y puede estar en un estado cerrado en el cual el segundo miembro de cierre cierra la segunda abertura y un estado abierto en el cual el segundo miembro de cierre abre la segunda abertura; primeros medios de empuje que están provistos en la primera abertura y empujan el primer miembro de cierre para pasarlo al estado abierto; segundos medios de empuje que están provistos en la segunda abertura y empujan el segundo miembro de cierre para pasarlo al estado abierto; primeros medios de sujeción que están provistos en la primera abertura y sujetan el primer miembro de cierre en el estado cerrado contra el empuje por los primeros medios de empuje; segundos medios de sujeción que están provistos en la segunda abertura y sujetan el segundo miembro de cierre en el estado cerrado contra el empuje por los segundos medios de empuje; una unidad de operación; y medios de liberación que liberan la sujeción por los primeros medios de sujeción y la sujeción por los segundos medios de sujeción de acuerdo con una operación con la unidad de operación. Los medios de liberación liberan la sujeción por los primeros medios de sujeción y la sujeción por los segundos medios de sujeción en diferentes tiempos cuando se ejecuta una primera operación con la unidad de operación. La liberación significa sustancialmente liberar de forma simultánea la sujeción por los primeros medios de sujeción y la sujeción por los segundos medios de sujeción cuando se ejecuta una segunda operación con la unidad de operación.

- 45 Las primera y segunda aberturas pueden ser aberturas individuales físicamente separadas. Como alternativa, las primera y segunda aberturas pueden estar, al menos parcialmente, conectadas una a la otra y pueden formar una única abertura. En este caso, una porción de la única abertura que puede ser llevada al estado cerrado y al estado abierto por el primer miembro de cierre corresponde a la primera abertura, y una porción de la única abertura que puede ser llevada al estado cerrado y al estado abierto por el segundo miembro de cierre corresponde a la segunda abertura

- 50 En el juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención, el primer miembro de cierre puede incluir una primera porción de enganchada y los primeros medios de sujeción pueden incluir una primera porción de enganche. Los primeros medios de sujeción pueden sujetar el primer miembro de cierre en el estado cerrado cuando la primera porción de enganche está enganchada con la primera porción enganchada del primer miembro de cierre. El segundo miembro de cierre puede incluir una segunda porción de enganchada y los segundos medios de sujeción pueden incluir una segunda porción de enganche. Los segundos medios de sujeción pueden sujetar el segundo miembro de

cierre en el estado cerrado cuando la segunda porción de enganche está enganchada con la segunda porción enganchada del segundo miembro de cierre.

El juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención puede incluir, además, un primer miembro de operación que mueve la primera porción de enganche de los primeros medios de sujeción en una dirección en la cual el enganche entre el primer miembro de cierre y la primera porción enganchada es liberado; y un segundo miembro de operación que mueve la segunda porción de enganche de los segundos medios de sujeción en una dirección en la cual el enganche entre el segundo miembro de cierre y la segunda porción enganchada es liberado. La primera porción de enganche puede moverse cuando el primer miembro de operación se mueva desde una posición inicial hasta una posición de operación con respecto a la sección principal del juguete mediante una operación con la unidad de operación. La segunda porción de enganche puede moverse cuando el segundo miembro de operación se mueva desde una posición inicial hasta una posición de operación con respecto a la sección principal del juguete mediante una operación con la unidad de operación.

En el juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención, la primera operación puede ser una operación que haga rotar la unidad de operación en una primera dirección y la segunda operación puede ser una operación que haga rotar la unidad de operación en una segunda dirección opuesta a la primera dirección.

En el juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención, los medios de liberación pueden incluir miembros que roten mediante la rotación de la unidad de operación y los miembros de leva pueden hacer contacto con el primer miembro de operación y el segundo miembro de operación. Los miembros de leva pueden incluir una primera porción de leva que mueve al primer miembro de operación desde la posición inicial hasta la posición de operación y una segunda porción de leva que mueve al segundo miembro de operación desde la posición inicial hasta la posición de operación. Una distancia sobre los miembros de leva desde la primera porción de leva hasta la segunda porción de leva puede diferir de una distancia sobre los miembros de leva desde una primera posición de contacto en la cual el primer miembro de operación hace contacto con el correspondiente miembro de leva hasta una segunda posición de contacto en la cual el segundo miembro de operación hace contacto con el correspondiente miembro de leva.

En el juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención, los miembros de leva pueden incluir una tercera porción de leva que mueva el primer miembro de operación desde la posición inicial hasta la posición de operación y una cuarta porción de leva que mueva al segundo miembro de operación desde la posición inicial hasta la posición de operación. Una distancia sobre los miembros de leva desde la tercera porción de leva hasta la cuarta porción de leva puede ser equivalente a la distancia sobre los miembros de leva desde una primera posición de contacto en la cual el primer miembro de operación hace contacto con el correspondiente miembro de leva hasta una segunda posición de contacto en la cual el segundo miembro de operación hace contacto con el correspondiente miembro de leva.

En el juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención, cuando se hace rotar a la unidad de operación en la primera dirección desde un estado en el cual tanto el primer miembro de operación como el segundo miembro de operación están en las posiciones iniciales, la primera porción de leva puede mover al primer miembro de operación antes de que la tercera porción de leva mueva al primer miembro de operación y la segunda porción de leva puede mover al segundo miembro de operación antes de que la cuarta porción de leva mueva al segundo miembro de operación.

En el juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención, cuando se hace rotar a la unidad de operación en la segunda dirección desde un estado en el cual tanto el primer miembro de operación como el segundo miembro de operación están en las posiciones iniciales, la tercera porción de leva puede mover al primer miembro de operación antes de que la primera porción de leva mueva al primer miembro de operación y la cuarta porción de leva puede mover al segundo miembro de operación antes de que la segunda porción de leva mueva al segundo miembro de operación y la tercera porción y la cuarta porción pueden mover de forma sustancialmente simultánea el primer miembro de operación y el segundo miembro de operación.

En el juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención, la primera operación puede ser una operación que mueva la unidad de operación en una primera dirección y la segunda operación puede ser una operación que mueva la unidad de operación en una dirección opuesta a la primera dirección.

En el juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención, la primera operación puede ser una operación que haga rotar la unidad de operación en una primera dirección y la segunda operación puede ser una operación que haga rotar la unidad de operación en una dirección opuesta a la primera dirección.

En el juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención puede incluir, además, un miembro de contenido que puede estar alojado en el espacio de alojamiento.

En el juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención, el miembro de contenido puede incluir medios de extracción que ejecutan la extracción cuando el primer miembro de cierre o el segundo miembro de cierre pasan al estado abierto.

- En el juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención, los medios de extracción pueden incluir un miembro movable que se puede mover entre una posición cercana a una superficie del miembro de contenido y una posición alejada de la superficie y un miembro elástico que empuja el miembro movable en una dirección que se aleja de la superficie del miembro de contenido. Cuando el primer miembro de cierre y/o el segundo miembro de cierre están en el estado cerrado, el miembro movable puede hacer contacto con el primer miembro de cierre y/o el segundo miembro de cierre y, por tanto, el miembro movable puede moverse en una dirección hacia la superficie del miembro de contenido contra el miembro elástico. Cuando el primer miembro de cierre y/o el segundo miembro de cierre pasan al estado abierto, el miembro movable puede moverse en la dirección que se aleja de la superficie del miembro de contenido por la elasticidad del miembro elástico.
- En el juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención, los medios de extracción pueden incluir una porción emisora de luz y un interruptor de botón. El interruptor de botón puede ser cambiado entre un estado ON en el cual el interruptor de botón sobresale de la superficie del miembro de contenido y un estado OFF en el cual el interruptor de botón está hundido con respecto a la superficie. Cuando el primer miembro de cierre y/o el segundo miembro de cierre están en el estado cerrado, el interruptor de botón puede hacer contacto con el primer miembro de cierre y/o el segundo miembro de cierre, puede estar hundido con respecto a la superficie del miembro de contenido y, por tanto, puede pasar al estado OFF. Cuando el primer miembro de cierre y/o el segundo miembro de cierre pasan al estado abierto, el interruptor de botón puede sobresalir de la superficie del miembro de contenido, y por tanto puede pasar al estado ON. La porción emisora de luz puede pasar a un estado de espera de emisión de luz cuando el interruptor de botón está en el estado OFF y la porción emisora de luz puede pasar a un estado de emisión de luz cuando el interruptor de botón pasa al estado ON desde el estado OFF.
- En el juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención, el miembro de contenido puede incluir un primer miembro de contenido y un segundo miembro de contenido.
- En el juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención, el espacio de alojamiento puede incluir un primer espacio de alojamiento que comunica con el exterior de la sección principal del juguete a través de la primera abertura y un segundo espacio de alojamiento que comunica con el exterior de la sección principal del juguete a través de la segunda abertura. El primer miembro de contenido puede estar alojado en el primer espacio de alojamiento y el segundo miembro de contenido puede estar alojado en el segundo espacio de alojamiento.
- En el juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención, el primer miembro de contenido y el segundo miembro de contenido pueden formar, al menos, parte de una figura que imita una muñeca, un animal o un vehículo al conectar juntos el primer miembro de contenido y el segundo miembro de contenido.
- En el juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención, la sección principal del juguete puede incluir un miembro central que tiene la unidad de operación y un miembro periférico que puede estar conectado al miembro central. Al menos la primera abertura puede estar provista en el miembro periférico.
- En el juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención, el primer miembro de operación puede incluir una porción central situada en el miembro central y una porción periférica situada en el miembro periférico. La porción central y la porción periférica pueden estar enclavadas una con la otra cuando el miembro central y el miembro periférico están conectados juntos.
- En el juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención, la porción central puede estar enclavada con la porción periférica cuando el miembro central y el miembro periférico están conectados juntos y la porción central hace contacto con la porción periférica.
- En el juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención, la sección principal del juguete puede tener una forma que imita a una muñeca o un animal que tienen un cuerpo y una extremidad. El miembro central puede formar el cuerpo. El miembro periférico puede formar la extremidad.
- Con el juguete de acuerdo con el aspecto de la presente invención, puesto que el juguete puede ser cambiado en diferentes formas de acuerdo con una operación con la unidad de operación, se puede proporcionar el juguete con el cambio inesperado de forma.
- La presente invención se describirá, a modo de ejemplo, con referencia a los dibujos que acompañan, en los cuales:
- la figura 1 es una vista frontal de un juguete en un estado cerrado de acuerdo con una realización de la presente invención;
- la figura 2 es una vista posterior del juguete en un estado cerrado de acuerdo con la realización de la presente invención;
- la figura 3 es una vista en perspectiva que muestra un ejemplo del juguete en un estado desplegado de acuerdo con la realización de la presente invención;
- la figura 4 es una vista en perspectiva de un cuerpo;

la figura 5 es una vista en perspectiva que muestra el cuerpo en un estado abierto;

la figura 6A es una vista en perspectiva que muestra el cuerpo en el estado abierto ya figura 6B es una vista agrandada que muestra una configuración de una bisagra;

la figura 7 es una vista en perspectiva que muestra un brazo derecho en un estado abierto;

5 la figura 8 es una vista en perspectiva que muestra un brazo izquierdo en un estado abierto;

la figura 9A es una vista en perspectiva que muestra el brazo derecho en el estado abierto ya figura 9B es una vista agrandada que muestra una configuración de una bisagra;

la figura 10 es una vista en perspectiva que muestra una pierna derecha en un estado abierto;

la figura 11 es una vista en perspectiva que muestra una pierna izquierda en un estado abierto;

10 la figura 12A es una vista en perspectiva que muestra la pierna derecha en el estado abierto y la figura 12B es una vista agrandada que muestra una configuración de una bisagra;

la figura 13 es un esquema de configuración de los medios de liberación;

la figura 14 es una ilustración que explica una operación de un miembro de operación de brazo izquierdo y un miembro de operación de cuerpo;

15 la figura 15 es una ilustración que explica una operación de un miembro de operación de pierna;

la figura 16 es una vista explicativa que muestra una relación entre un miembro de operación de pierna izquierda y una placa de leva;

la figura 17 es una vista explicativa que muestra una relación entre el miembro de operación de brazo izquierdo y una placa de leva;

20 la figura 18 es una vista explicativa que muestra una relación entre el miembro de operación de cuerpo y una placa de leva;

la figura 19 es una vista explicativa que muestra una relación entre un miembro de operación de brazo derecho y una placa de leva;

25 la figura 20 es una vista explicativa que muestra una relación entre un miembro de operación de pierna derecha y una placa de leva;

la figura 21 es una vista en perspectiva en un estado en el cual un ejemplo del miembro de contenido está alojado;

la figura 22 es una vista en perspectiva en un caso en el cual el ejemplo de un miembro de contenido está alojado y paneles están en estados abiertos;

30 la figura 23 es una vista en perspectiva de una configuración en la cual ejemplos de los miembros de contenido están conectados juntos;

la figura 24 es una vista en perspectiva en un caso en el cual otro ejemplo de un miembro de contenido está alojado y los paneles están en un estado abierto;

la figura 25 es una vista en perspectiva en un estado en el cual otro ejemplo de un miembro de contenido está alojado; y

35 la figura 26 es una vista en perspectiva de una configuración en la cual ejemplos de miembros de contenido están conectados juntos.

Una realización preferida de la presente invención se describirá más abajo con referencia a los dibujos.

40 Según se muestra en las figuras 1 y 2, un juguete 10 de acuerdo con una realización de la presente invención incluye una sección principal 20 del juguete que tiene un cuerpo 21 que sirve como un miembro central; un par de brazos 22 izquierdo y derecho (22L, 22R) y un par de piernas 23 izquierda y derecha (23L, 23R) como extremidades que sirven como miembros periféricos unidos de forma movable al cuerpo 21, y una cabeza 24 unida a una porción superior del cuerpo 21.

45 Los brazos izquierdo y derecho 22L y 22R y las piernas izquierda y derecha 23L y 23R se pueden quitar y están sujetos de forma rotatoria mediante sujetadores 30 provistos en superficies laterales izquierda y derecha y una superficie inferior del cuerpo 21 (véase la figura 4).

Un pomo 51 rotatorio que forma una unidad de operación 50 está unido de forma rotatoria a una superficie posterior del cuerpo 21. El pomo 51 rotatorio está conectado con medios de liberación 52 que liberan la sujeción de los medios de sujeción 29 (descritos más tarde).

5 Según se muestra en la figura 3, cada uno de los brazos 22, las piernas 23 y el cuerpo 21 tiene una abertura 25, un espacio de alojamiento 26 que comunica con el exterior de la sección principal 20 del juguete a través de la abertura 25, y un panel 27 provisto en la abertura 25 y que sirve como un miembro de cierre que puede pasar a un estado cerrado en el cual el panel 27 cierra la abertura 25 y a un estado abierto en el cual el panel 27 abre la abertura 25.

10 La figura 5 es una vista en perspectiva del cuerpo 21 en un estado abierto. La figura 6A es una vista en perspectiva que muestra el cuerpo en el estado abierto. La figura 6B es una vista agrandada que muestra una configuración de una bisagra.

15 Según se muestra en las figuras 5 y 6, se proveen goznes 212 en dos posiciones de una porción inferior de una superficie frontal de una sección principal 211 del cuerpo. Los goznes 212 sobresalen hacia delante de la sección principal 20 del juguete. Se proveen goznes 271 para sobresalir desde una porción de extremo inferior del panel 27. Los goznes 271 se corresponden con los goznes 212 de la sección principal 211 del cuerpo. Los goznes 212 y 271 se engarzan entre sí. Ejes 31 rotatorios están unidos para penetrar a través de los goznes 212 y 271. También, resortes 28 como medios de empuje están unidos a los ejes 31 rotatorios. Los resortes 28 empujan de forma constante al panel 27 en una dirección en la cual el panel 27 está abierto (estado abierto).

20 Por esto, el panel 27 está empujado de forma constante en una dirección en la cual el panel 27 sobresale hacia delante de la sección principal 20 del juguete (en una dirección en la cual el panel 27 se mueve para pasar al estado abierto).

25 En una superficie frontal de una pared superior 213 de la sección principal 211 del cuerpo se provee una uña 214 de enganche que sirve como una porción de enganche que forma los medios de sujeción 29 que sujetan el panel 27 en el estado cerrado contra una fuerza de empuje de los resortes 28. La uña 214 de enganche está empujada de forma constante en una dirección de enganche (dirección A en el dibujo) mediante medios de empuje (no mostrados) tales como un resorte. Cuando el panel 27 es movido en una dirección de cierre (dirección en la cual el panel 27 pasa al estado cerrado) y hace contacto con una porción 272 enganchada que forma medios de sujeción 29 en una superficie de extremo superior del panel 27, la uña 214 de enganche puede moverse en una dirección de liberación (dirección B en el dibujo) contra el empuje por los medios de empuje. También, cuando la porción 272 enganchada se mueve a través de la uña 214 de enganche, la uña 214 de enganche se mueve de nuevo en la dirección de enganche por los medios de empuje y se engancha con la porción 272 enganchada. Por tanto, cuando el panel 27 es cerrado (pasa al estado cerrado), la uña 214 de enganche y la porción 272 enganchada se enganchan automáticamente y el panel 27 es sujetado en el estado cerrado.

Aunque el detalle se describirá más tarde, la uña 214 de enganche puede ser movida en la dirección de liberación mediante un miembro de operación 553 del cuerpo.

35 Según se describió más arriba, la porción 272 enganchada que forma los medios de sujeción 29 está provista en la superficie de extremo superior del panel 27. La porción 272 enganchada sujeta el panel 27 en el estado cerrado cuando la porción 272 enganchada está enganchada con la uña 214 de enganche de la sección principal 211 del cuerpo y pasa al estado enganchado.

40 En el estado cerrado en el cual la porción 272 enganchada está enganchada con la uña 214 de enganche, cuando el miembro de operación 553 del cuerpo mueve la uña 214 de enganche en la dirección B (dirección de liberación) del dibujo, la porción enganchada 272 es desenganchada de la uña 214 de enganche. Esto es, puesto que la sujeción del panel 27 por la uña 214 de enganche y la porción enganchada 272 (es decir, medios de sujeción 29) es liberada, el panel 27 se abre hacia delante por la fuerza de empuje de los resortes 28 y pasa al estado abierto.

45 La figura 7 muestra un esquema de configuración del brazo derecho 22R. La figura 8 muestra un esquema de configuración del brazo izquierdo 22L. Las figuras 9A y 9B muestran esquemáticamente esquemas de configuración del brazo derecho 22R. Los brazos derecho e izquierdo 22 tienen una configuración común. Por tanto, sólo se describirá el brazo derecho 22R.

50 Según se muestra en las figuras 7 y 9A y 9B, se proveen goznes 222 para sobresalir hacia fuera de la sección principal 20 del juguete en dos posiciones de las porciones superior e inferior de una superficie frontal de una sección principal 221 del brazo. Se proveen goznes 271 para sobresalir desde porciones superior e inferior del panel 27. Los goznes 271 se corresponden con los goznes 222 de la sección principal 221 del brazo. Los goznes 222 y 271 se engarzan entre sí. Ejes 31 rotatorios están unidos para penetrar a través de los goznes 222 y 271.

También, resortes 28 están unidos a los ejes 31 rotatorios como medios de empuje. Los resortes 28 empujan de forma constante al panel 27 en una dirección en la cual el panel 27 está abierto (estado abierto).

55 Por esto, el panel 27 está empujado de forma constante en una dirección en la cual el panel 27 sobresale hacia fuera de la sección principal 20 del juguete (en una dirección en la cual el panel 27 se mueve para pasar al estado

abierto).

En una superficie frontal de una pared lateral 223 de la sección principal 221 del brazo se provee una uña 224 de enganche que sirve como una porción de enganche que forma los medios de sujeción 29 que sujetan el panel 27 en el estado cerrado contra una fuerza de empuje de los resortes 28. La uña 224 de enganche está empujada de forma constante en una dirección de enganche (dirección A en el dibujo) mediante medios de empuje (no mostrados) tales como un resorte. Cuando el panel 27 es movido en una dirección de cierre (dirección en la cual el panel 27 pasa al estado cerrado) y hace contacto con una porción 272 enganchada que forma medios de sujeción 29 en una superficie de extremo del panel 27, la uña 224 de enganche puede moverse en una dirección de liberación (dirección B en el dibujo) contra el empuje por los medios de empuje. También, cuando la porción 272 enganchada se mueve a través de la uña 224 de enganche, la uña 224 de enganche se mueve de nuevo en la dirección de enganche por los medios de empuje y se engancha con la porción 272 enganchada. Por tanto, cuando el panel 27 es cerrado (pasa al estado cerrado), la uña 224 de enganche y la porción 272 enganchada se enganchan automáticamente y el panel 27 es sujetado en el estado cerrado.

Aunque el detalle se describirá más tarde, la uña 224 de enganche puede ser movida en la dirección de liberación mediante un miembro de operación 552 o 554 del brazo.

Según se describió más arriba, la porción 272 enganchada que forma los medios de sujeción 29 está provista en la superficie de extremo del panel 27. La porción 272 enganchada sujeta el panel 27 en el estado cerrado cuando la porción 272 enganchada está enganchada con la uña 224 de enganche de la sección principal 221 del brazo y pasa al estado enganchado.

En el estado cerrado en el cual la porción 272 enganchada está enganchada con la uña 224 de enganche, cuando un miembro de transmisión central 552B o 554B del miembro de operación 552 o 554 del brazo mueve la uña 224 de enganche en la dirección B (dirección de liberación) del dibujo, la porción enganchada 272 es desenganchada de la uña 224 de enganche. Esto es, puesto que la sujeción del panel 27 por la uña 224 de enganche y la porción enganchada 272 (es decir, medios de sujeción 29) es liberada, el panel 27 se abre hacia fuera por la fuerza de empuje de los resortes 28 y pasa al estado abierto.

La figura 10 es una vista en perspectiva de la pierna derecha 23R en un estado abierto. La figura 11 es una vista en perspectiva de la pierna izquierda 23L en un estado abierto. La figura 12A es una vista en perspectiva de la pierna derecha 23R y la figura 12B es una vista agrandada de una bisagra.

Las piernas derecha e izquierda 23L y 23R tienen una configuración común. Por tanto, sólo se describirá la pierna derecha 23R.

Según se muestra en las figuras 10 y 12A y 12B, se proveen goznes 232 para sobresalir hacia fuera de la sección principal 20 del juguete en dos posiciones de las porciones superior e inferior de una superficie frontal de una sección principal 231 de la pierna. Se proveen goznes 271 para sobresalir desde porciones superior e inferior del panel 27. Los goznes 271 se corresponden con los goznes 232 de la sección principal 231 de la pierna. Los goznes 232 y 271 se engarzan entre sí. Ejes 31 rotatorios están unidos para penetrar a través de los goznes 232 y 271.

También, resortes 28 están unidos a los ejes 31 rotatorios como medios de empuje. Los resortes 28 empujan de forma constante al panel 27 en una dirección en la cual el panel 27 está abierto (estado abierto).

Por esto, el panel 27 está empujado de forma constante en una dirección en la cual el panel 27 sobresale hacia fuera de la sección principal 20 del juguete (en una dirección en la cual el panel 27 se mueve para pasar al estado abierto).

En una superficie frontal de una pared superior 233 de la sección principal 231 de la pierna se provee una uña 234 de enganche que sirve como una porción de enganche que forma los medios de sujeción 29 que sujetan el panel 27 en el estado cerrado contra una fuerza de empuje de los resortes 28. La uña 234 de enganche está empujada de forma constante en una dirección de enganche (dirección A en el dibujo) mediante medios de empuje (no mostrados) tales como un resorte. Cuando el panel 27 es movido en una dirección de cierre (dirección en la cual el panel 27 pasa al estado cerrado) y hace contacto con una porción 272 enganchada que forma medios de sujeción 29 en una superficie de extremo superior del panel 27, la uña 234 de enganche puede moverse en una dirección de liberación (dirección B en el dibujo) contra el empuje por los medios de empuje. También, cuando la porción 272 enganchada se mueve a través de la uña 224 de enganche, la uña 224 de enganche se mueve de nuevo en la dirección de enganche por los medios de empuje y se engancha con la porción 272 enganchada. Por tanto, cuando el panel 27 es cerrado (pasa al estado cerrado), la uña 234 de enganche y la porción 272 enganchada se enganchan automáticamente y el panel 27 es sujetado en el estado cerrado.

Aunque el detalle se describirá más tarde, la uña 234 de enganche puede ser movida en la dirección de liberación mediante un miembro de operación 551 o 555 de la pierna.

Según se describió más arriba, la porción 272 enganchada que forma los medios de sujeción 29 está provista en la superficie de extremo superior del panel 27. La porción 272 enganchada sujeta el panel 27 en el estado cerrado

cuando la porción 272 enganchada está enganchada con la uña 234 de enganche de la sección principal 231 de la pierna y pasa al estado enganchado.

En el estado cerrado en el cual la porción 272 enganchada está enganchada con la uña 234 de enganche, cuando una porción de transmisión central 551B o 555B del miembro de operación 551 o 555 de la pierna mueve la uña 234 de enganche en la dirección B (dirección de liberación) del dibujo, la porción enganchada 272 es desenganchada de la uña 234 de enganche. Esto es, puesto que la sujeción del panel 27 por la uña 234 de enganche y la porción enganchada 272 (es decir, medios de sujeción 29) es liberada, el panel 27 se abre hacia fuera por la fuerza de empuje de los resortes 28 y pasa al estado abierto.

A continuación, se describirán en detalle los medios de liberación 52 para liberar la sujeción del panel 27 por los medios de sujeción 29.

Según se muestra en las figura 13 y 16, está provisto un eje 53 rotatorio de forma que puede rotar en el interior del cuerpo 21. Un extremo posterior del eje 53 rotatorio sobresale hacia detrás del cuerpo 21 y el pomo 51 rotatorio está unido al eje 53 rotatorio. Cuando se hace rotar al pomo 51 rotatorio, se hace rotar al eje 53 rotatorio. El eje 53 rotatorio puede rotar en una dirección horaria (CW1) y una dirección antihoraria (CW2) cuando se ve desde el lado posterior del juguete 10.

También, una pluralidad de miembros de leva 54 están pegados y fijados de forma integral al eje 53 rotatorio a través de un espaciador 531. La pluralidad de miembros de leva 54 puede rotar por la rotación del eje 53 rotatorio. La pluralidad de miembros de leva 54, respectivamente, se corresponden con una pluralidad de miembros de operación 55 que forman los medios de liberación 52.

Los miembros de operación 55 incluyen el miembro de operación 553 del cuerpo, el miembro de operación 552 del brazo izquierdo, el miembro de operación 554 del brazo derecho, el miembro de operación 551 de la pierna izquierda y el miembro de operación 555 de la pierna derecha. El miembro de operación 553 del cuerpo incluye una barra de operación 553A y un miembro de transmisión periférico 553E que está en contacto con la barra de operación 553A. El miembro de operación 553 del cuerpo mueve la uña 214 de enganche del cuerpo 21 en la dirección de liberación, libera la porción enganchada 272 del estado enganchado y libera la sujeción del panel 27 en el estado cerrado por los medios de sujeción 29 (por la uña 214 de enganche y la porción enganchada 272).

El miembro de operación 552 del brazo izquierdo, el miembro de operación 554 del brazo derecho, el miembro de operación 551 de la pierna izquierda y el miembro de operación 555 de la pierna derecha, respectivamente, incluyen barras de operación 552A, 554A, 551A y 555A y miembros de transmisión centrales 552B, 554B, 551B y 555B que están incluidos en el cuerpo 21 que sirve como miembro central; miembros de transmisión periféricos 552E, 554E, 551E (no mostrados) y 555E que están incluidos en los brazos 22 o piernas 23 que sirven como miembro periféricos. El miembro de operación 552 del brazo izquierdo, el miembro de operación 554 del brazo derecho, el miembro de operación 551 de la pierna izquierda y el miembro de operación 555 de la pierna derecha, respectivamente, mueven la uña de enganche 224 del brazo izquierdo 22L, la uña 224 de enganche del brazo derecho 22R, la uña 234 de enganche de la pierna izquierda 23L y la uña 234 de enganche de la pierna derecha 23R en las direcciones de liberación, liberan las porciones enganchadas 272 de los estados enganchados y liberan la sujeción de los paneles 27 en los estados cerrados por los medios de sujeción 29.

Las barras de operación 551A, 552A, 554A y 555A y los miembros de transmisión centrales 551B, 552B, 554B, y 555B están provistos en el cuerpo 21 que sirve como miembro central, y los miembros de transmisión periféricos 551E, 552E, 554E y 555E están provistos en los brazos 22 o las piernas 23 que sirven como los miembros periféricos. Por esto, si los brazos 22 y las piernas 23 pueden ser separados del cuerpo 21, las barras de operación 551A, 552A, 554A y 555A y los miembros de transmisión centrales 551B, 552B, 554B, y 555B pueden ser separados de los miembros de transmisión periféricos 551E, 552E, 554E y 555E. Cuando los brazos 22 y las piernas 23 están fijadas (conectadas) al cuerpo 21, los miembros de transmisión centrales 551B, 552B, 554B, y 555B hacen contacto con los miembros de transmisión periféricos 551E, 552E, 554E y 555E (estado mostrado en las figuras 13, 14 y 15), y los miembros de transmisión centrales 551B, 552B, 554B, y 555B están enclavados con los miembros de transmisión periféricos 551E, 552E, 554E y 555E.

La figura 14 es una ilustración que explica una operación del miembro de operación 552 del brazo izquierdo y del miembro de operación 553 del cuerpo. La operación del miembro de operación 554 del brazo derecho es similar a la del miembro de operación 552 del brazo izquierdo y, por tanto, la descripción se omitirá.

Describiendo la operación del miembro de operación 552 del brazo izquierdo, el miembro de leva 54 que corresponde al miembro de operación 552 del brazo izquierdo primero hace contacto con la barra de operación 552A que forma el miembro de operación 552 del brazo izquierdo y mueve la barra de operación 552A hacia fuera del cuerpo 21 (es decir, desde una posición inicial hasta una posición de operación). Entonces, un miembro arrastrado 552C que hace contacto con la barra de operación 552A rota alrededor del eje 552D. De aquí, el miembro de transmisión central 552B se mueve hacia fuera (es decir, desde una posición inicial hasta una posición de operación), y el miembro de transmisión periférico 552E que hace contacto con el miembro de transmisión central 552B rota alrededor de un eje 552F (es decir, desde una posición inicial hasta una posición de operación). De acuerdo con

esto, las uña 224 de enganche se mueve en la dirección de liberación. En particular, puesto que la barra de operación 552A, el miembro de transmisión central 552B y el miembro de transmisión periférico 552E que forman el miembro de operación 552 del brazo izquierdo se mueven desde las posiciones iniciales hasta las posiciones de operación, la uña 224 de enganche se mueve en la dirección de liberación. El estado enganchado de la uña 224 de enganche con respecto a la porción enganchada 272 es liberado y la sujeción del panel 27 en el estado cerrado es liberada.

Describiendo a continuación la operación del miembro de operación 553 del cuerpo, el miembro de leva 54 que corresponde al miembro de operación 553 del cuerpo hace contacto con la barra de operación 553A que forma el miembro de operación 553 del cuerpo y mueve la barra de operación 553A hacia fuera del cuerpo 21 (es decir, desde una posición inicial hasta una posición de operación). Entonces, el miembro de transmisión periférico 553E que hace contacto con barra de operación 553A rota alrededor de un eje 553F (es decir, desde una posición inicial hasta una posición de operación). De acuerdo con esto, las uña 214 de enganche se mueve en la dirección de liberación. En particular, puesto que la barra de operación 553A y el miembro de transmisión periférico 553E que forman el miembro de operación 553 del cuerpo se mueven desde las posiciones iniciales hasta las posiciones de operación, la uña 214 de enganche se mueve en la dirección de liberación. El estado enganchado de la uña 214 de enganche con respecto a la porción enganchada 272 es liberado y la sujeción del panel 27 en el estado cerrado es liberada.

La figura 15 es una ilustración que explica una operación del miembro de operación 555 de la pierna derecha. La operación del miembro de operación 551 de la pierna izquierda es similar a la del miembro de operación 555 de la pierna derecha y, por tanto, la descripción se omitirá.

Describiendo la operación del miembro de operación 555 de la pierna derecha, el miembro de leva 54 que corresponde al miembro de operación 555 de la pierna derecha hace contacto con la barra de operación 555A que forma el miembro de operación 555 de la pierna derecha y mueve la barra de operación 555A hacia fuera del cuerpo 21 (es decir, desde una posición inicial hasta una posición de operación). Entonces, un miembro arrastrado 555C que hace contacto con la barra de operación 555A rota alrededor del eje 555D. Por tanto, el miembro de transmisión central 555B se mueve hacia fuera del cuerpo 21 (es decir, desde una posición inicial hasta una posición de operación), y el miembro de transmisión periférico 555E que hace contacto con el miembro de transmisión central 555B rota alrededor de un eje 555F. De acuerdo con esto, las uña 234 de enganche se mueve en la dirección de liberación. En particular, puesto que la barra de operación 555A, el miembro de transmisión central 555B y el miembro de transmisión periférico 555E que forman el miembro de operación 555 de la pierna derecha se mueven desde las posiciones iniciales hasta las posiciones de operación, la uña 234 de enganche se mueve en la dirección de liberación. El estado enganchado de la uña 234 de enganche con respecto a la porción enganchada 272 es liberado y la sujeción del panel 27 en el estado cerrado es liberada.

Según se muestra en las figuras 13 y 16, las barras de operación 551A, 552A, 553A, 554A y 555A de los miembros de operación 55 respectivamente hacen contacto con los miembros de leva 54. Según se describió arriba, las barras de operación 551A, 552A, 553A, 554A y 555A se mueven desde las posiciones iniciales hasta las posiciones de operación en las cuales los estados enganchados de las porciones enganchadas con respecto a las uñas de enganche son liberados y como resultado la sujeción de los paneles 27 en los estados cerrados es liberada.

Cada una de las barras de operación 551A, 552A, 553A, 554A y 555A están empujados constantemente hacia la posición inicial mediante un resorte (no mostrado) que sirve como medio de empuje, y es restaurada a la posición inicial cuando está localizada en una región excéntrica 54C (región inferior, véase la figura 16) del correspondiente miembro de leva 54.

Según se muestra en la figura 16, una placa de leva 541 que mueve el miembro de operación 551 de la pierna izquierda para liberar la sujeción del panel 27 de la pierna izquierda tiene una porción de leva 541A y una porción de leva 541B. La porción de leva 541A opera (mueve) el miembro de operación 551 de la pierna izquierda (desde la posición inicial hasta la posición de operación) cuando la placa de leva 541 es rotada en la dirección horaria CW1 por un ángulo $\theta 1$ con respecto a una posición de referencia ilustrada (posición del miembro de operación 551 de la pierna izquierda). La porción de leva 541B opera (mueve) el miembro de operación 551 de la pierna izquierda (desde la posición inicial hasta la posición de operación) cuando la placa de leva 541 es rotada en la dirección antihoraria CW2 por un ángulo $\Phi 1$ con respecto a la posición de referencia.

En esta realización, por ejemplo, $\theta 1$ y $\Phi 1$ pueden ser determinados de tal forma que $\theta 1 = 45^\circ$ y $\Phi 1 = 175^\circ$.

Según se muestra en la figura 17, una placa de leva 542 que mueve el miembro de operación 551 del brazo izquierdo para liberar la sujeción del panel 27 del brazo izquierdo tiene una porción de leva 542A y una porción de leva 542B. La porción de leva 542A opera (mueve) el miembro de operación 552 del brazo izquierdo (desde la posición inicial hasta la posición de operación) cuando la placa de leva 542 es rotada en la dirección horaria CW1 por un ángulo $\theta 2$ con respecto a una posición de referencia ilustrada (posición del miembro de operación 552 del brazo izquierdo). La porción de leva 542B opera (mueve) el miembro de operación 552 del brazo izquierdo (desde la posición inicial hasta la posición de operación) cuando la placa de leva 542 es rotada en la dirección antihoraria CW2 por un ángulo $\Phi 2$ con respecto a la posición de referencia.

En esta realización, por ejemplo, θ_2 y Φ_2 pueden ser determinados de tal forma que $\theta_2 = 45^\circ$ y $\Phi_2 = 45^\circ$.

Según se muestra en la figura 18, una placa de leva 543 que mueve el miembro de operación 553 del cuerpo para liberar la sujeción del panel 27 del brazo izquierdo tiene una porción de leva 543A y una porción de leva 543B. La porción de leva 543A opera (mueve) el miembro de operación 553 del cuerpo (hacia fuera del cuerpo, es decir, desde la posición inicial hasta la posición de operación) cuando la placa de leva 543 es rotada en la dirección horaria CW1 por un ángulo θ_3 con respecto a una posición de referencia ilustrada (posición del miembro de operación 553 del cuerpo). La porción de leva 543B opera (mueve) el miembro de operación 553 del cuerpo (hacia fuera del cuerpo, es decir, desde la posición inicial hasta la posición de operación) cuando la placa de leva 543 es rotada en la dirección antihoraria CW2 por un ángulo Φ_3 con respecto a la posición de referencia.

En esta realización, por ejemplo, θ_3 y Φ_3 pueden ser determinados de tal forma que $\theta_3 = 45^\circ$ y $\Phi_3 = 285^\circ$.

Según se muestra en la figura 19, una placa de leva 544 que mueve el miembro de operación 554 del brazo derecho para liberar la sujeción del panel 27 del brazo derecho tiene una porción de leva 544A y una porción de leva 544B. La porción de leva 544A opera (mueve) el miembro de operación 554 del brazo derecho (desde la posición inicial hasta la posición de operación) cuando la placa de leva 544 es rotada en la dirección horaria CW1 por un ángulo θ_4 con respecto a una posición de referencia ilustrada (posición del miembro de operación 554 del brazo derecho). La porción de leva 544B opera (mueve) el miembro de operación 554 del brazo derecho (desde la posición inicial hasta la posición de operación) cuando la placa de leva 544 es rotada en la dirección antihoraria CW2 por un ángulo Φ_4 con respecto a la posición de referencia.

En esta realización, por ejemplo, θ_4 y Φ_4 pueden ser determinados de tal forma que $\theta_4 = 45^\circ$ y $\Phi_4 = 105^\circ$.

Según se muestra en la figura 20, una placa de leva 545 que mueve el miembro de operación 555 de la pierna derecha para liberar la sujeción del panel 27 de la pierna derecha tiene una porción de leva 545A y una porción de leva 545B. La porción de leva 545A opera (mueve) el miembro de operación 555 de la pierna derecha (desde la posición inicial hasta la posición de operación) cuando la placa de leva 545 es rotada en la dirección horaria CW1 por un ángulo θ_5 con respecto a una posición de referencia ilustrada (posición del miembro de operación 555 de la pierna derecha). La porción de leva 545B opera (mueve) el miembro de operación 555 de la pierna derecha (desde la posición inicial hasta la posición de operación) cuando la placa de leva 545 es rotada en la dirección antihoraria CW2 por un ángulo Φ_5 con respecto a la posición de referencia.

En esta realización, por ejemplo, θ_5 y Φ_5 pueden ser determinados de tal forma que $\theta_5 = 45^\circ$ y $\Phi_5 = 225^\circ$.

Por ejemplo, se describirá más abajo una operación cuando el miembro de operación 554 del brazo derecho sirve como un primer miembro de operación de acuerdo con la presente invención y el miembro de operación 555 de la pierna derecha sirve como un segundo miembro de operación de acuerdo con la presente invención según se muestra en la figura 20. Configuraciones de los otros miembros de operación 55 pueden ser consideradas de una manera similar al miembro de operación 554 del brazo derecho y el miembro de operación 555 de la pierna derecha.

La placa de leva 544 que mueve el miembro de operación 554 del brazo derecho sirviendo como el primer miembro de operación desde la posición inicial hasta la posición de operación tiene la porción de leva 544B que sirve como una primera porción de leva y opera el miembro de operación 554 del brazo derecho cuando la placa de leva 544 es rotada en la dirección horaria CW1, y la porción de leva 544A que sirve como una tercera porción de leva 544A y opera el miembro de operación 554 del brazo derecho cuando la placa de leva 544 es rotada en la dirección antihoraria CW2.

La placa de leva 545 que mueve el miembro de operación 555 de la pierna derecha sirviendo como el segundo miembro de operación desde la posición inicial hasta la posición de operación tiene la porción de leva 545B que sirve como una segunda porción de leva y opera el miembro de operación 555 de la pierna derecha cuando la placa de leva 545 es rotada en la dirección horaria CW1, y la porción de leva 545A que sirve como una cuarta porción de leva 545A y opera el miembro de operación 555 de la pierna derecha cuando la placa de leva 545 es rotada en la dirección antihoraria CW2.

Aquí se describe un caso en el cual se ejecuta una primera operación con la unidad de operación 50 o, en particular, el pomo 51 rotatorio es rotado en la dirección horaria CW1 que sirve como una primera dirección.

Esta realización está configurada de tal forma que una distancia L1 sobre los miembros de leva desde la porción de leva 544B que sirve como la primera porción de leva hasta la porción de leva 545B que sirve como la segunda porción de leva cuando los miembros de leva 54 son rotados en la dirección horaria CW1 difiere de una distancia L2 sobre los miembros de leva desde una primera posición de contacto P1 en la cual el miembro de operación 554 del brazo derecho que sirve como el primer miembro de operación hace contacto con la placa de leva 544 hasta una segunda posición de contacto P2 en la cual el miembro de operación 555 de la pierna derecha que sirve como el segundo miembro de operación hace contacto con la placa de leva 545. Esto es, $L1 \neq L2$.

Por tanto, si los miembros de leva 54 son rotados en la dirección horaria CW1 (es decir, si la primera operación se ejecuta con el pomo 51 rotatorio que sirve como la unidad de operación 50 (si el pomo 51 rotatorio es rotado en la

primera dirección)), un tiempo en el cual es operado el miembro de operación 554 del brazo derecho está desplazado (difiere) de un tiempo en el cual es operado el miembro de operación 555 de la pierna derecha.

Se describe a continuación un caso en el cual se ejecuta una segunda operación con la unidad de operación 50 o, en particular, el pomo 51 rotatorio es rotado en la dirección antihoraria CW2 que sirve como una segunda dirección.

5 Esta realización está configurada de tal forma que una distancia L3 sobre los miembros de leva desde la porción de leva 544A que sirve como la tercera porción de leva hasta la porción de leva 545A que sirve como la cuarta porción de leva si los miembros de leva 54 son rotados en la dirección antihoraria CW2 es equivalente a la distancia L2 sobre los miembros de leva desde la primera posición de contacto P1 hasta la segunda posición de contacto P2. Esto es, $L3 = L2$.

10 Por tanto, si los miembros de leva 54 son rotados en la dirección antihoraria CW2 (es decir, si la segunda operación se ejecuta con el pomo 51 rotatorio que sirve como la unidad de operación 50 (si el pomo 51 rotatorio es rotado en la segunda dirección)), un tiempo en el cual es operado el miembro de operación 554 del brazo derecho es el mismo que un tiempo en el cual es operado el miembro de operación 555 de la pierna derecha.

15 Cuando el pomo 51 rotatorio es rotado en la dirección horaria CW1 que sirve como la primera dirección desde un estado en el cual el miembro de operación 554 del brazo derecho que sirve como el primer miembro de operación y el miembro de operación 555 de la pierna derecha que sirve como el segundo miembro de operación están en las posiciones iniciales, la porción de leva 544B que sirve como la primera porción de leva mueve el miembro de operación 554 del brazo derecho antes de que la porción de leva 544A que sirve como la tercera porción de leva mueva el miembro de operación 554 del brazo derecho y la porción de leva 545B que sirve como la segunda porción de leva mueve el miembro de operación 555 de la pierna derecha antes de que la porción de leva 545A que sirve como la cuarta porción de leva mueva el miembro de operación 555 de la pierna derecha. Esto es así porque esta realización está configurada para satisfacer que $(360^\circ - \theta_4) > \Phi_4$ y $(360^\circ - \theta_5) > \Phi_5$.

20 Cuando el pomo 51 rotatorio es rotado en la dirección antihoraria CW2 que sirve como la segunda dirección desde el estado en el cual el miembro de operación 554 del brazo derecho que sirve como el primer miembro de operación y el miembro de operación 555 de la pierna derecha que sirve como el segundo miembro de operación están en las posiciones iniciales, la porción de leva 544A que sirve como la tercera porción de leva mueve el miembro de operación 554 del brazo derecho antes de que la porción de leva 544B que sirve como la primera porción de leva mueva el miembro de operación 554 del brazo derecho y la porción de leva 545A que sirve como la cuarta porción de leva mueve el miembro de operación 555 de la pierna derecha antes de que la porción de leva 545B que sirve como la segunda porción de leva mueva el miembro de operación 555 de la pierna derecha. Esto es así porque esta realización está configurada para satisfacer que $(360^\circ - \Phi_4) > \theta_4$ y $(360^\circ - \Phi_5) > \theta_5$.

También, como se describió más arriba, la porción de leva 544A que sirve como la tercera porción de leva y la porción de leva 545A que sirve como la cuarta porción de leva mueven de manera sustancialmente simultánea el miembro de operación 554 del brazo derecho y el miembro de operación 555 de la pierna derecha.

35 En la descripción de más arriba, se describe una operación si el miembro de operación 554 del brazo derecho sirve como el primer miembro de operación de acuerdo con la presente invención y el miembro de operación 555 de la pierna derecha sirve como el segundo miembro de operación de acuerdo con la presente invención. No obstante, en esta realización, cualquiera de entre el miembro de operación 551 de la pierna izquierda, el miembro de operación 552 del brazo izquierdo, el miembro de operación 553 del cuerpo, el miembro de operación 554 del brazo derecho y el miembro de operación 555 de la pierna derecha puede servir como el primer miembro de operación o el segundo miembro de operación de acuerdo con la presente invención. Incluso en este caso, puede ser fácilmente entendido que el primer miembro de operación y el segundo miembro de operación son operados de manera similar en tanto en cuanto se apliquen porciones de leva apropiadas a la primera porción de leva, la segunda porción de leva, la tercera porción de leva y la cuarta porción de leva.

45 Sobre la base de la configuración descrita arriba, se describirá una operación del juguete 10 cuando el pomo 51 rotatorio que sirve como la unidad de operación 50 es rotado.

50 Cuando el pomo 51 rotatorio es rotado en la dirección antihoraria CW2 por 45° (cuando se ejecuta la segunda operación, es decir, cuando el pomo 51 rotatorio es rotado en la segunda dirección), puesto que el $\theta_i = 45^\circ$ ($i = 1$ a 5), todos los miembros de operación 55 son movidos de forma sustancialmente simultánea desde las posiciones iniciales hasta las posiciones de operación por los miembros de leva 54. De acuerdo con esto, en todo el cuerpo 21, los brazos 22 y las piernas 23, el miembro de operación 553 del cuerpo, el miembro de operación 552 del brazo izquierdo, el miembro de operación 554 del brazo derecho, el miembro de operación 551 de la pierna izquierda y el miembro de operación 555 de la pierna derecha respectivamente mueven las uñas de enganche 214, 224, 224, 234 y 234 en la dirección de liberación. Por tanto, la sujeción de los paneles 27 del cuerpo 21, los brazos 22 y las piernas 23 en los estados cerrados es liberada de forma sustancialmente simultánea. De acuerdo con esto, todos los paneles 27 son desplegados de forma sustancialmente simultánea (pasan a los estados abiertos).

Por contra, cuando el pomo 51 rotatorio es rotado en la dirección horaria CW1 por 45° (cuando se ejecuta la primera operación, es decir, cuando el pomo 51 rotatorio es rotado en la primera dirección), puesto que $\Phi_2 = 45^\circ$ y $\Phi_2 < \Phi_4$

$\Phi 1 < \Phi 5 < \Phi 3$, el miembro de operación 552 del brazo izquierdo es movido hasta la posición de operación por la porción de leva 542B de la placa de leva 542 antes que los otros miembros de operación. Por tanto, el panel 27 del brazo izquierdo 22L es desplegado (pasa al estado abierto).

5 Cuando el pomo 51 rotatorio es rotado más en la dirección horaria CW1 por 60° , puesto que $\Phi 4 = 105^\circ$ y $\Phi 4 < \Phi 1 < \Phi 5 < \Phi 3$, el miembro de operación 554 del brazo derecho es movido hasta la posición de operación por la porción de leva 544B de la placa de leva 544 antes que el miembro de operación 551 de la pierna izquierda, el miembro de operación 555 de la pierna derecha y el miembro de operación 553 del cuerpo. Por tanto, el panel 27 del brazo derecho 22R es desplegado (pasa al estado abierto).

10 Cuando el pomo 51 rotatorio es rotado más en la dirección horaria CW1 por 70° , puesto que $\Phi 1 = 175^\circ$ y $\Phi 1 < \Phi 5 < \Phi 3$, el miembro de operación 551 de la pierna izquierda es movido hasta la posición de operación por la porción de leva 541B de la placa de leva 541 antes que el miembro de operación 555 de la pierna derecha y el miembro de operación 553 del cuerpo. Por tanto, el panel 27 de la pierna izquierda 23L es desplegado (pasa al estado abierto).

15 Cuando el pomo 51 rotatorio es rotado más en la dirección horaria CW1 por 50° , puesto que $\Phi 5 = 225^\circ$ y $\Phi 5 < \Phi 3$, el miembro de operación 555 de la pierna derecha es movido hasta la posición de operación por la porción de leva 545B de la placa de leva 545 antes que el miembro de operación 553 del cuerpo. Por tanto, el panel 27 de la pierna derecha 23R es desplegado (pasa al estado abierto).

Cuando el pomo 51 rotatorio es rotado más en la dirección horaria CW1 por 60° , el miembro de operación 553 del cuerpo es movido hasta la posición de operación por la porción de leva 543B de la placa de leva 543. Por tanto, el panel 27 del cuerpo 21 es desplegado (pasa al estado abierto).

20 En otras palabras, cuando el pomo 51 rotatorio es rotado en la dirección horaria CW1 (cuando se ejecuta la primera operación, es decir, cuando el pomo 51 rotatorio es rotado en la primera dirección), los paneles 27 del brazo izquierdo, el brazo derecho, la pierna izquierda, la pierna derecha y el cuerpo son desplegados sucesivamente (pasan a los estados abiertos) en tiempos diferentes.

25 Los espacios de alojamiento 26 del cuerpo 21, los brazos 22 y las piernas 23 pueden alojar diferentes miembros de contenido 40.

Según se muestra en la figura 21, por ejemplo, un cuerpo de un coche patrulla 41 puede ser alojado en el espacio de alojamiento 26 del cuerpo 21 y porciones de rueda que tienen ruedas 42 (con ametralladoras) del coche patrulla 41 pueden estar alojadas en los espacios de alojamiento 26 de los brazos 22 y las piernas 23. Debe resaltarse que los paneles 27 no están ilustrados en la figura 21.

30 Cuando el cuerpo y las porciones de rueda están alojados en los espacios de alojamiento 26, los paneles 27 están llevados a los estados cerrados y entonces el pomo 51 rotatorio es rotado según se describió arriba, los paneles 27 pasan a los estados abiertos y el cuerpo y las ruedas 42 con las ametralladoras del coche patrulla 41 alojados en los espacios de alojamiento 26 son expuestos desde una superficie del juguete 10 (véase la figura 22). La forma del juguete puede ser cambiada en una forma que es difícilmente esperada cuando los paneles 27 están en los estados cerrados.

También, pueden proveerse una porción emisora de luz (luz 411 del coche patrulla) y un dispositivo generador de sonido como medios de extracción en el cuerpo del coche patrulla 41, y la extracción puede ser ejecutada de tal forma que la luz 411 del coche patrulla parpadee mientras que una sirena suene cuando los paneles 27 pasan a los estados abiertos.

40 En este caso, se provee un interruptor de botón que sirve como un interruptor de ejecución para la extracción en el cuerpo del coche patrulla 41. El interruptor de botón 412 puede ser cambiado entre un estado ON en el cual el interruptor de botón 412 sobresale desde una superficie del cuerpo del coche patrulla 41 y un estado OFF en el cual el interruptor de botón 412 está hundido con respecto a la superficie. Cuando el panel 27 del cuerpo 21 se mueve para ser cerrado, el panel 27 hace contacto con el interruptor de botón 412 que sobresale en el estado ON y hunde el interruptor de botón 412 con respecto a la superficie del cuerpo. Cuando el panel 27 pasa al estado cerrado, el interruptor de botón 412 puede ser mantenido en el estado OFF.

45 Cuando el panel 27 está en el estado cerrado, el interruptor de botón 412 está hundido porque el interruptor de botón 412 hace contacto con el panel 27 y el interruptor de botón 412 pasa al estado OFF. Cuando el panel 27 pasa al estado abierto, el interruptor de botón 412 sobresale desde la superficie del coche patrulla 41 y pasa al estado ON. De acuerdo con esto, la extracción es ejecutada de tal forma que la luz 411 del coche patrulla parpadea y el dispositivo generador de sonido hace sonar una sirena.

También, el cuerpo y las porciones de rueda del coche patrulla 41 alojados en los espacios de alojamiento 26 pueden ser conectados unos a otros y formar el coche patrulla 41 según se muestra en la figura 23.

55 Cada una de las porciones de rueda puede tener una porción emisora de luz, un dispositivo generador de sonido y un interruptor de botón similares a los del cuerpo. La extracción puede ser ejecutada de tal forma que cada

ametralladora genere sonido de descargas mientras que la ametralladora parpadee cuando el panel 27 pasa al estado abierto.

Para otro ejemplo de un miembro de contenido, se puede proveer como los medios de extracción un miembro
movible, que se puede mover entre una posición cerca de una superficie del miembro de contenido y una posición
alejada de la superficie. Por ejemplo, el miembro movible puede ser un ala 43 y el miembro de contenido puede ser
una porción de ala con el ala 43. También, la porción de ala puede incluir una porción de ala izquierda con un ala
izquierda 43L y una porción de ala derecha con un ala derecha 43R. Las porciones de ala izquierda y derecha
pueden estar alojadas en los espacios de alojamiento 26 de los brazos izquierdo y derecho del juguete 10 (véase la
figura 24). Las alas 43L y 43R pueden moverse entre posiciones cerca de superficies de las porciones de ala
izquierda y derecha y posiciones alejadas de las superficies. Las alas 43L y 43R son empujadas por miembros
elásticos en direcciones que se alejan de las superficies de las porciones de ala izquierda y derecha. En particular,
cuando una fuerza externa no actúa, las alas 43L y 43R están separadas de las superficies de las porciones de ala
izquierda y derecha y, por tanto, están desplegadas en forma de ala (véase la figura 24). Para alojar las alas 43L y
43R en los espacios de alojamiento 26, las alas 43L y 43R hacen contacto con los paneles 27 que se mueven para
ser cerrados y, por tanto, las alas 43L y 43R se mueven hacia las posiciones cerca de las superficies de las
porciones de ala izquierda y derecha mientras que las alas 43L y 43R son plegadas contra la elasticidad de los
miembros elásticos. Cuando los paneles 27 están en los estados cerrados, las alas 43L y 43R hacen contacto con
los paneles 27 y, por tanto, las alas 43L y 43R son sujetadas en las posiciones cerca de las superficies de las
porciones de ala izquierda y derecha mientras que las alas están plegadas (véase la figura 25, en la cual los paneles
27 no están ilustrados).

Cuando el pomo 51 rotatorio es operado y los paneles 27 pasan a los estados abiertos desde este estado, se
ejecuta la extracción de tal forma que las alas 43L y 43R se mueven en las direcciones que se alejan de las
superficies de las porciones de ala izquierda y derecha por la elasticidad de los miembros elásticos y las alas 43L y
43R se despliegan en forma de alas. El desplegado de las alas 43L y 43R desde los espacios de alojamiento 26 de
los brazos izquierdo y derecho es difícilmente esperado a partir de la forma del juguete 10 cuando los paneles 27
están cerrados. De acuerdo con esto, se puede proporcionar un cambio inesperado en la forma.

Como alternativa, las porciones de ala izquierda y derecha pueden estar conectadas juntas y pueden formar una
porción de, por ejemplo, una porción de espalda de un dragón 44 como se muestra en la figura 26. En este caso, las
porciones distintas de la porción de espalda (porción formada por las porciones de ala izquierda y derecha) del
dragón 44 pueden estar divididas de forma apropiada y pueden estar alojadas en los espacios de alojamiento 26 del
cuerpo 21 y las piernas 23 (véase las figuras 24 y 25). Según se describió arriba, conectando juntos los miembros de
contenido alojados en los espacios de alojamiento 26 de las respectivas porciones, una parte o la forma entera de
una figura (por ejemplo, el coche patrulla 41 o el dragón 44) que imita una muñeca, un animal o un vehículo. Con
esta configuración, no solo usando los miembros de contenido para el cambio de forma del juguete 10, sino también
conectando juntos los miembros de contenido, un usuario puede jugar con los miembros de contenido como un
juguete independiente del juguete 10, tal como el coche patrulla 41 o el dragón 44.

Con el juguete 10 de acuerdo con la realización descrita más arriba de la presente invención, los espacios de
alojamiento 26 están formados en el interior de la sección principal 20 del juguete y los espacios de alojamiento 26
comunican con el exterior del juguete a través de las aberturas 25. Las aberturas 25 están provistas de los paneles
27 que están constantemente empujados para estar abiertos por los resortes 28. Los paneles 27 pasan a los
estados cerrados cuando los paneles 27 son cerrados contra los resortes 28 y sujetados por los medios de sujeción
29.

La sección principal 20 del juguete incluye la unidad de operación 50. Cuando se ejecuta la primera operación con la
unidad de operación 50, los medios de liberación 52 ejecutan la liberación de los primeros medios de sujeción 29 y
la liberación de los otros medios de sujeción 29 en tiempos diferentes. También, cuando se ejecuta la segunda
operación con la unidad de operación 50, la liberación de los primeros medios de sujeción 29 y la liberación de los
otros medios de sujeción 29 se ejecutan de forma sustancialmente simultánea.

De acuerdo con esto, puesto que la forma es cambiada de diferentes maneras de acuerdo con la operación con la
unidad de operación 50, puede proporcionarse el juguete 10 con un cambio de forma inesperado.

La realización preferida de la presente invención se ha descrito arriba. Sin embargo, el juguete de la presente
invención no está limitado a la realización descrita arriba y pueden hacerse modificaciones y variaciones en
diferentes maneras dentro del alcance de la presente invención descrito en las reivindicaciones.

REIVINDICACIONES

- 1.- Un juguete (10) que comprende:
 - 5 una sección principal (20) que tiene primera y segunda aberturas (25) provistas en la sección principal del juguete, y un espacio de alojamiento (26) que comunica con el exterior de la sección principal del juguete a través de las primera y segunda aberturas;
 - un primer miembro de cierre (27) que está provisto en la primera abertura y puede estar en un estado cerrado en el cual el primer miembro de cierre cierra la primera abertura y un estado abierto en el cual el primer miembro de cierre abre la primera abertura;
 - 10 un segundo miembro de cierre (27) que está provisto en la segunda abertura y puede estar en un estado cerrado en el cual el segundo miembro de cierre cierra la segunda abertura y un estado abierto en el cual el segundo miembro de cierre abre la segunda abertura;
 - primeros medios de empuje (28) que están provistos en la primera abertura y empujan el primer miembro de cierre para pasar al estado abierto;
 - 15 segundos medios de empuje (28) que están provistos en la segunda abertura y empujan el segundo miembro de cierre para pasar al estado abierto;
 - primeros medios de sujeción (29) que están provistos en la primera abertura y sujetan el primer miembro de cierre en el estado cerrado contra el empuje por los primeros medios de empuje; y
 - segundos medios de sujeción (29) que están provistos en la segunda abertura y sujetan el segundo miembro de cierre en el estado cerrado contra el empuje por los segundos medios de empuje; y
 - 20 caracterizado porque el juguete comprende:
 - una unidad de operación (50); y
 - medios de liberación (52) que liberan la sujeción por los primeros medios de sujeción y la sujeción por los segundos medios de sujeción de acuerdo con una operación con la unidad de operación,
 - 25 en el que los medios de liberación liberan la sujeción por los primeros medios de sujeción y la sujeción por los segundos medios de sujeción en tiempos diferentes cuando se ejecuta una primera operación con la unidad de operación, y
 - en el que los medios de liberación liberan de forma sustancialmente simultánea la sujeción por los primeros medios de sujeción y la sujeción por los segundos medios de sujeción cuando se ejecuta una segunda operación con la unidad de operación
- 30 2.- El juguete de acuerdo con la reivindicación 1,
 - en el que el primer miembro de cierre incluye una primera porción enganchada (272) y los primeros medios de sujeción incluyen una primera porción de enganche (214, 224, 234),
 - en el que los primeros medios de sujeción pueden sujetar el primer miembro de cierre en el estado cerrado cuando la primera porción de enganche está enganchada con la primera porción enganchada del primer miembro de cierre,
 - 35 en el que el segundo miembro de cierre incluye una segunda porción enganchada (272) y los segundos medios de sujeción incluyen una segunda porción de enganche (214, 224, 234), y
 - en el que los segundos medios de sujeción pueden sujetar el segundo miembro de cierre en el estado cerrado cuando la segunda porción de enganche está enganchada con la segunda porción enganchada del segundo miembro de cierre.
- 40 3.- El juguete de acuerdo con la reivindicación 2, que comprende, además:
 - un primer miembro de operación (55) que mueve la primera porción de enganche de los primeros medios de sujeción en una dirección en la cual el enganche entre el primer miembro de cierre y la primera porción enganchada es liberado, y
 - 45 un segundo miembro de operación (55) que mueve la segunda porción de enganche de los segundos medios de sujeción en una dirección en la cual el enganche entre el segundo miembro de cierre y la segunda porción enganchada es liberado,
 - en el que la primera porción de enganche se mueve cuando el primer miembro de operación se mueve desde una posición inicial hasta una posición de operación con respecto a la sección principal del juguete por una operación

con la unidad de operación,

en el que la segunda porción de enganche se mueve cuando el segundo miembro de operación se mueve desde una posición inicial hasta una posición de operación con respecto a la sección principal del juguete por una operación con la unidad de operación.

5 4.- El juguete de acuerdo con la reivindicación 3, en el que la primera operación es una operación que hace rotar la unidad de operación en una primera dirección y la segunda operación en una operación que hace rotar la unidad de operación en una segunda dirección opuesta a la primera dirección.

5.- El juguete de acuerdo con la reivindicación 4,

10 en el que los medios de liberación incluyen miembros de leva (54) que rotan por la rotación de la unidad de operación y los miembros de leva hacen contacto con el primer miembro de operación y el segundo miembro de operación,

en el que los miembros de leva incluyen una primera porción de leva (54A) que mueve al primer miembro de operación desde la posición inicial hasta una posición de operación y una segunda porción de leva (54B) que mueve el segundo miembro de operación desde la posición inicial hasta una posición de operación, y

15 en el que una distancia sobre los miembros de leva desde la primera porción de leva hasta la segunda porción de leva difiere de una distancia sobre los miembros de leva desde una primera posición de contacto en la cual el primer miembro de operación hace contacto con el correspondiente miembro de leva hasta una segunda posición de contacto en la cual el segundo miembro de operación hace contacto con el correspondiente miembro de leva.

6.- El juguete de acuerdo con la reivindicación 5,

20 en el que los miembros de leva incluyen una tercera porción de leva (54A) que mueve al primer miembro de operación desde la posición inicial hasta una posición de operación y una cuarta porción de leva (54B) que mueve el segundo miembro de operación desde la posición inicial hasta una posición de operación, y

25 en el que una distancia sobre los miembros de leva desde la tercera porción de leva hasta la cuarta porción de leva es equivalente a una distancia sobre los miembros de leva desde la primera posición de contacto en la cual el primer miembro de operación hace contacto con el correspondiente miembro de leva hasta la segunda posición de contacto en la cual el segundo miembro de operación hace contacto con el correspondiente miembro de leva.

7.- El juguete de acuerdo con la reivindicación 6, en el que, cuando se hace rotar a la unidad de operación en la primera dirección desde un estado en el cual tanto el primer miembro de operación como el segundo miembro de operación están en las posiciones iniciales, la primera porción de leva mueve al primer miembro de operación antes de que la tercera porción de leva mueva al primer miembro de operación, y la segunda porción de leva mueve al segundo miembro de operación antes de que la cuarta porción de leva mueva al segundo miembro de operación; y

30 opcionalmente, cuando se hace rotar a la unidad de operación en la segunda dirección desde un estado en el cual tanto el primer miembro de operación como el segundo miembro de operación están en las posiciones iniciales, la tercera porción de leva mueve al primer miembro de operación antes de que la primera porción de leva mueva al primer miembro de operación, y la cuarta porción de leva mueve al segundo miembro de operación antes de que la segunda porción de leva mueva al segundo miembro de operación, y la tercera porción de leva y la cuarta porción de leva mueven de forma sustancialmente simultánea al primer miembro de operación y al segundo miembro de operación.

40 8.- El juguete de acuerdo con cualquiera de las reivindicaciones 1 a 3, en el que la primera operación es una operación que mueve la unidad de operación en una primera dirección y la segunda operación es una operación que mueve la unidad de operación en una dirección opuesta a la primera dirección.

9.- El juguete de acuerdo con la reivindicación 1 o 2, en el que la primera operación es una operación que hace rotar la unidad de operación en una primera dirección y la segunda operación es una operación que hace rotar la unidad de operación en una dirección opuesta a la primera dirección.

45 10.- El juguete de acuerdo con cualquiera de las reivindicaciones 1 a 9, que comprende, además, un miembro de contenido (40) que puede ser alojado en el espacio de alojamiento.

11.- El juguete de acuerdo con la reivindicación 10, en el que el miembro de contenido incluye medios de extracción que ejecutan la extracción cuando el primer miembro de cierre o el segundo miembro de cierre pasa al estado abierto.

50 12.- El juguete de acuerdo con la reivindicación 11,

en el que los medios de extracción que ejecutan la extracción incluyen un miembro movable (43L, 43R) que se puede mover entre una posición cerca de la superficie del miembro de contenido y una posición alejada de la superficie, y

un miembro elástico que empuja al miembro movable en una dirección que se aleja de la superficie del miembro de contenido, y

5 en el que, cuando el primer miembro de cierre y/o el segundo miembro de cierre está en el estado cerrado, el miembro movable hace contacto con el primer miembro de cierre y/o el segundo miembro de cierre y, por tanto, el miembro movable se mueve en una dirección hacia la superficie del miembro de contenido contra el miembro elástico, y cuando el primer miembro de cierre y/o el segundo miembro de cierre pasa al estado abierto, el miembro movable se mueve en la dirección que se aleja de la superficie del miembro de contenido por la elasticidad del miembro elástico.

13.- El juguete de acuerdo con la reivindicación 11,

10 en el que los medios de extracción incluyen una porción emisora de luz (411) y un interruptor de botón (412),

15 en el que el interruptor de botón puede ser cambiado entre un estado ON en el cual el interruptor de botón sobresale desde una superficie del miembro de contenido y un estado OFF en el cual el interruptor de botón está hundido con respecto a la superficie, cuando el primer miembro de cierre y/o el segundo miembro de cierre está en el estado cerrado, el interruptor de botón hace contacto con el primer miembro de cierre y/o el segundo miembro de cierre, está hundido con respecto a la superficie del miembro de contenido y, por tanto, pasa al estado OFF, y cuando el primer miembro de cierre y/o el segundo miembro de cierre está en el estado abierto, el interruptor de botón sobresale desde la superficie del miembro de contenido y, por tanto, pasa al estado ON, y

20 en el que la porción emisora de luz pasa a un estado de espera de emisión de luz cuando el interruptor de botón está en el estado OFF y la porción emisora de luz pasa a un estado de emisión de luz cuando el interruptor de botón pasa al estado ON desde el estado OFF.

14.- El juguete de acuerdo con cualquiera de las reivindicaciones 10 a 13, en el que el miembro de contenido incluye un primer miembro de contenido y un segundo miembro de contenido;

25 opcionalmente, el espacio de alojamiento incluye un primer espacio de alojamiento que comunica con el exterior de la sección principal del juguete a través de la primera abertura y un segundo espacio de alojamiento que comunica con el exterior de la sección principal del juguete a través de la segunda abertura, el primer miembro de contenido puede ser alojado en el primer espacio de alojamiento y el segundo miembro de contenido puede ser alojado en el segundo espacio de alojamiento; y

30 opcionalmente, el primer miembro de contenido y el segundo miembro de contenido forman al menos parte de una figura que imita una muñeca, un animal o un vehículo mediante conectar juntos el primer miembro de contenido con el segundo miembro de contenido.

15.- El juguete de acuerdo con la reivindicación 3, en el que la sección principal del juguete incluye un miembro central que tiene la unidad de operación y un miembro periférico que puede ser conectado al miembro central y, al menos, la primera abertura está provista en el miembro periférico;

35 en el que, opcionalmente, el primer miembro de operación incluye una porción central situada en el miembro central y una porción periférica situada en el miembro periférico, y la porción central y la porción periférica están enclavadas una con la otra cuando el miembro central y el miembro periférico están conectados juntos;

opcionalmente, la porción central puede estar enclavada con la porción periférica cuando el miembro central y el miembro periférico están conectados juntos y la porción central hace contacto con la porción periférica; y

40 opcionalmente, la sección principal del juguete tiene una forma que imita una muñeca o un animal que tiene un cuerpo y una extremidad, el miembro central forma el cuerpo y el miembro periférico forma la extremidad.

FIG. 1

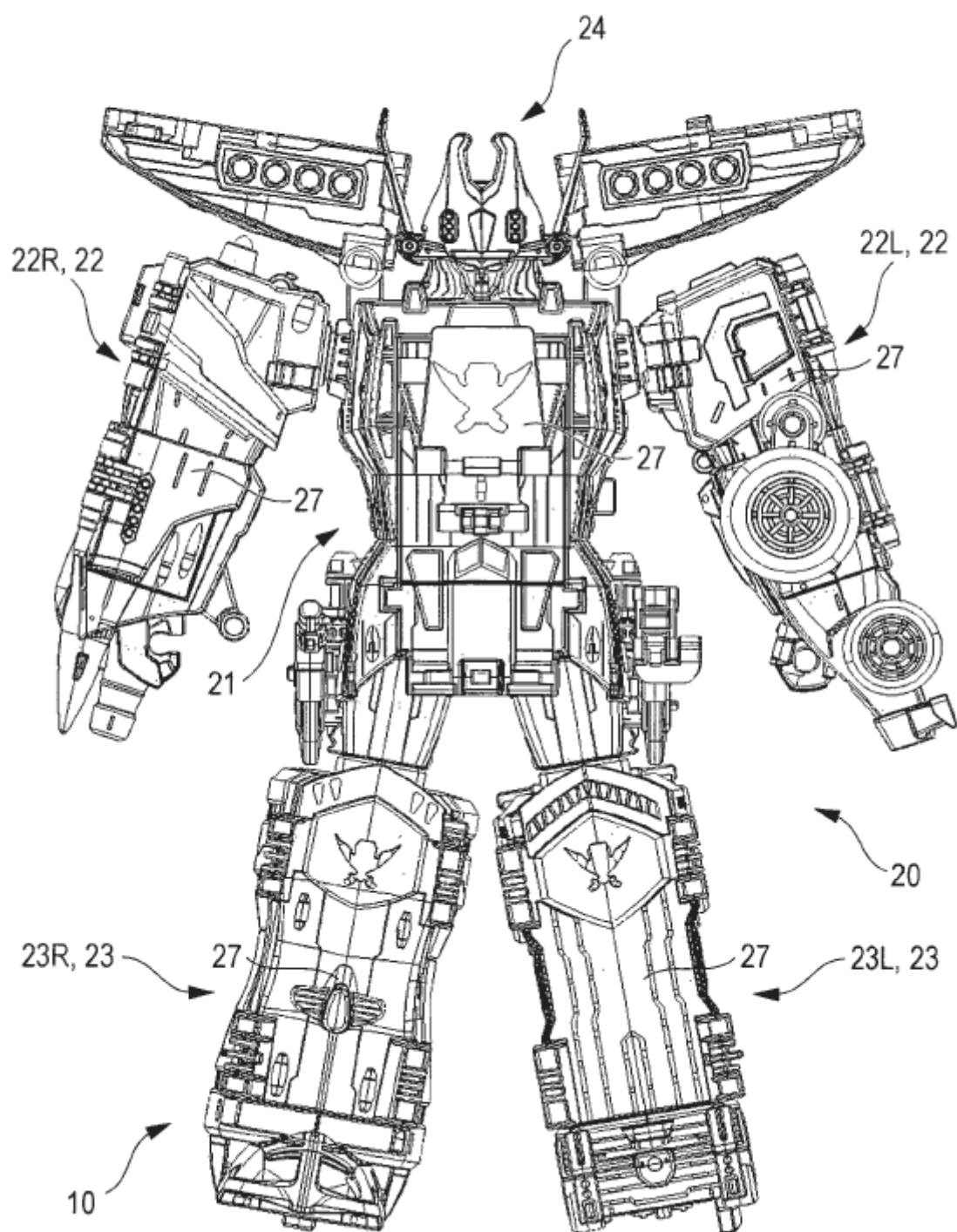


FIG. 2

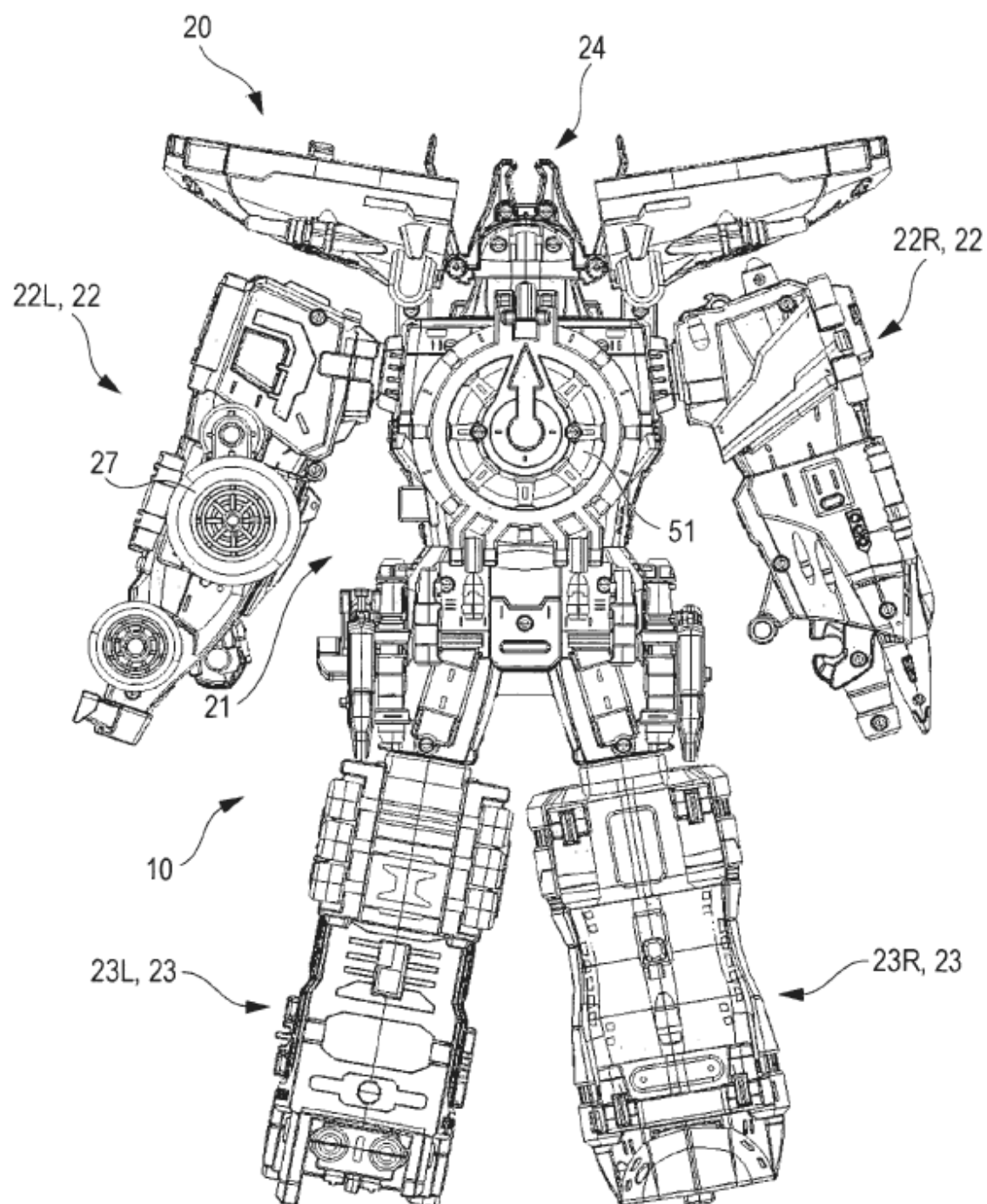


FIG. 3

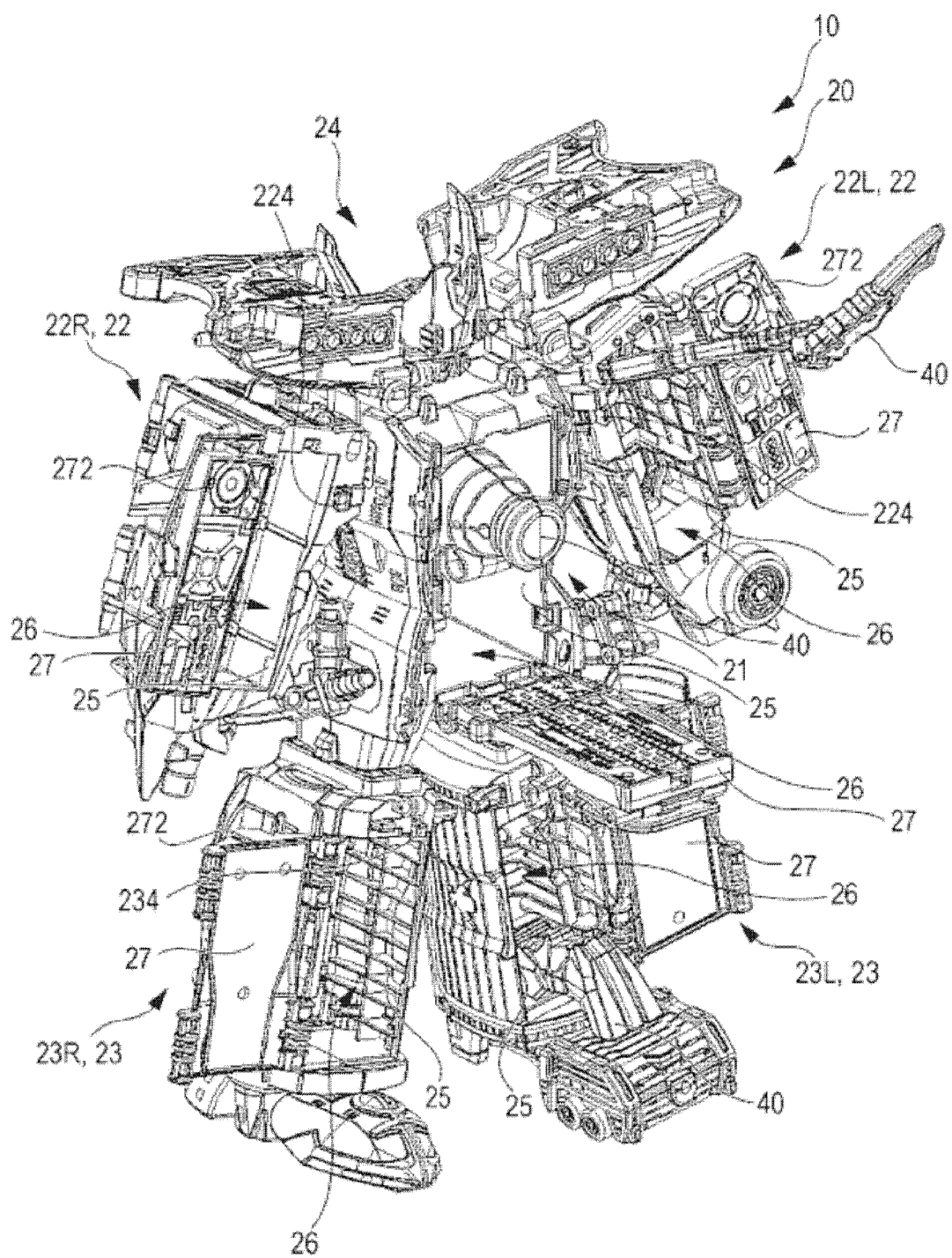


FIG. 4

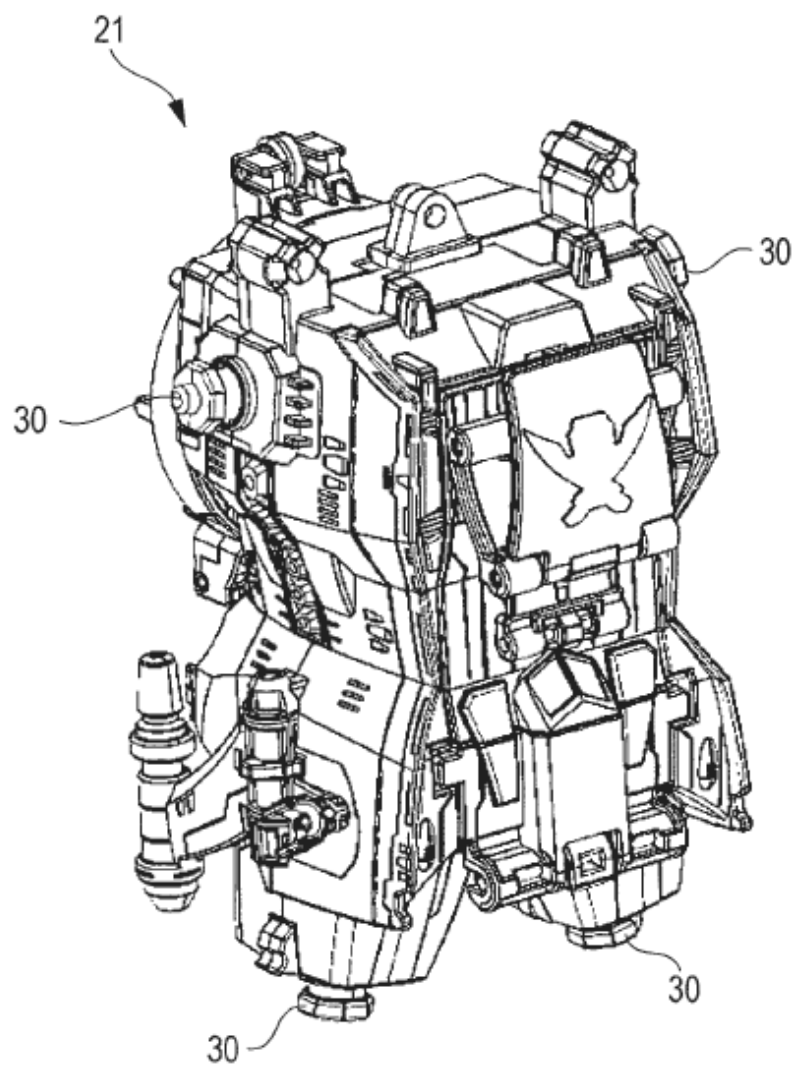


FIG. 5

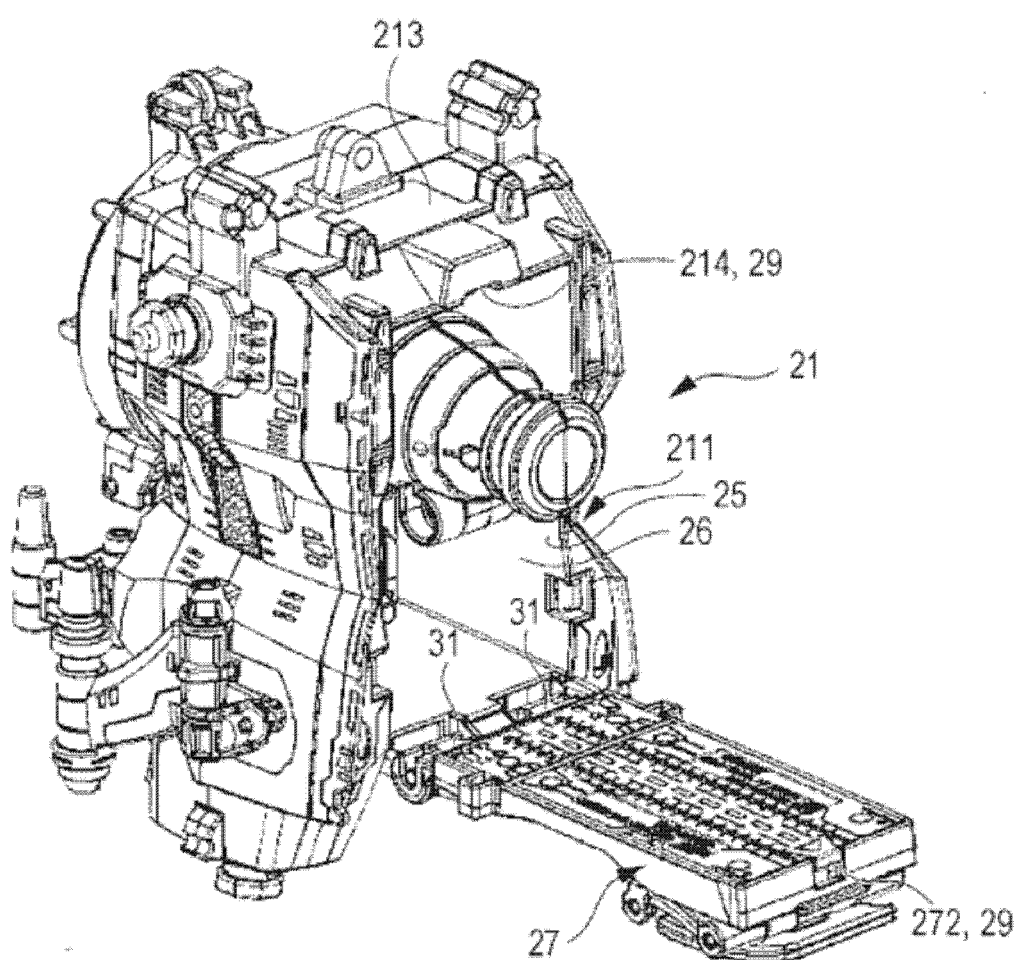


FIG. 6A

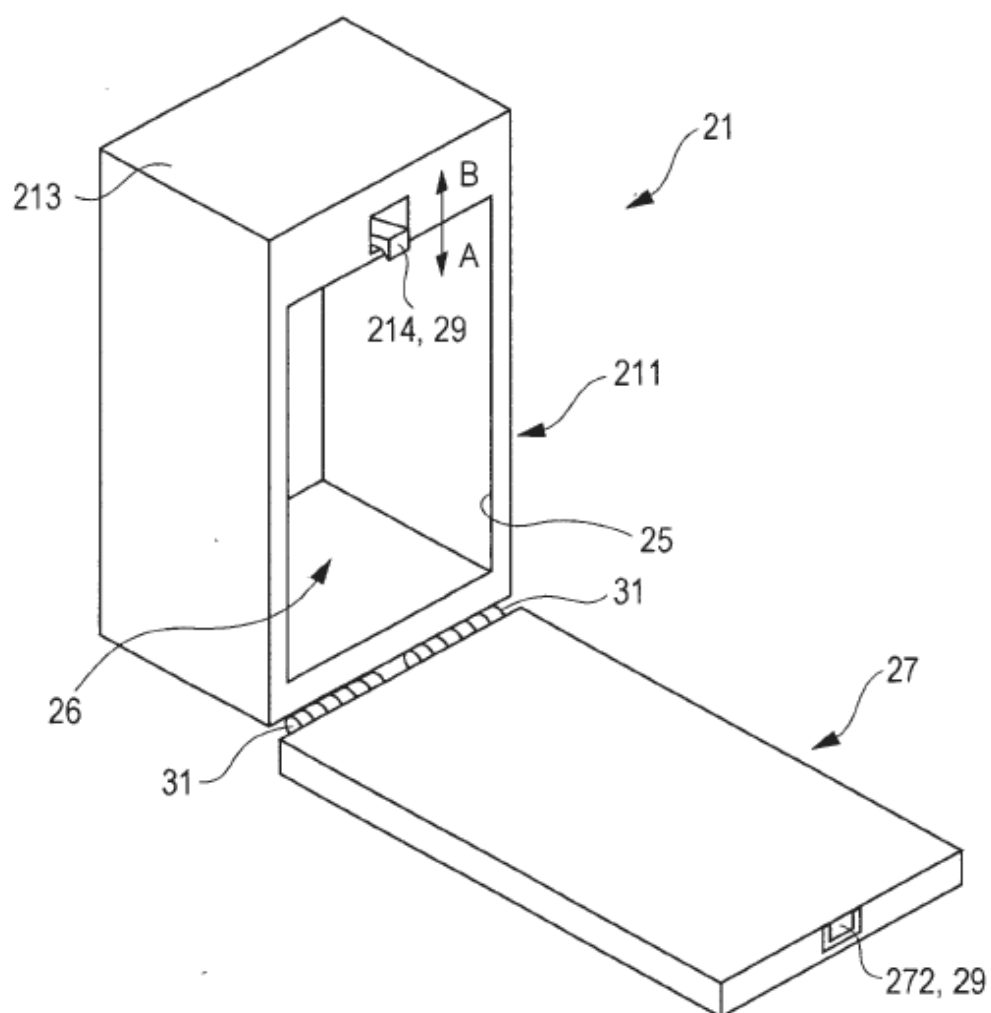


FIG. 6B

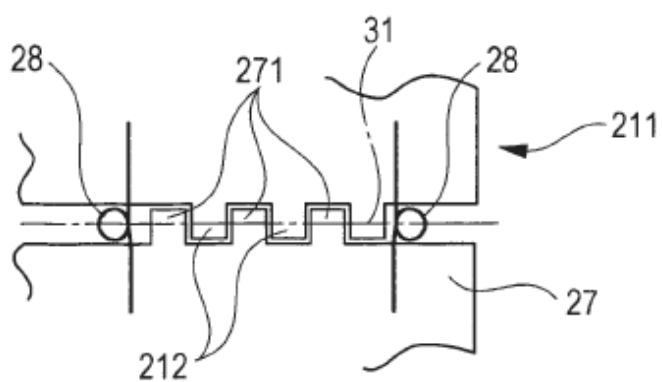


FIG. 7

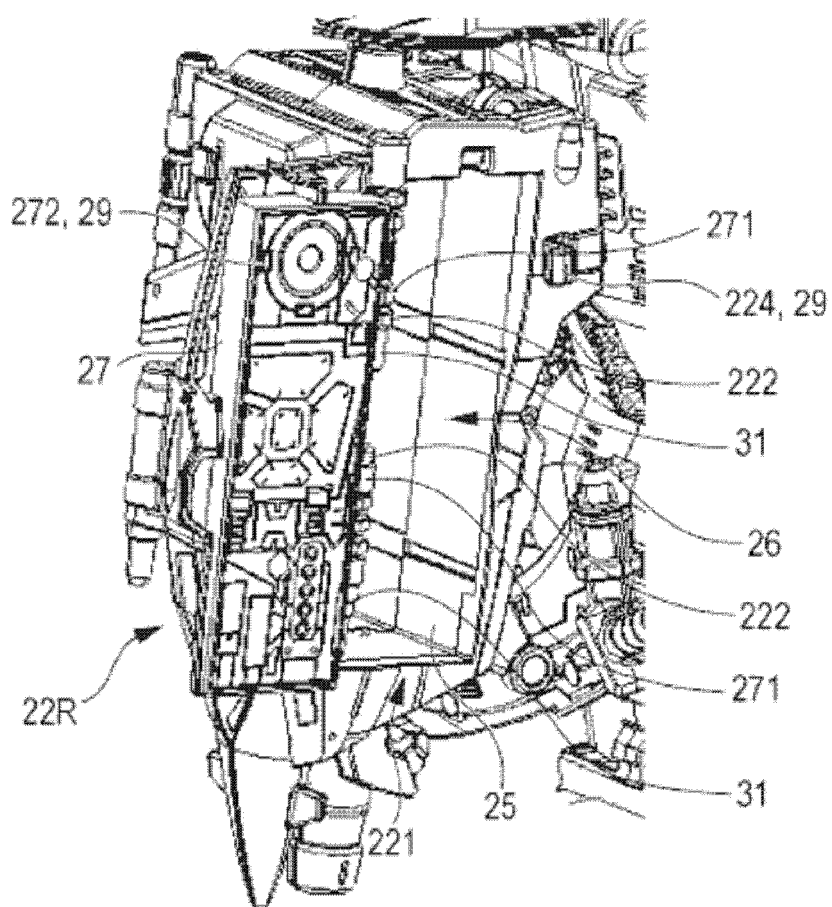


FIG. 8

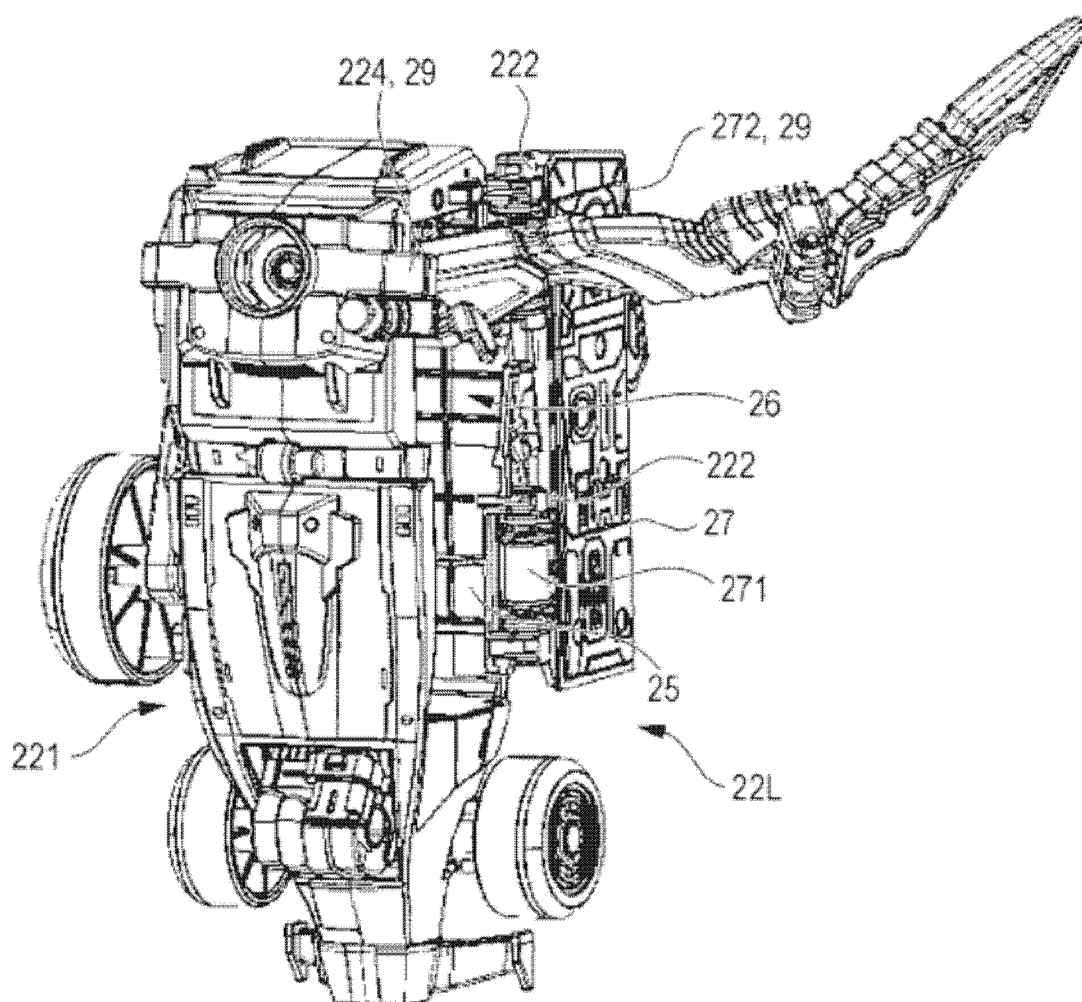


FIG. 9A

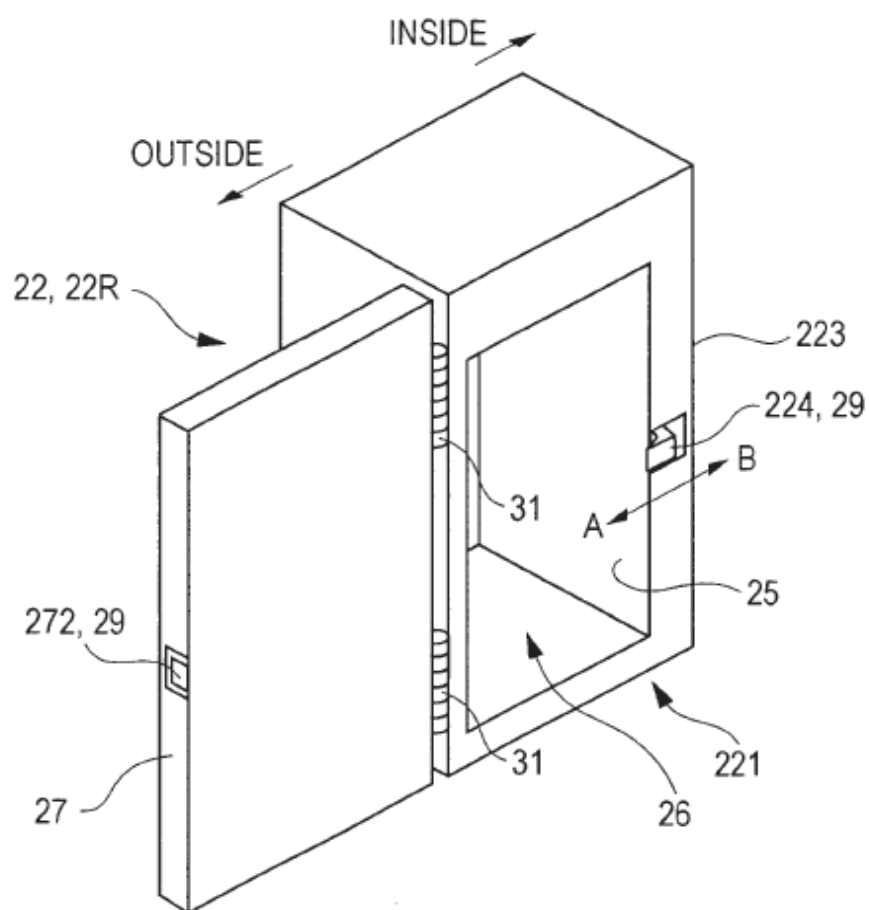


FIG. 9B

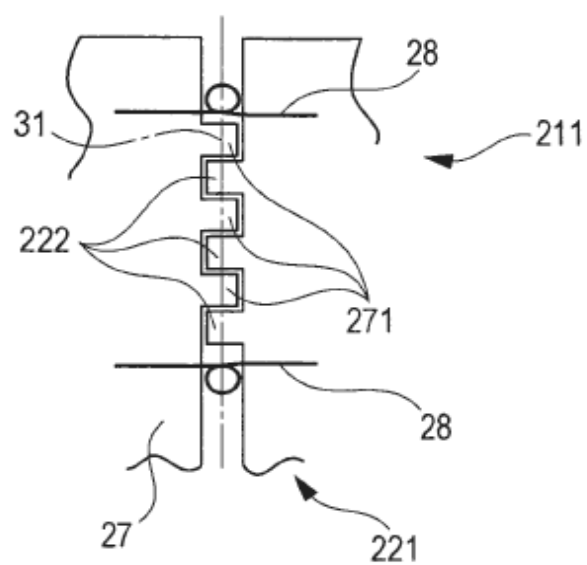


FIG. 10

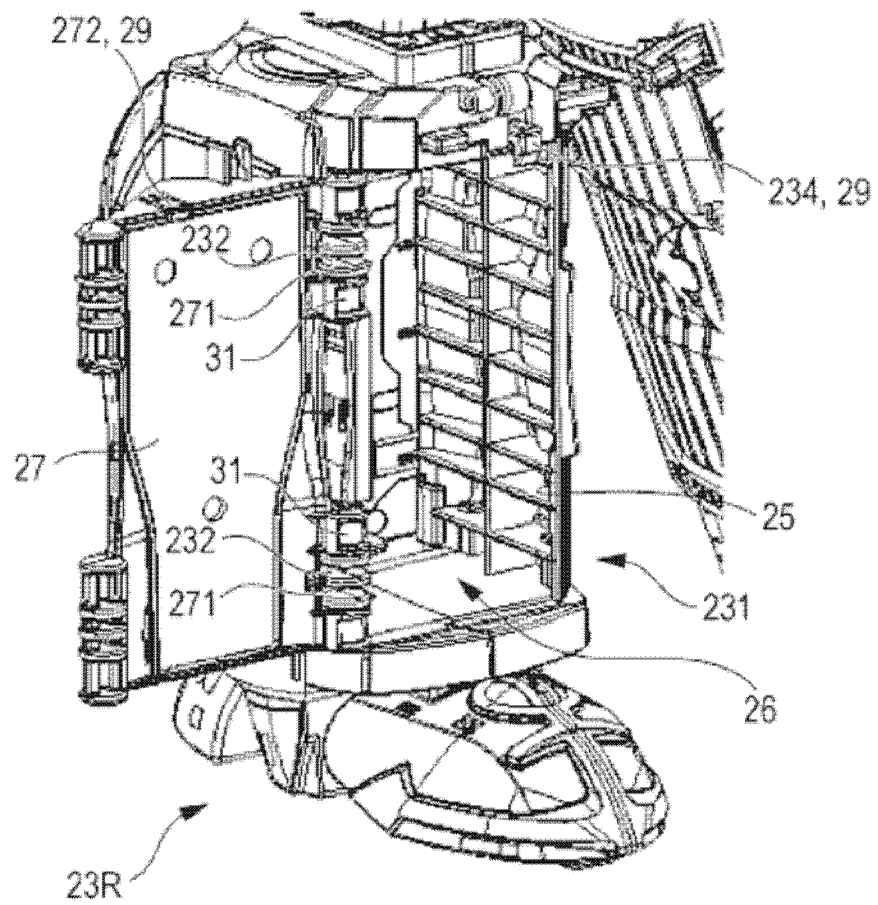


FIG. 11

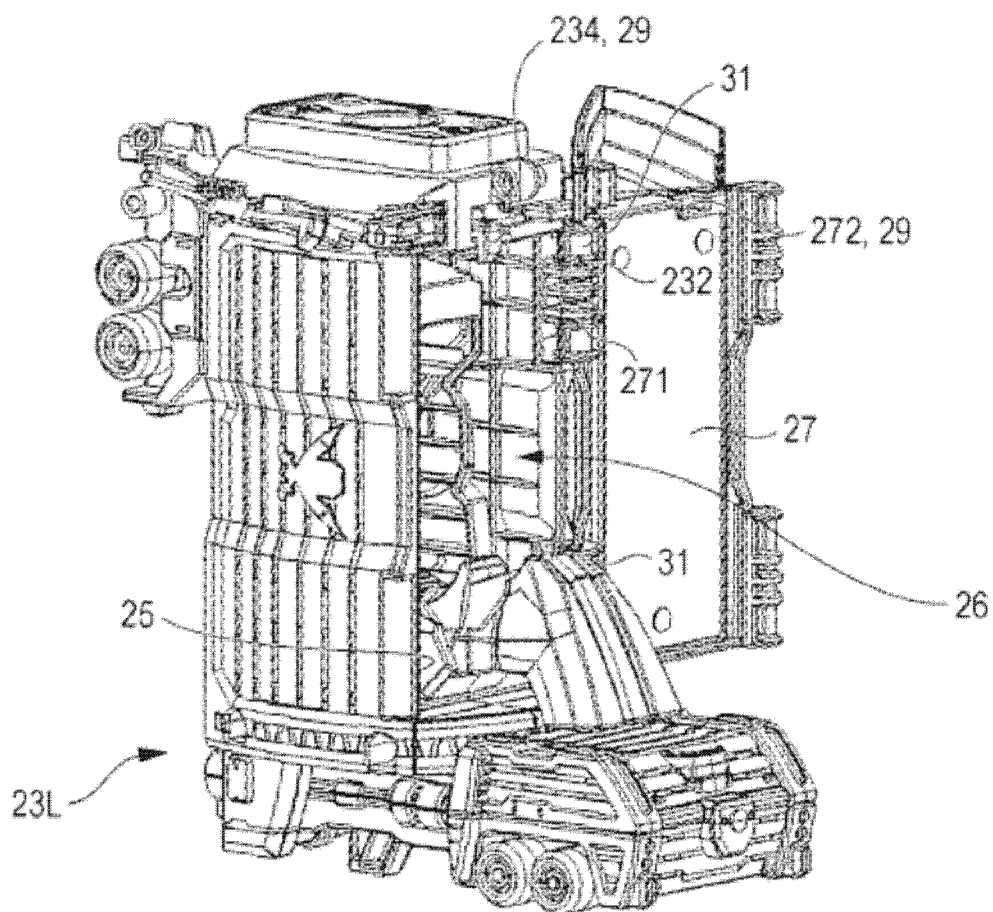


FIG. 12A

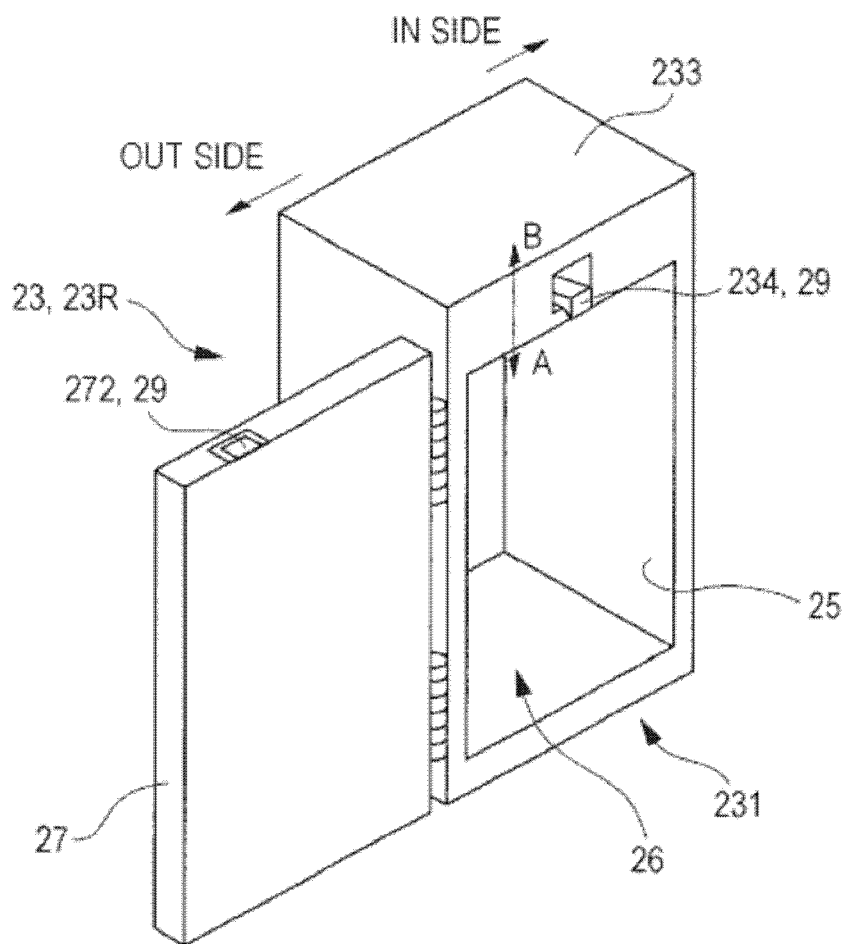


FIG. 12B

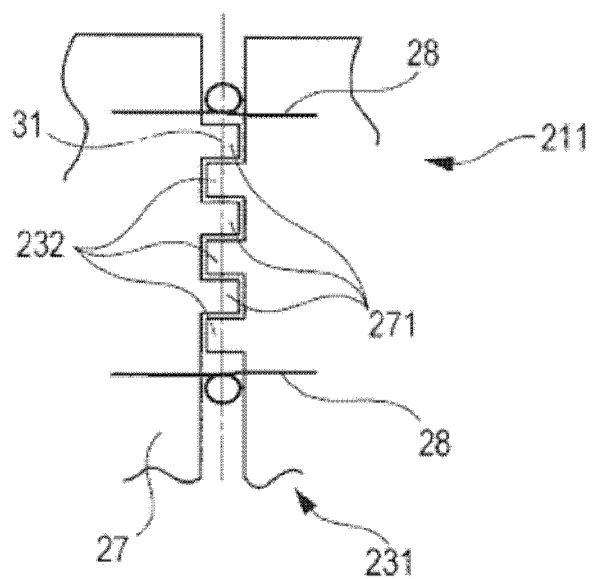


FIG. 13

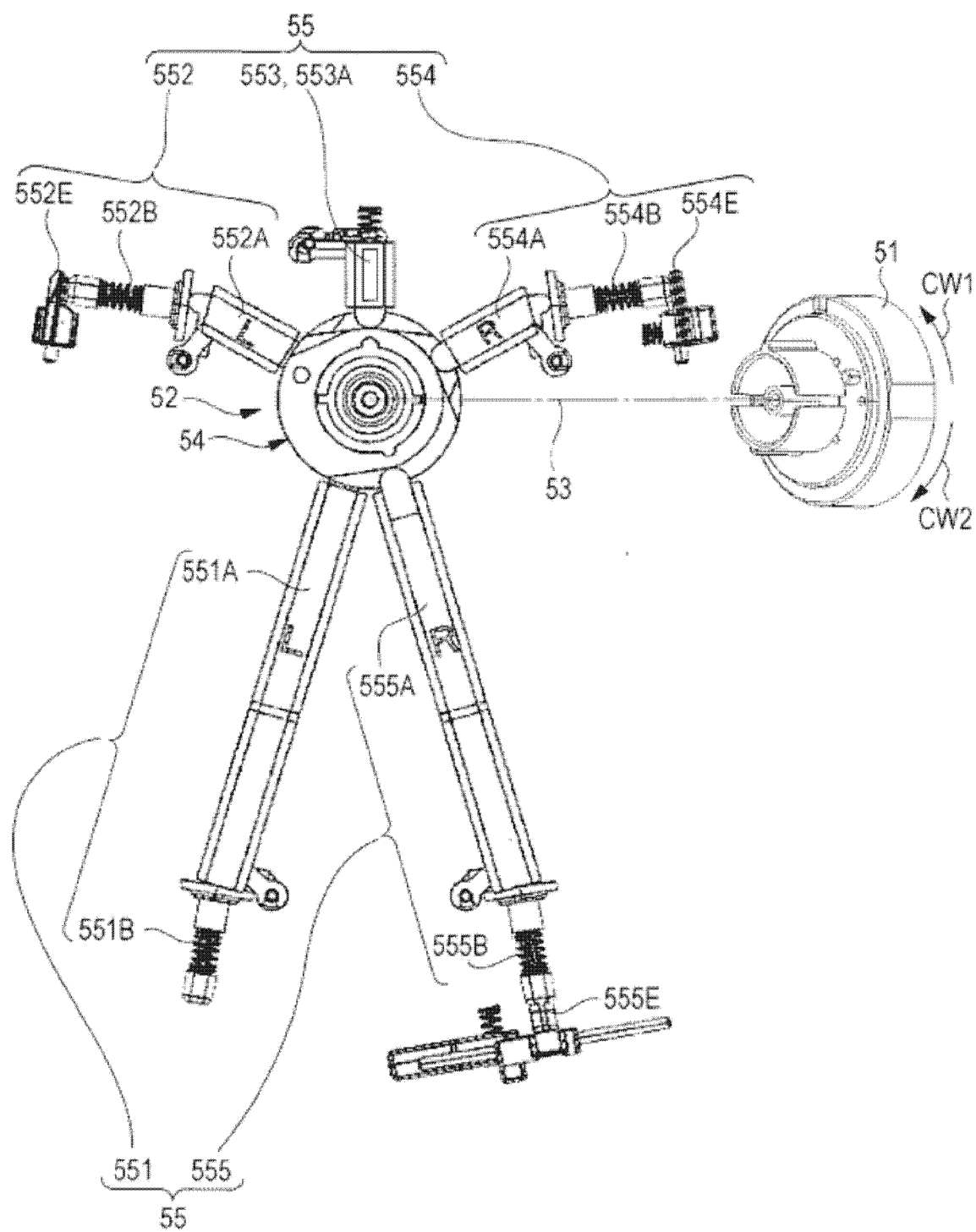


FIG. 14

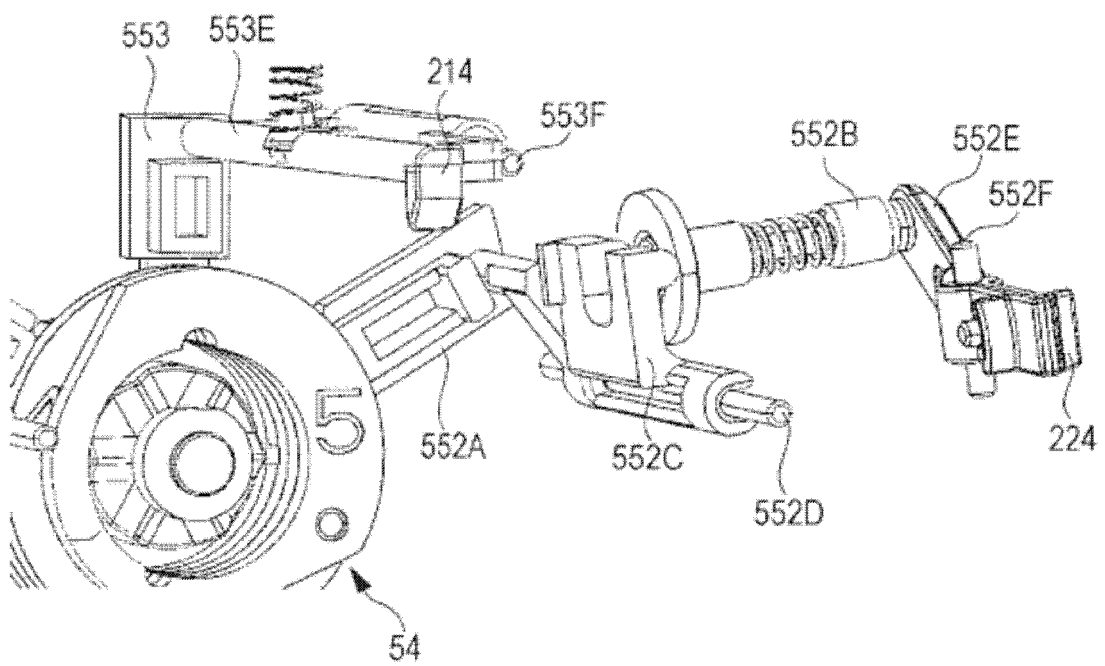


FIG. 15

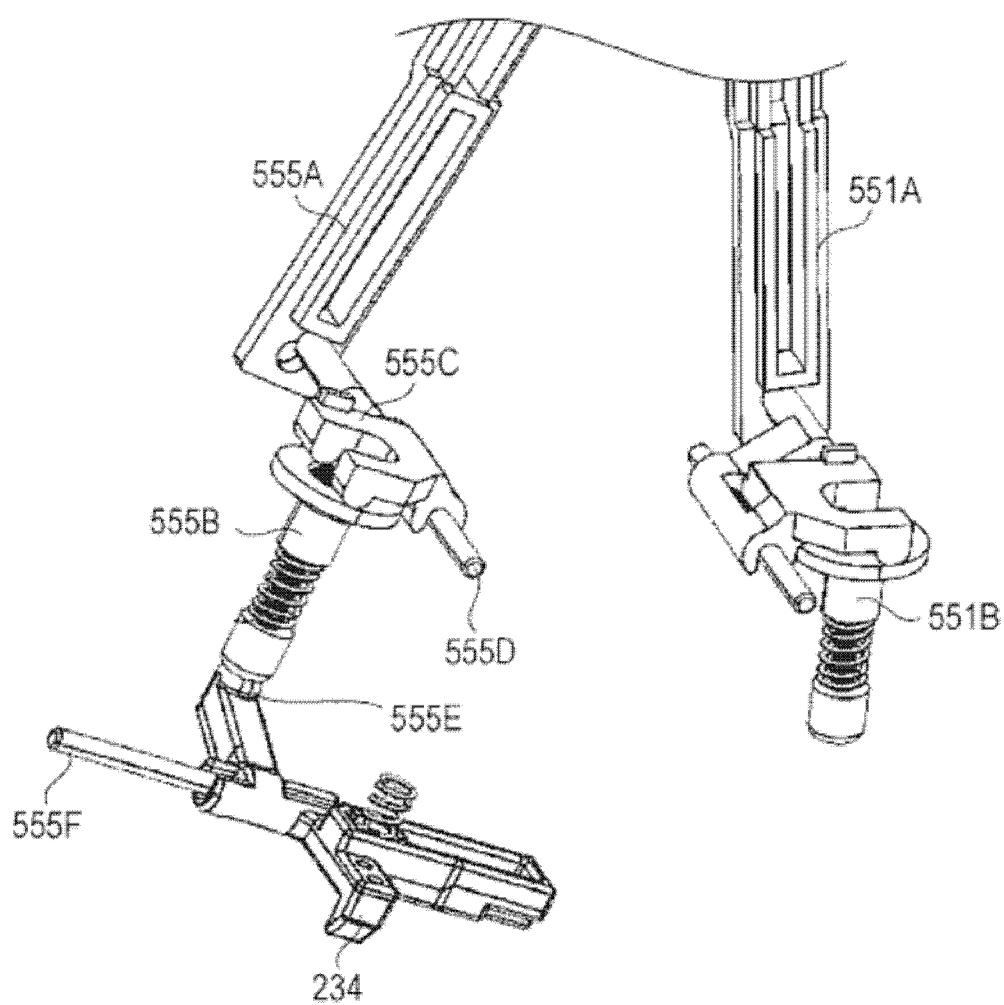


FIG. 16

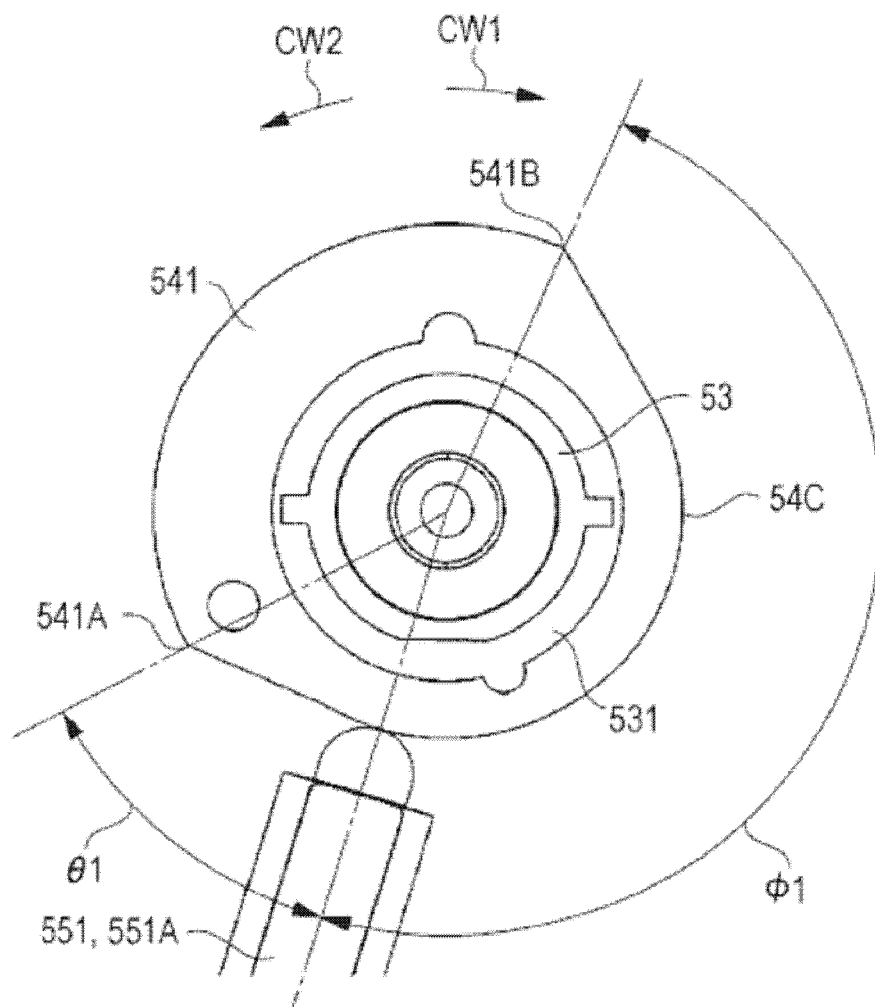


FIG. 17

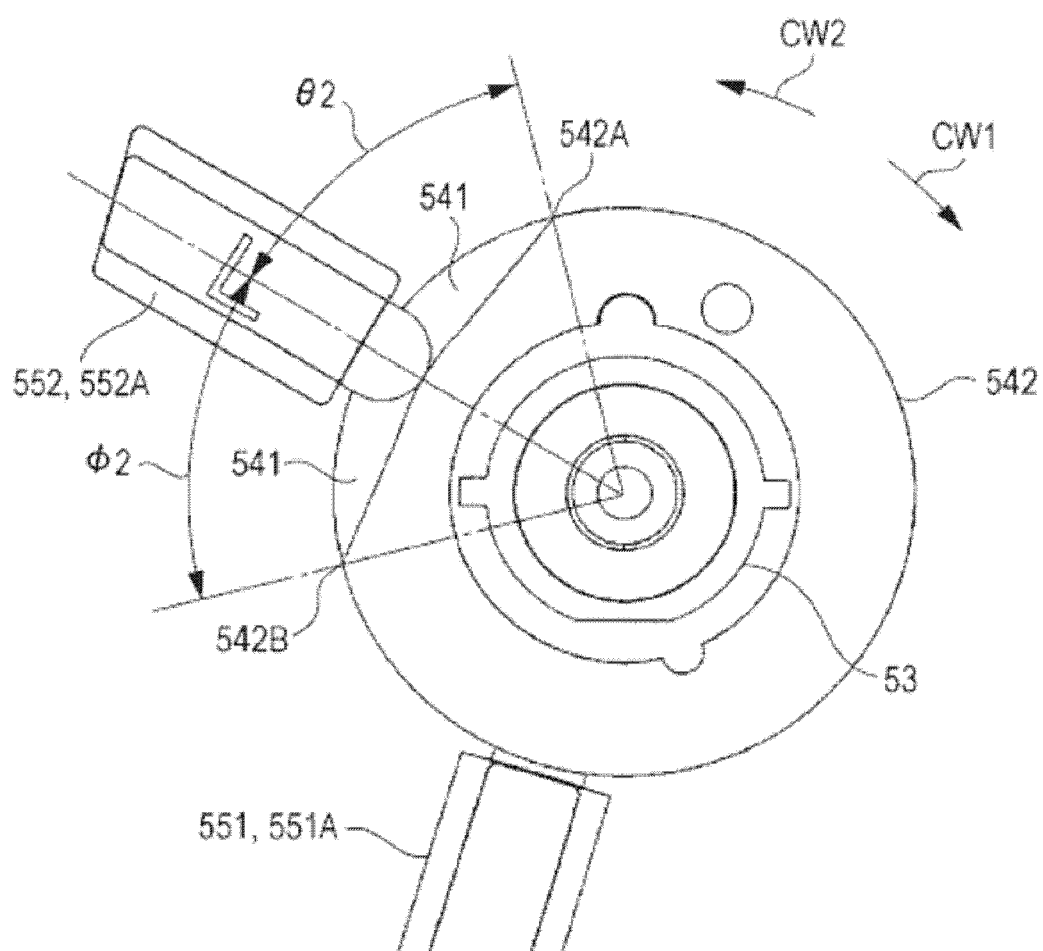


FIG. 18

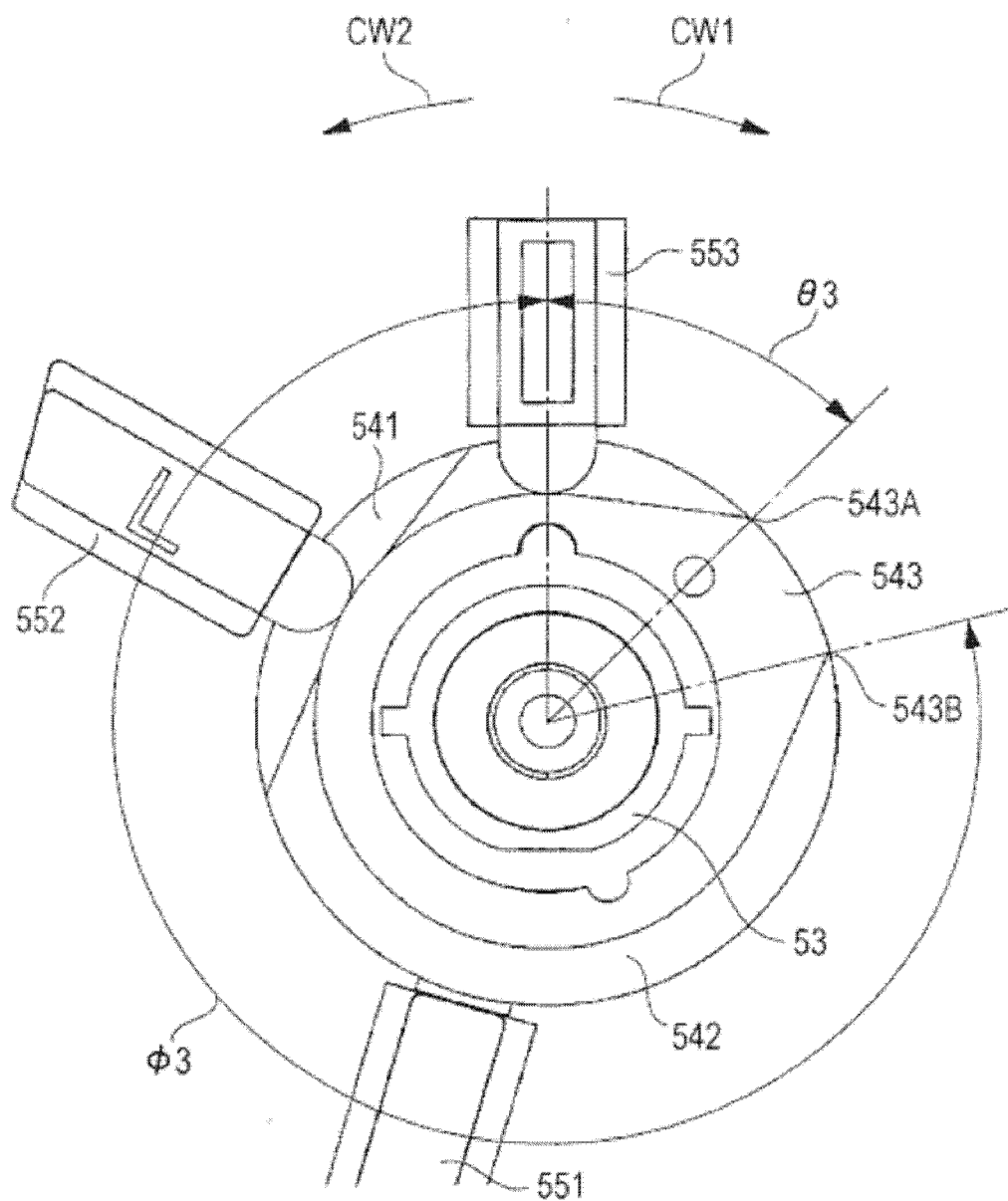


FIG. 19

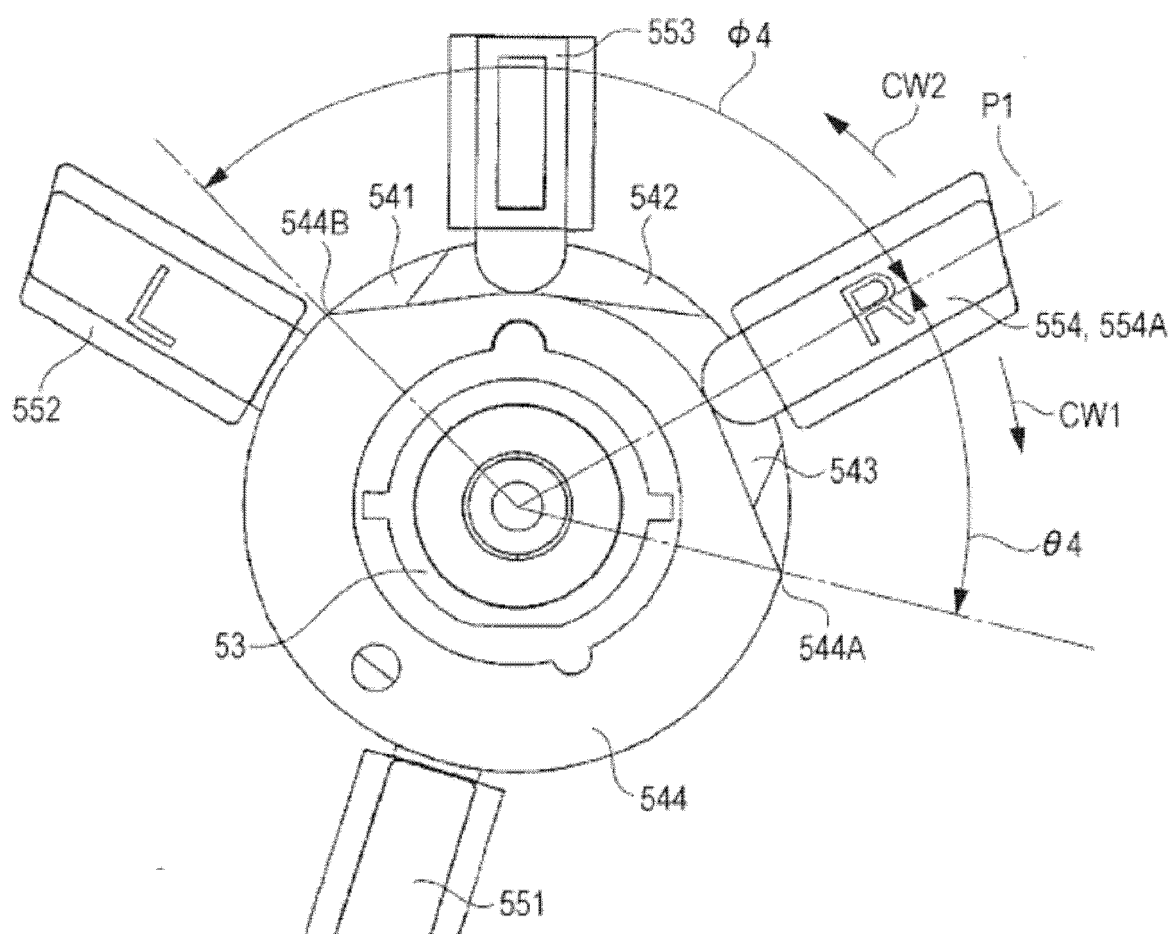


FIG. 20

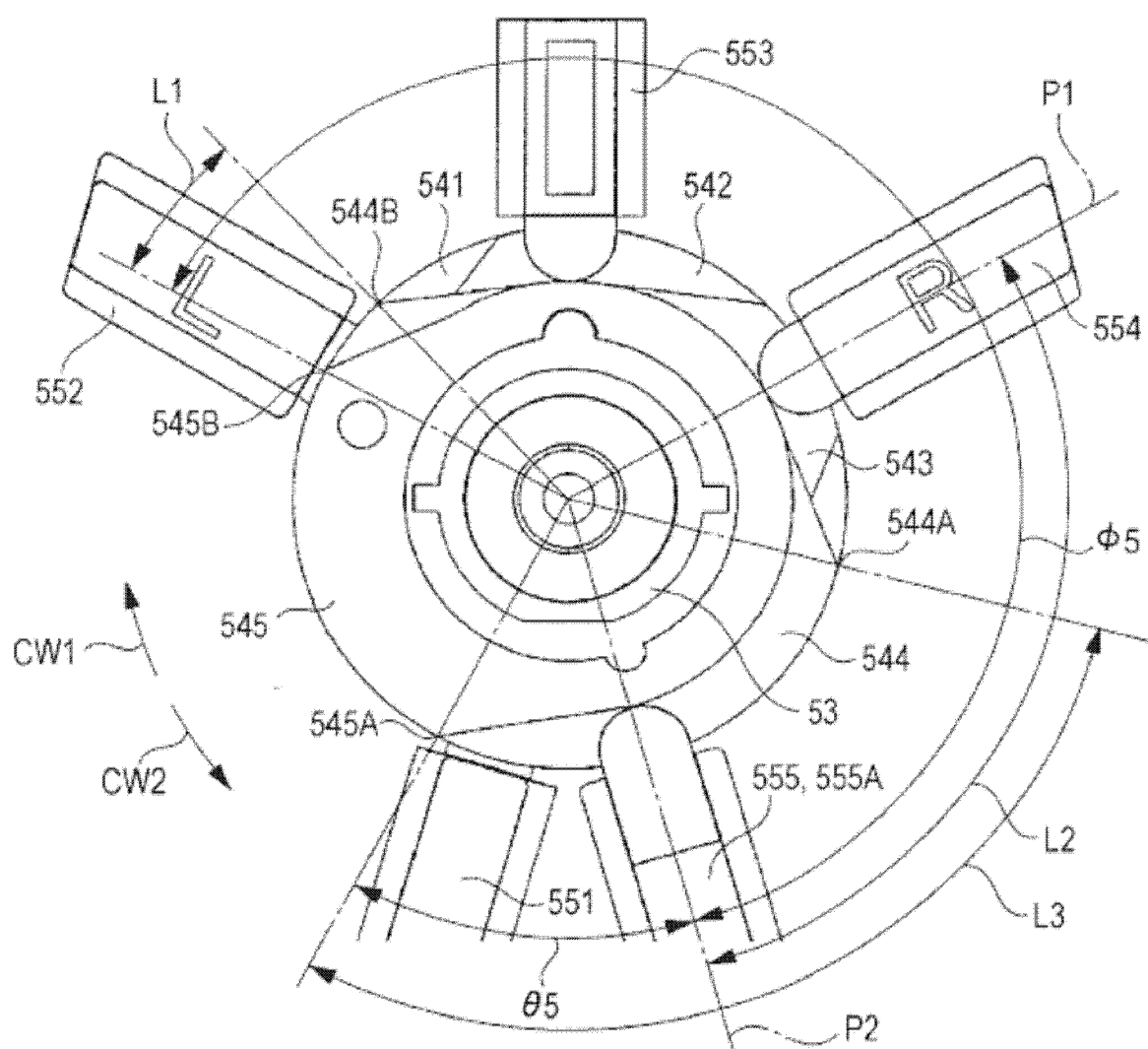


FIG. 21

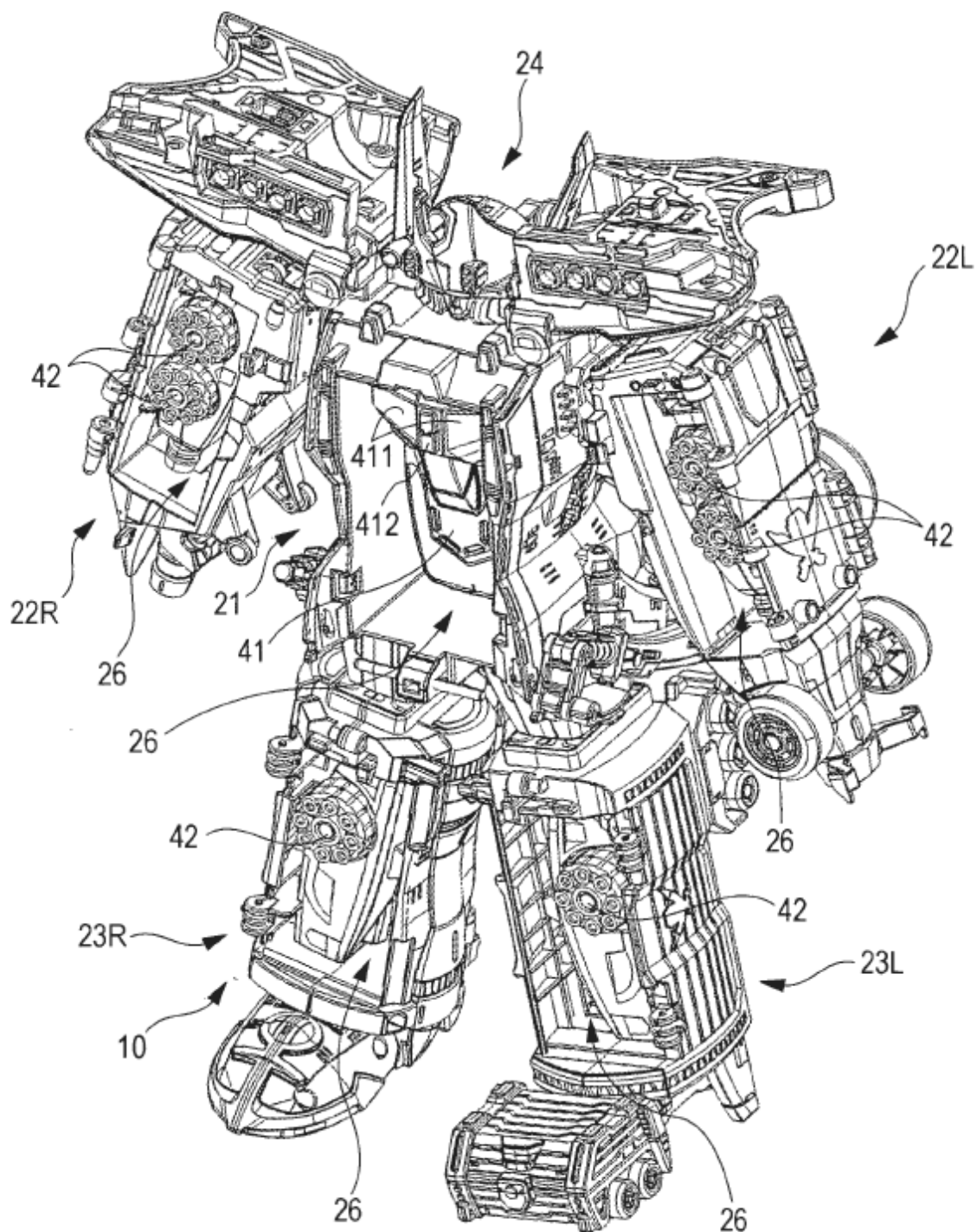


FIG. 22

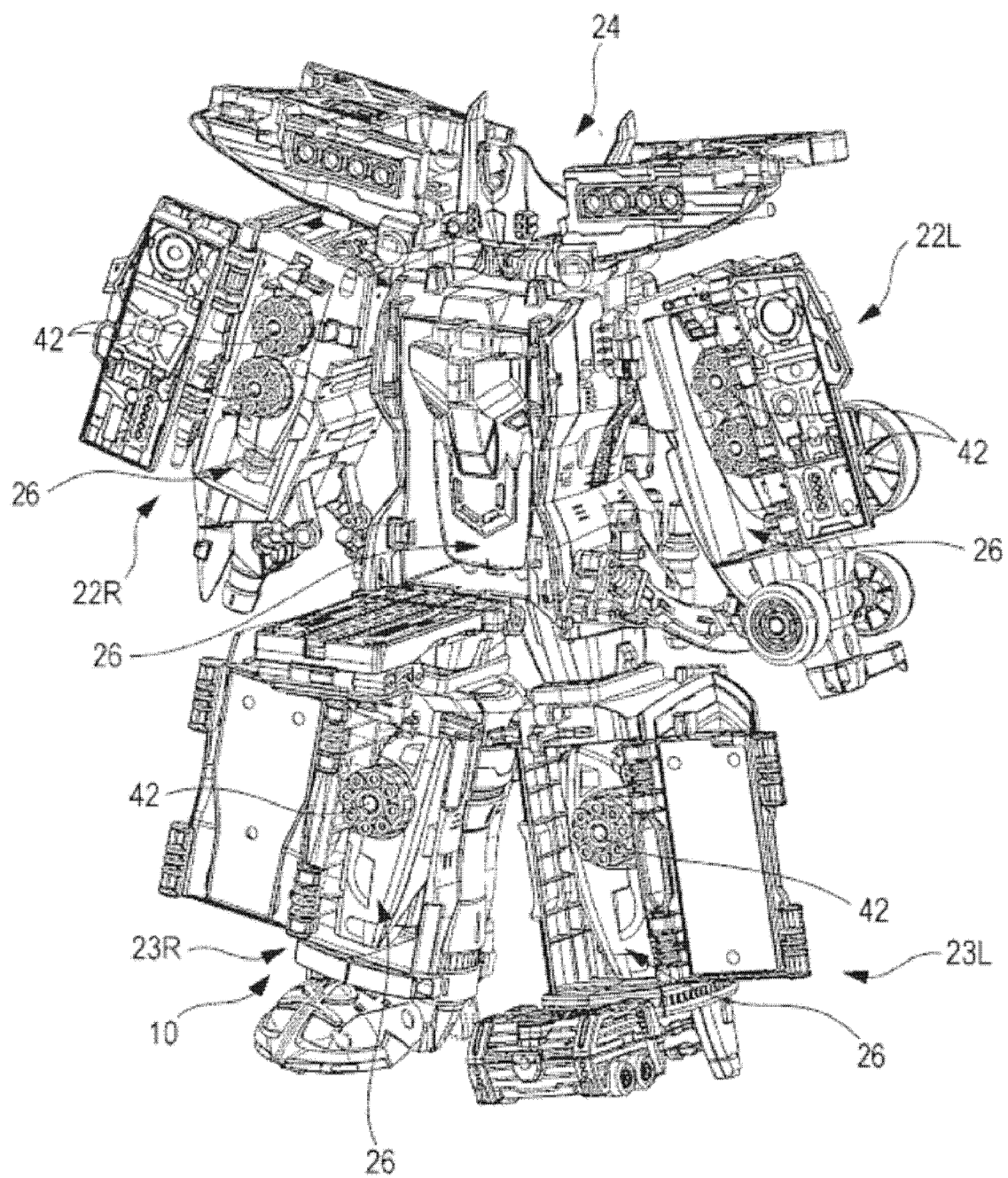


FIG. 23

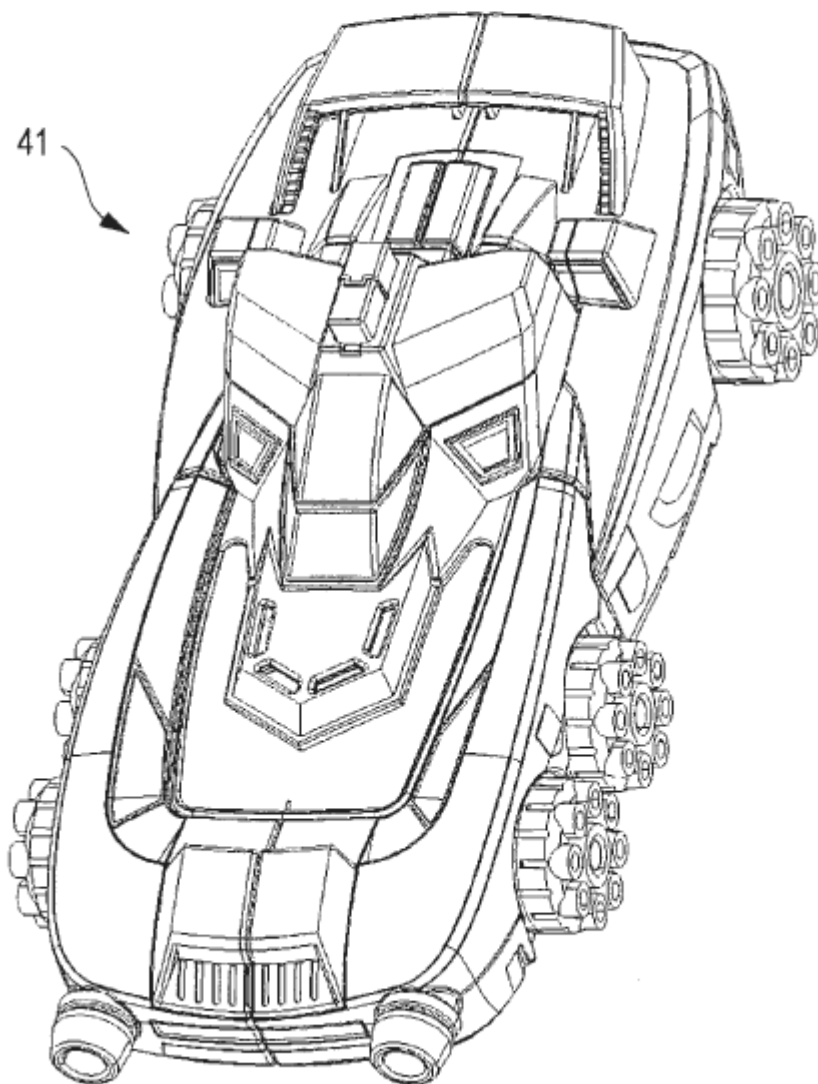


FIG. 24

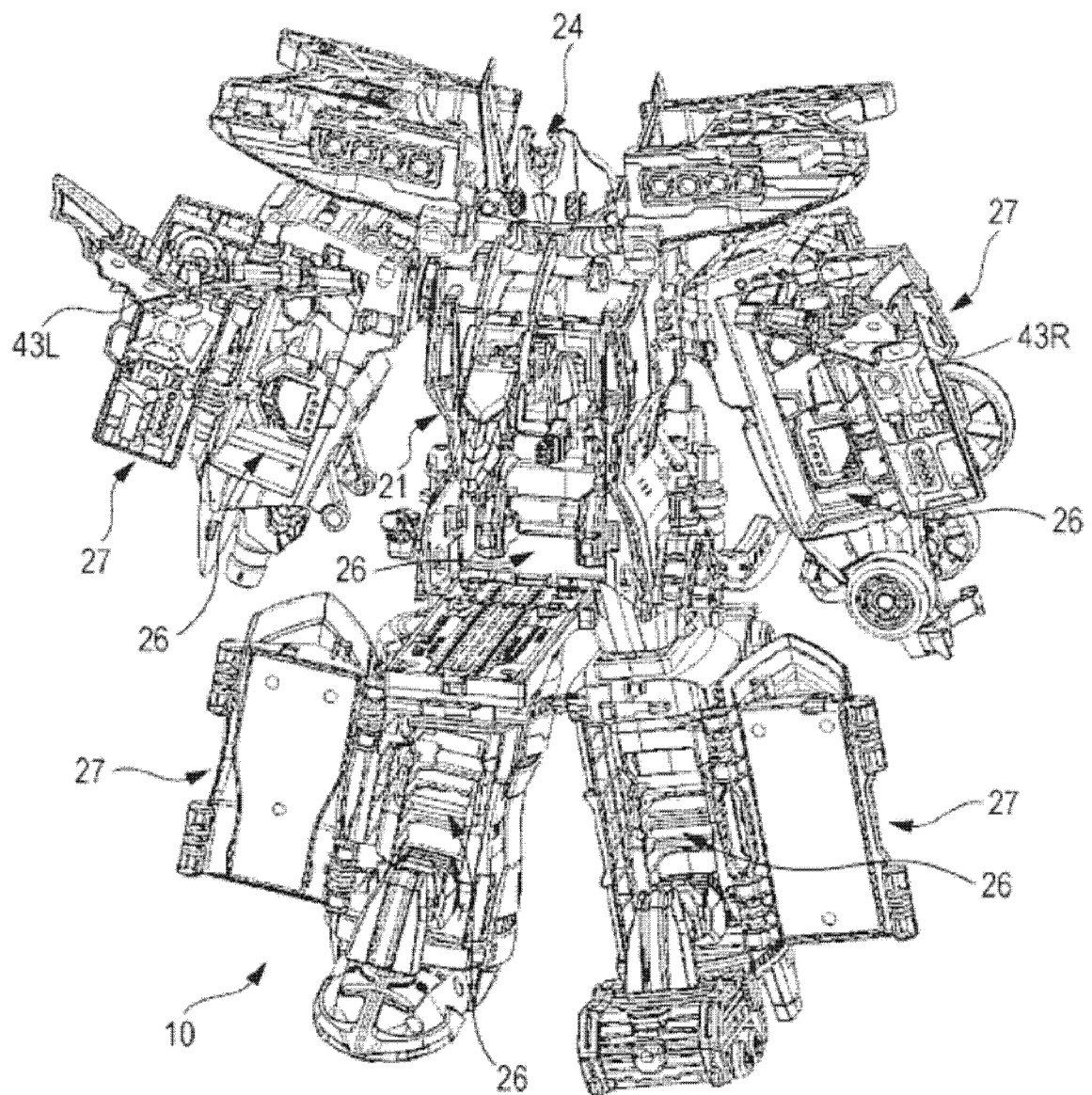


FIG. 25

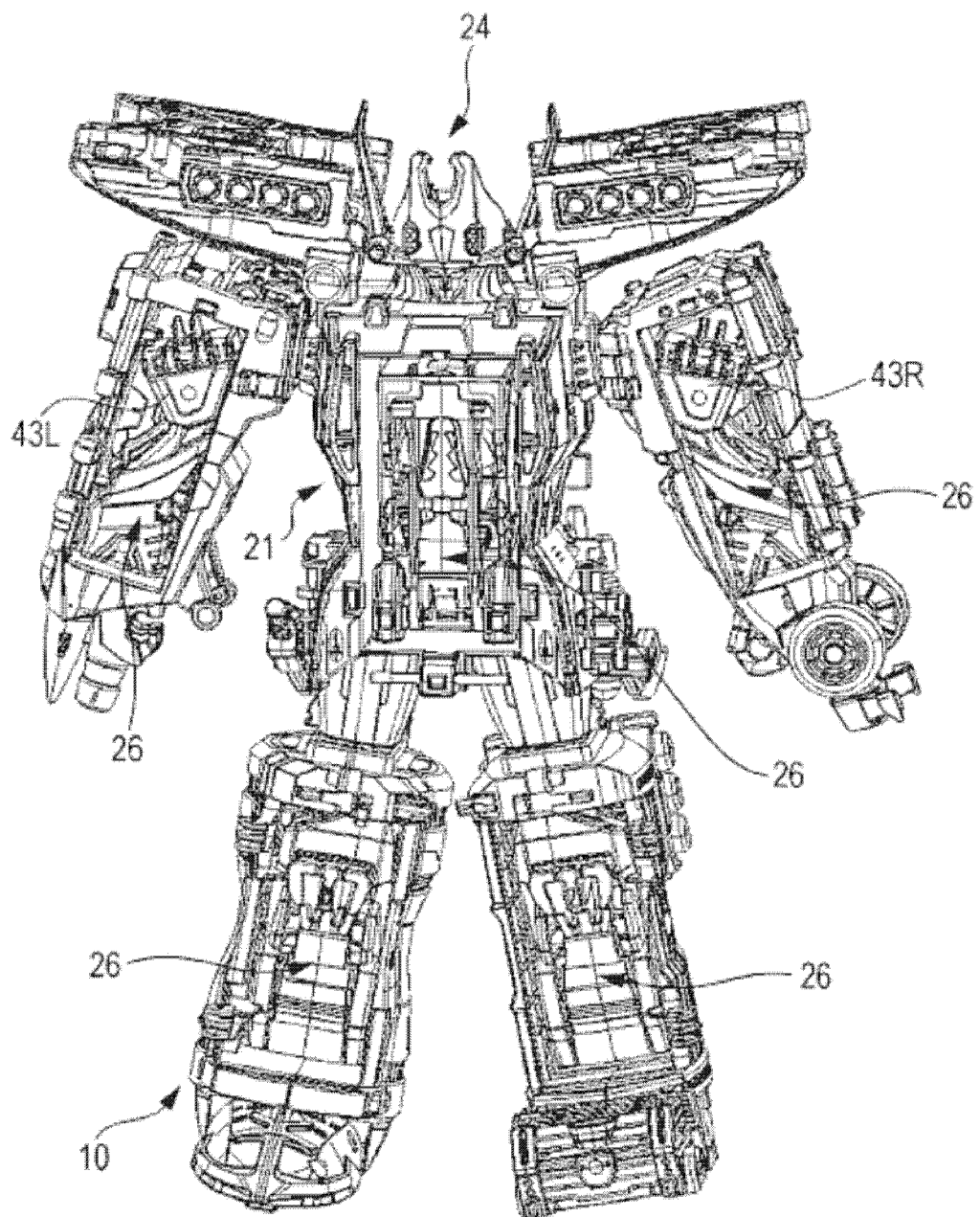


FIG. 26

