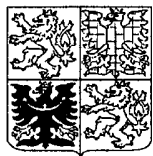


UŽITNÝ VZOR

(11) Číslo dokumentu:

9563

(19)
ČESKÁ
REPUBLIKA



ÚŘAD
PRŮMYSLOVÉHO
VLASTNICTVÍ

(21) Číslo přihlášky: **1999 - 9759**

(22) Přihlášeno: **13.08.1999**

(47) Zapsáno: **31.01.2000**

(13) Druh dokumentu: **U1**

(51) Int. Cl.⁷:

A 47 J 43/07

A 47 J 43/08

(73) Majitel :

ETA A.S., Hlinsko, CZ;

(72) Původce :

Vyhnálek Jan, Hlinsko, CZ;

Andrle Zdeněk, Polička, CZ;

Horák Ota, Prosetín, CZ;

(74) Zástupce:

PATENTSERVIS PRAHA a.s., Jivenská 1, Praha 4,
140 00;

(54) Název užitého vzoru:

**Bezpečnostní zařízení víka nádoby
kuchyňského robotu**

CZ 9563 U1

Bezpečnostní zařízení víka nádoby kuchyňského robotu

Oblast techniky

Technické řešení se týká bezpečnostního zařízení k zajištění víka nádoby kuchyňského robotu, kde víko je spřaženo s přepínačem režimů motoru.

5 Dosavadní stav techniky

Známa bezpečnostní zařízení k tomuto účelu, vytvořená jako bezpečnostní pojistky, jsou řešena mechanickým spřažením víka nádoby kuchyňského robotu a ovladače elektrického vypínání motoru. Při takovém provedení však nelze použít motor jako elektrickou brzdou pro zastavení rotujících nožů v požadovaném čase.

- 10 Jiné známé řešení spočívá v mikropsínačem ovládaném víku. V tomto případě ale z důvodu nedostatečného počtu párů kontaktů a jejich maximální proudové zatížitelnosti nelze přepnout obvod motoru do režimu elektrické brzdy.

- Je známo i řešení, kdy otočné nebo výklopné víko působí přímo nebo prostřednictvím mezičlenu na přepínač režimu motoru, avšak proti samovolnému uvolnění víka je nutno použít další mechanické zajištění, což představuje větší složitost bezpečnostního zařízení.
- 15

Podstata technického řešení

- Uvedené nedostatky do značné míry odstraňuje technické řešení bezpečnostního zařízení pro zajištění víka nádoby kuchyňského robotu, kde víko je spřaženo s přepínačem režimů obvodu motoru, které sestává z palce víka nádoby kuchyňského robotu, otočného ze spodní polohy při otevřeném víku do horní polohy při uzavřeném víku a zasahujícího do vybrání v plášti nádoby robotu, přičemž do dráhy palce zasahuje ovladač, jedním svým koncem uložený otočně kolem čepu vůči tělesu nosníku nádoby robotu a na druhém volném konci opatřený aretačním vybráním pro palec pro aretaci uzavřeného víka v zapnuté poloze zařízení. Ovladač je na jedné straně v dotyku s posuvným přepínačem pevně upraveným v nosníku a na druhé straně je tvarovaný pro silový styk s otáčejícím se palcem víka pro převod rotačního pohybu víka na přímočarý pohyb k ovládání posuvného přepínače.
- 20
- 25

Bezpečnostní zařízení podle technického řešení je jednoduché a spolehlivé. Umožňuje jak přepínání obvodu motoru do režimu elektrické brzdy, tak do režimu pracovního, víko je přitom spolehlivě zajištěno proti samovolnému uvolnění.

30 Přehled obrázků na výkresech

Technické řešení je blíže vysvětleno pomocí výkresů, na nichž obr. 1 znázorňuje bezpečnostní zařízení v rozepnutém stavu, obr. 2 bezpečnostní zařízení v sepnutém stavu.

Příklady provedení technického řešení

- Bezpečnostní zařízení pro zajištění víka nádoby kuchyňského robotu má palec 2, upravený na obvodu otočného víka 1 nádoby kuchyňského robotu, který zasahuje do vybrání v plášti 8 nádoby. Palec 2 se v rozepnutém stavu bezpečnostního zařízení nachází (při pohledu na obr. 1) ve spodní části vybrání, pod ovladačem 3 a v odstupu od něj, tj. ve své spodní poloze při otevřeném víku 1, zatímco v sepnutém stavu zařízení se nachází (při pohledu na obr. 2) v horní části vybrání, ve své horní poloze při uzavřeném víku 1, kde je v aretačním styku s ovladačem 3.
- 35

V plášti 8 je upraven nosník 7, v němž je vytvořeno pevné uložení pro posuvný přepínač 6 režimu obvodu motoru. Přepínač 6 je prostřednictvím svého osově výsuvného palce ve stálém kontaktu s ovladačem 3, výkyvně uloženým kolem čepu 5 vůči tělesu nosníku 7. Ovladač 3 zasahuje do dráhy palce 2 při otáčení víka 1 a je tvarovaný tak, aby se dostal do silového kontaktu s palcem 2 víka 1 na dráze palce 2 z otevřené do uzavřené polohy víka 1. Volný konec ovladače 3 je opatřen tvarovým aretačním vybráním 4 pro palec 2 víka 1 za účelem aretace uzavřeného víka 1 v zapnuté poloze bezpečnostního zařízení.

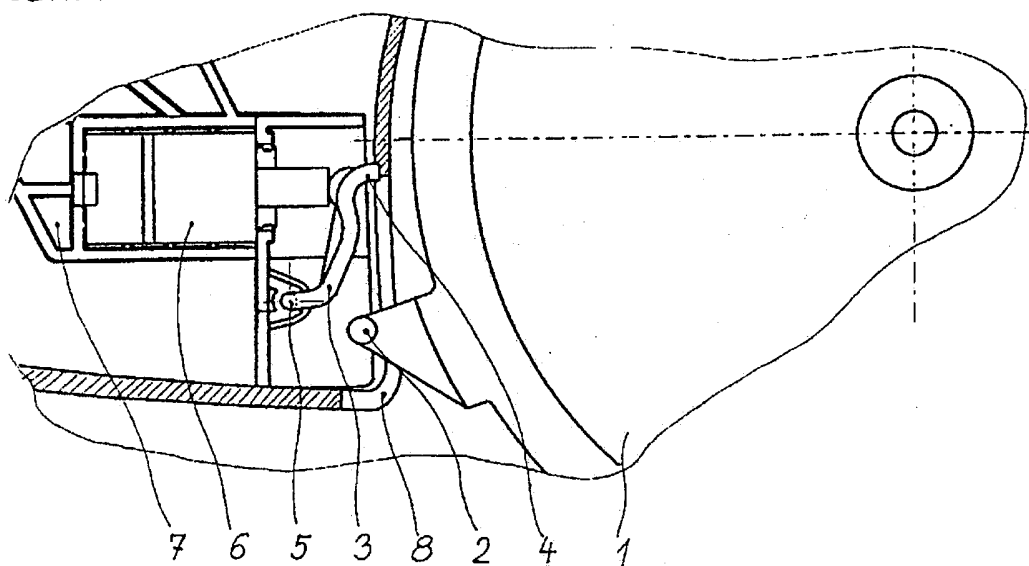
Při zavírání víka 1 nádoby kuchyňského robotu se palec 2 přesouvá po kruhové dráze ze své spodní polohy při otevřeném víku 1 do své polohy horní při uzavřeném víku 1. Protože ovladač 3 zasahuje do dráhy přesuvu palce 2, palec 2 během tohoto svého přesuvu naráží na ovladač 3, po němž se posouvá k jeho volnému konci a otáčí jej kolem čepu 5. Ovladač 3, který je v kontaktu s výsuvným palcem přepínače 6, převádí rotační pohyb palce 2 na přímočarý pohyb k ovládání posuvného přepínače 6, tlačí na výsuvný palec přepínače 6 a zasouvá jej do přepínače 6. Tím se přepínač 6 uvádí z rozepnutého stavu do stavu sepnutého. Při ukončení pohybu palce 2 z jeho spodní polohy do polohy horní palec 2 zapadne do aretačního vybrání 4 ovladače 3 a víko 1 je tím aretováno při zapnuté poloze bezpečnostního o zařízení.

NÁROKY NA OCHRANU

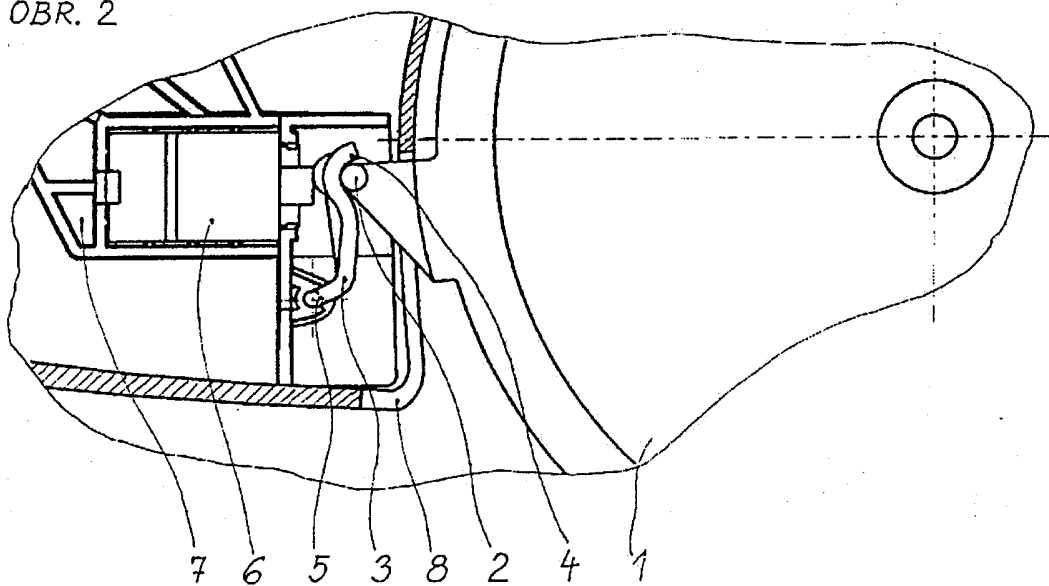
1. Bezpečnostní zařízení víka nádoby kuchyňského robotu, kde víko působí na přepínač režimů obvodu motoru, **v y z n a č u j í c í s e t í m**, že sestává z palce (2) víka (1) nádoby kuchyňského robotu, otočného ze spodní polohy při otevřeném víku (1) do horní polohy při uzavřeném víku (1) a zasahujícího do vybrání v plášti (8) nádoby kuchyňského robotu, přičemž do dráhy palce (2) zasahuje ovladač (3), jedním svým koncem uložený otočně kolem čepu (5) vůči tělesu nosníku (7) nádoby kuchyňského robotu a na druhém volném konci opatřený aretačním vybráním (4) pro palec (2) pro aretaci uzavřeného víka (1) v zapnuté poloze zařízení, kde ovladač (3) je na jedné straně v dotyku s posuvným přepínačem (6) pevně upraveným v nosníku (7) a na druhé straně je tvarovaný pro silový styk s otáčejícím se palcem (2) víka (1) pro převod rotačního pohybu víka (1) na přímočarý pohyb k ovládání posuvného přepínače (6).

1 výkres

OBR. 1



OBR. 2



Konec dokumentu