

RZECZPOSPOLITA
POLSKA



Urząd Patentowy
Rzeczypospolitej Polskiej

(12)

OPIS OCHRONNY WZORU PRZEMYSŁOWEGO

(19) **PL** (11) **Rp.1459**

(51) Klasyfikacja:
31-00

(21) Numer zgłoszenia: **20111**

(22) Data zgłoszenia: **16.06.2000**

(54)

Robot kuchenny

(45) O udzieleniu prawa z rejestracji ogłoszono:

28.02.2003 WUP 02/2003

(73) Uprawniony z rejestracji wzoru przemysłowego:

ZELMER SA, Rzeszów, (PL)

(72) Twórca(y) wzoru przemysłowego:

Bętkowski Artur, Skarżysko-Kamienna, (PL);

Biaduń Andrzej, Rzeszów, (PL);

Bury Andrzej, Mielec, (PL);

Łęcki Kamil, Gorzów Wlkp., (PL)

Zelmer

Rzeszów, Polska

Twórcy wzoru zdobniczego: Artur Bętkowski, Andrzej Biaduń, Andrzej Bury,
Kamil Łęcki

Robot kuchenny

Prawo rejestracji wzoru zdobniczego trwa od 16 czerwca 2000 r.

Przedmiotem wzoru zdobniczego jest robot kuchenny przeznaczony do użytku w gospodarstwie domowym w celu przygotowywania potraw.

Istotę wzoru stanowi nowa postać robota kuchennego, przejawiająca się w jego kształcie zewnętrznym.

Przedmiot wzoru pokazano w załączonym materiale ilustracyjnym, na którym fig. 1 przedstawia robot kuchenny w widoku z boku od jego lewej strony, fig. 2 – robot w widoku z boku od jego prawej strony, fig. 3 – robot w widoku od jego przedniej strony, fig. 4 – robot w widoku od jego tylnej strony, fig. 5 – robot w widoku od jego górnej strony, fig. 6 – robot w widoku od jego dolnej strony, fig. 7 – robot w widoku perspektywicznym.

Robot kuchenny według wzoru jest nieobrotową bryłą z pionową płaszczyzną symetrii, a na powierzchni dolnej ścianki, zbliżonej do powierzchni walcowej o poziomej osi, w

pobliżu przedniej ścianki, jest wystająca płaska półka, która wraz z elementem podporowym, ukształtowanym przy krawędzi dolnej i tylnej ścianki poprzez poprzeczne wgłębienie w powierzchni dolnej ścianki, tworzy podstawę bryły robota. Przednia ścianka jest w przybliżeniu pionowa, a jej powierzchnia ma bardzo małą krzywiznę wzdłużną w końcowej, górnej części ścianki, która zakończona jest krawędzią łączącą ją ze ścianką górną. Ścianka górna ma powierzchnię o łagodnej krzywiznie wzdłużnej, która po przejściu maksimum opada do niemal pionowej ścianki tylnej, a promień poprzecznej krzywizny powierzchni górnej jest znacznie mniejszy od promienia wzdłużnej krzywizny ścianki górnej. Na powierzchni górnej ścianki, w pobliżu tylnej ścianki, jest lekko wznoszący się poprzecznie wąski paraboliczny występ. Na części powierzchni górnej ścianki jest zaznaczony wzdłużny kontur, obejmujący strefę ścianki górnej zaczynającą się przed ścianką przednią i kończącą się przed dolną granicą parabolicznego występu. Na powierzchni górnej ścianki, w jej przedniej części, jest lekko wystająca stożkowa powierzchnia, o zbliżonej do poziomu osi leżącej w płaszczyźnie symetrii bryły, na której to powierzchni, w płaszczyźnie symetrii bryły, jest wąski, pionowy, wzdłużny występ, stanowiący element sterujący przełącznikiem, a przed stożkową powierzchnią, nieco niższy od elementu sterującego, jest wąski, pionowy i poprzeczny występ, przykryty ścianką o łagodnej krzywiznie, stanowiący wypychacz. Zarówno powierzchnia stożkowa z elementem sterującym jak i wypychacz są otoczone lekko wgłębionym konturem na powierzchni górnej ścianki. W pionowej płaszczyźnie symetrii bryły robota, na powierzchni przedniej, dolnej i tylnej ścianki jest zaznaczona linia podziału, dochodząca do tylnej czołowej krawędzi wzdłużnego konturu powierzchni górnej ścianki, rozdzielona elementem parabolicznym, z jednej strony i do czołowej powierzchni wypychacza z drugiej strony. Tylne ścianki w widoku od tyłu ma kształt zbliżony do równoramiennego trójkąta z bokami łukowymi i z zaokrąglonymi wierzchołkami, a w dolnej części ścianki tylnej w płaszczyźnie symetrii jest zaznaczone koło z czterema, symetrycznie rozstawionymi na okręgu, zewnętrznymi wypustami, a wewnątrz tego koła zawiera dwie kolumny poziomych wąskich otworów. Boczna ścianka bryły robota ma powierzchnię o bardzo łagodnej krzywiznie z wyraźnie zaznaczonymi krawędziami z przednią i tylną ścianką, a krawędzie z dolną ścianką bryły robota mają łagodny promień. Bryła robota ma w bocznych ściankach, wypełniający górną część bryły, przelotowy otwór o łagodnych ściankach wewnętrznych z zaznaczonymi krawędziami na styku ze ściankami bocznymi bryły robota, który to otwór tworzy w górnej części bryły robota uchwyt dostosowany do przeciętnej wielkości dłoni dorosłego człowieka. Na powierzchni bryły robota w bocznych ściankach i w

górnej ścianie jest wgłębienie, otoczone krzywoliniową ścianką zanikającą przy dolnej krawędzi styku przelotowego otworu ze ściankami bocznymi, a w obszarze tego wgłębienia jest przelotowy otwór, wypychacz i element sterujący przełącznikiem, a z powierzchni bocznych ścianek wystaje element o przekroju poprzecznym zbliżonym do trójkąta, umieszczony bezpośrednio pod krawędzią wgłębionego konturu z zespołem wypychacza i elementu sterującego. W krzywoliniowej ścianie, w dolnej strefie o kształcie zbliżonym do półpiersienia jest szereg pięciu podłużnych otworów. Wokół konturu tylnej ścianki, patrząc od tylnej ściany bryły robota, na jego bocznych ściankach jest wąska, półka o łukowym zarysie, patrząc od bocznych ścian bryły robota, której powierzchnia jest w przybliżeniu prostopadła do płaszczyzny symetrii bryły robota, a na powierzchni tej półki jest szereg ośmiu wąskich otworów z każdej strony płaszczyzny symetrii. Lewa ścianka boczna bryły robota ma dwa otwory, z których jeden jest pomiędzy otworem przelotowym i krawędzią łukowej półki, a drugi w pobliżu krawędzi łączącej przednią i boczną ściankę bryły robota, mniej więcej w połowie wysokości bryły robota. Prawa ścianka boczna bryły robota ma kielichowy otwór pomiędzy łukową półką ścianki bocznej a krzywoliniową półką wgłębienia bryły robota. Na dolnej powierzchni płaskiej półki dolnej ścianki robota są dwa symetrycznie rozstawione otwory.

Zastrzeżenia ochronne

Robot kuchenny znamienny tym, że jest nieobrotową bryłą z pionową płaszczyzną symetrii, a na powierzchni dolnej ścianki, zbliżonej do powierzchni walcowej o poziomej osi, w pobliżu przedniej ścianki, jest wystająca płaska półka, która wraz z elementem podporowym, ukształtowanym przy krawędzi dolnej i tylnej ścianki poprzez poprzeczne wgłębienie w powierzchni dolnej ścianki, tworzy podstawę bryły robota, a przednia ścianka jest w przybliżeniu pionowa, a jej powierzchnia ma bardzo małą krzywiznę wzdłużną w końcowej, górnej części ścianki, która zakończona jest krawędzią łączącą ją ze ścianką górną, która ma powierzchnię o łagodnej krzywiznie wzdłużnej, która po przejściu maksimum opada do niemal pionowej ścianki tylnej, a promień poprzecznej krzywizny powierzchni górnej jest znacznie mniejszy od promienia wzdłużnej krzywizny ścianki górnej, a na powierzchni górnej ścianki, w pobliżu tylnej ścianki, jest lekko wznoszący się poprzecznie wąski paraboliczny występ, a na części powierzchni górnej ścianki jest zaznaczony wzdłużny kontur, obejmujący strefę

ścianki górnej zaczynając się przed ścianką przednią i kończącą się przed dolną granicą parabolicznego występu, a na powierzchni górnej ścianki, w jej przedniej części, jest lekko wystająca stożkowa powierzchnia, o zbliżonej do poziomu osi leżącej w płaszczyźnie symetrii bryły, na której to powierzchni, w płaszczyźnie symetrii bryły, jest wąski, pionowy, wzdłużny występ, stanowiący element sterujący przełącznikiem, a przed stożkową powierzchnią, nieco niższy od elementu sterującego, jest wąski, pionowy i poprzeczny występ, przykryty ścianką o łagodnej krzywiznie, stanowiący wypychacz, przy czym zarówno powierzchnia stożkowa z elementem sterującym jak i wypychacz są otoczone lekko wgłębionym konturem na powierzchni górnej ścianki, a w pionowej płaszczyźnie symetrii bryły robota, na powierzchni przedniej, dolnej i tylnej ścianki jest zaznaczona linia podziału, dochodząca do tylnej czołowej krawędzi wzdłużnego konturu powierzchni górnej ścianki, rozdzielona elementem parabolicznym, z jednej strony i do czołowej powierzchni wypychacza z drugiej strony, a tylna ścianka w widoku od tyłu ma kształt zbliżony do równoramiennej trójkąta z bokami łukowymi i z zaokrąglonymi wierzchołkami, a w dolnej części ścianki tylnej w płaszczyźnie symetrii jest zaznaczone koło z czterema, symetrycznie rozstawionymi na okręgu, zewnętrznymi wypustami, a wewnątrz tego koła zawiera dwie kolumny poziomych wąskich otworów, a boczna ścianka bryły robota ma powierzchnię o bardzo łagodnej krzywiznie z wyraźnie zaznaczonymi krawędziami z przednią i tylną ścianką, a krawędzie z dolną ścianką bryły robota mają łagodny promień, a bryła robota ma w bocznych ściankach, wypełniający górną część bryły, przelotowy otwór o łagodnych ściankach wewnętrznych z zaznaczonymi krawędziami na styku ze ściankami bocznymi bryły robota, który to otwór tworzy w górnej części bryły robota uchwyt dostosowany do przeciętnej wielkości dłoni dorosłego człowieka, a na powierzchni bryły robota w bocznych ściankach i w górnej ściance jest wgłębienie, otoczone krzywoliniową ścianką zanikającą przy dolnej krawędzi styku przelotowego otworu ze ściankami bocznymi, a w obszarze tego wgłębienia jest przelotowy otwór, wypychacz i element sterujący przełącznikiem, a z powierzchni bocznych ścianek wystaje element o przekroju poprzecznym zbliżonym do trójkąta, umieszczony bezpośrednio pod krawędzią wgłębionego konturu z zespołem wypychacza i elementu sterującego, a w krzywoliniowej ściance, w dolnej strefie o kształcie zbliżonym do półpięści jest szereg pięciu podłużnych otworów, a wokół konturu tylnej ścianki, patrząc od tylnej ściany bryły robota, na jego bocznych ściankach jest wąska, półka o łukowym zarysie, patrząc od bocznych ścian bryły robota, której powierzchnia jest w przybliżeniu prostopadła do płaszczyzny symetrii bryły robota, a na powierzchni tej półki jest szereg ośmiu wąskich otworów

z każdej strony płaszczyzny symetrii, a lewa ścianka boczna bryły robota ma dwa otwory, z których jeden jest pomiędzy otworem przelotowym i krawędzią łukowej półki, a drugi w pobliżu krawędzi łączącej przednią i boczną ściankę bryły robota, mniej więcej w połowie wysokości bryły robota, a prawa ścianka boczna bryły robota ma kielichowy otwór pomiędzy łukową półką ścianki bocznej a krzywoliniową półką wgłębienia bryły robota, a na dolnej powierzchni płaskiej półki dolnej ścianki robota są dwa symetrycznie rozstawione otwory, jak to pokazano w materiale ilustracyjnym na fig. 1 ÷ 7.

Zgłaszający: Zelmer

Pełnomocnik:

KANCELARIA PATENTOWA
„ZELPAT” H. Pisiński A. Wlazło
35-010 Rzeszów ul. Hoffmanna 21, str. 150
REGON 143226635 NIP 810-000-000
Tel. +47-8822-298, FAX +47-88-11 016

Rzecznik Patentowy

Andrzej Wlazło

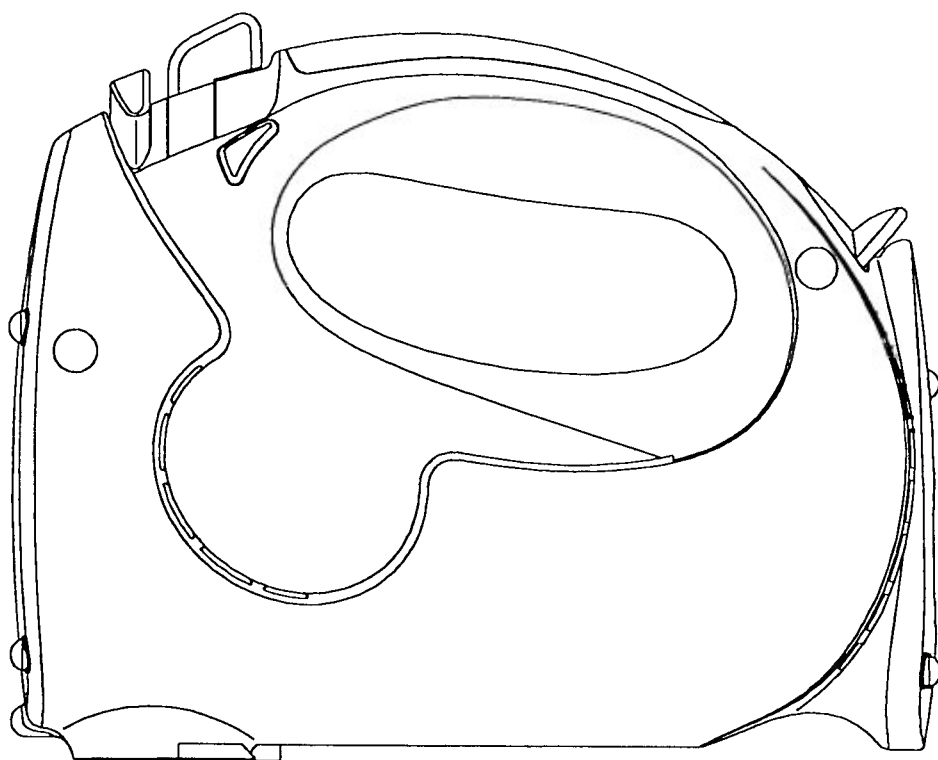


Fig. 1

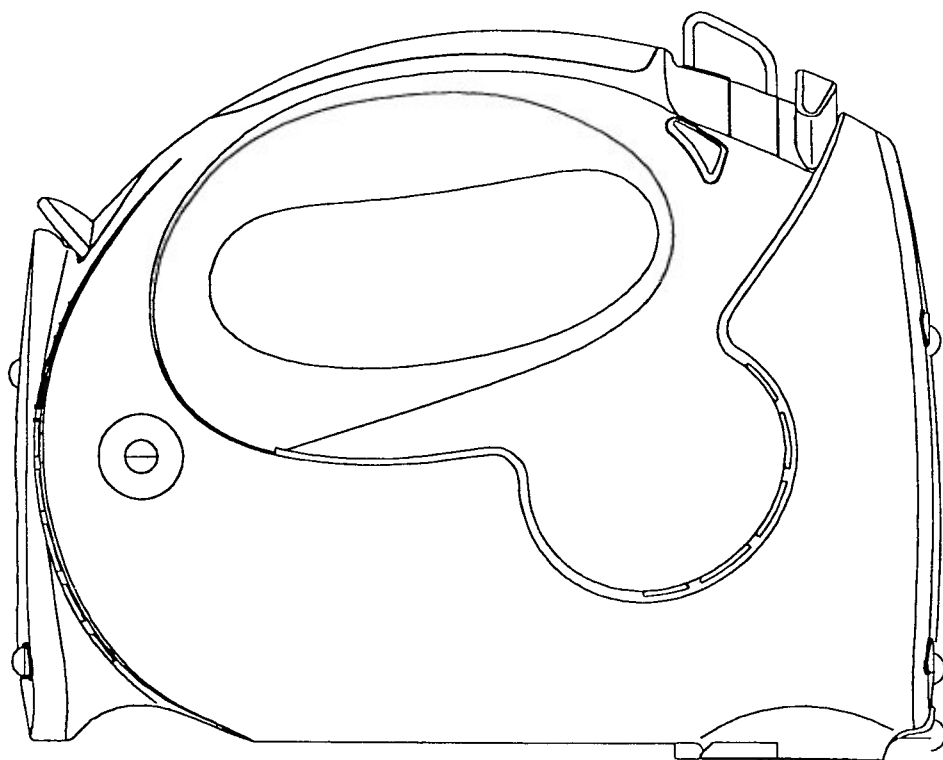


Fig. 2

Zgłaszający: Zelmer
Pełnomocnik:

KANCELARIA PATENTOWA
 „ZELPAT” H. Piataszk A. Wlazło
 35-016 Rzeszów ul. Narutowicza 21, str. 15v
 REGON 860299859 NIP 610-10-05-077
 Tel. +17-35-27-038, FAX +17-86-58-618

Pełnomocnik Patentowy

Andrzej Wlazło

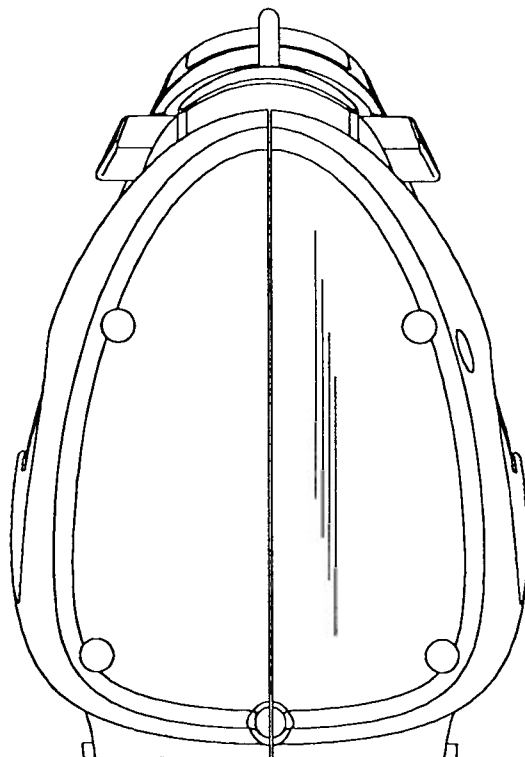


Fig. 3

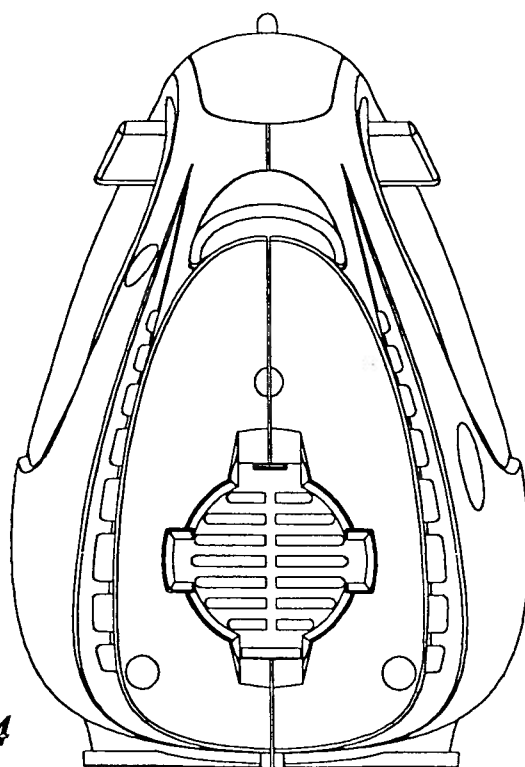


Fig. 4

Zgłaszający: Zelmer
Pełnomocnik:

KANCELARIA PATENTOWA
 „ZELPAT” H. Poręba A. Wlazło
 65-010 Ruda W. ul. Polimowa 21 str. 150
 REGON: 140000665 NIP: 610-10-06-470
 TEL: +17-65-27-268 FAX: +17-66-53-015

Andrzej Wlazło
Andrzej Wlazło

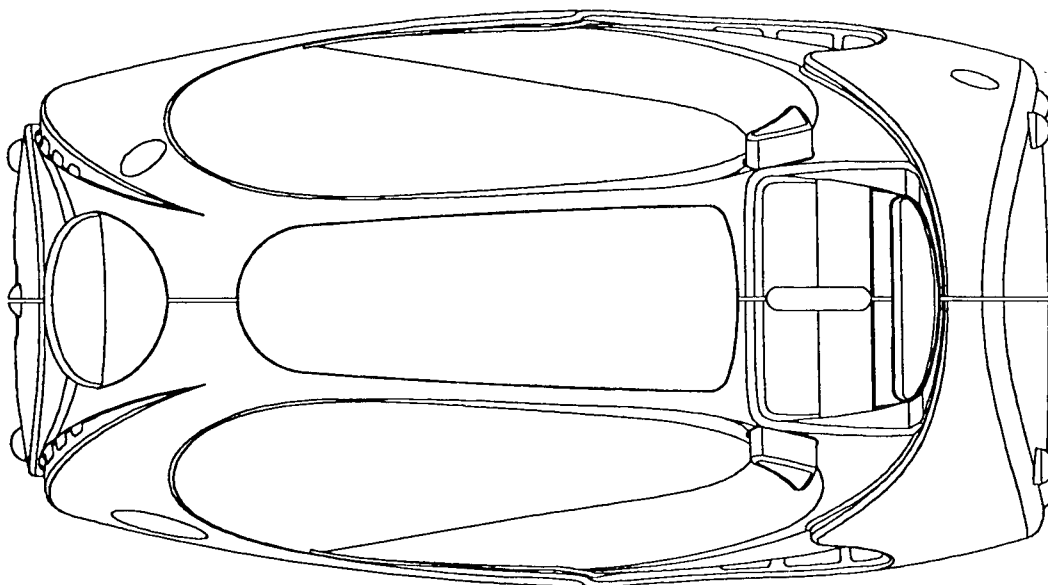


Fig. 5

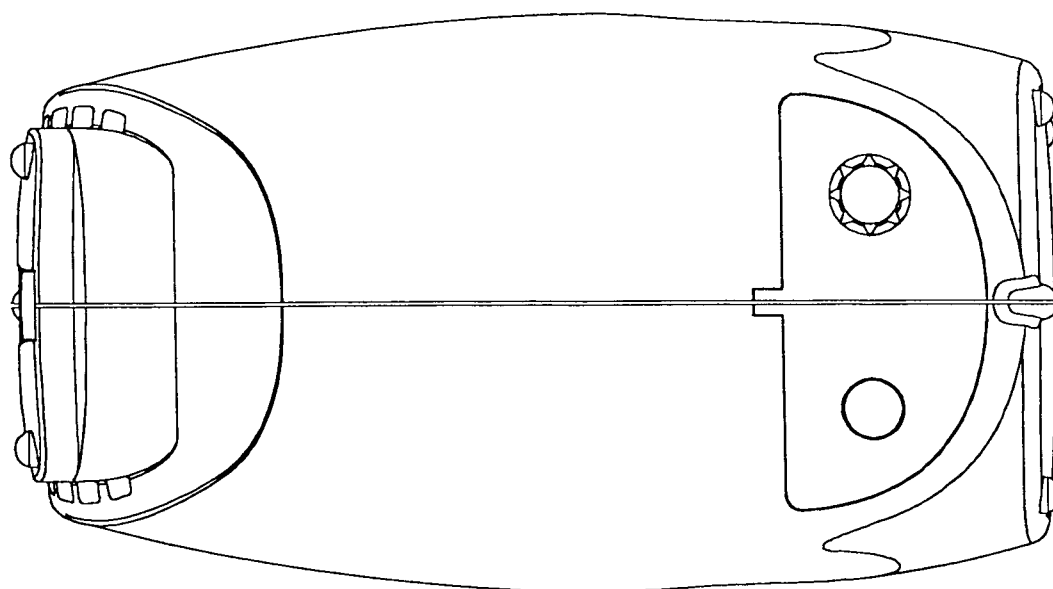
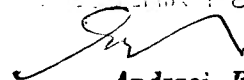


Fig. 6

Zgłaszający: Zelmer
Pełnomocnik:

KANCELARIA PATENTOWA
„ZELPAT” H. Pisiński A. Wlazło
 35-016 Rzeszów ul. Hoffmannowej 21 str. 150
 REGON 690208860 NIP: 813-10-65-479
 Tel. +17-85-27-909, FAX +17-85-58-615

Pełnomocnik Patentowy

Andrzej Wlazło

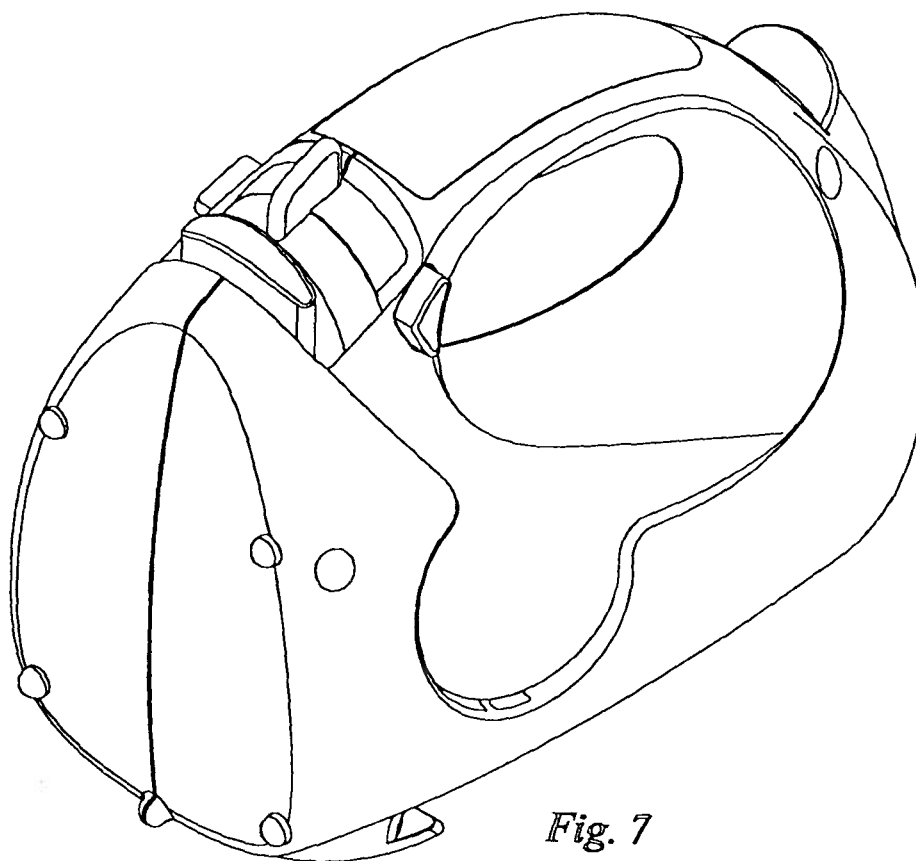


Fig. 7

Zgłaszający: Zelmer
Pełnomocnik:

KANCELARIA PATENTOWA
 „ZELPAT” R. Piśniński A. Wlazło
 35-016 Pienice, ul. Hoffmanna 21 skrz. 15A
 REGON 880298855 NIP: 813-19-05-470
 Tel. +17-86-27-293 FAX +17-86-86-016

Pełnomocnik Patentowy

[Signature]
Andrzej Wlazło