

RZECZPOSPOLITA
POLSKA



Urząd Patentowy
Rzeczypospolitej Polskiej

(12)

OPIS OCHRONNY WZORU PRZEMYSŁOWEGO

(19) **PL** (11) **Rp.1348**

(51) Klasyfikacja:
31-00

(21) Numer zgłoszenia: **19794**

(22) Data zgłoszenia: **15.04.2000**

(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);
Florek Zenon, Sonina, (PL);
Piejko Stanisław, Głogów Młp., (PL);
Pochopień Paweł, Kraków, (PL);
Szenfeld Arkadiusz, Myślenice, (PL);
Śmiałek Andrzej, Kraków, (PL)

Zelmer

Rzeszów, Polska

Twórcy wzoru zdobniczego: Artur Bętkowski, Andrzej Biaduń, Zenon Florek,
Stanisław Piejko, Paweł Pochopień, Arkadiusz Szenfeld,
Andrzej Śmiałek

Robot kuchenny

Prawo rejestracji wzoru zdobniczego trwa od 15 kwietnia 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 i wysunięta do tyłu 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 ma powierzchnię o dużym promieniu poprzecznej krzywizny, która to powierzchnia, od krawędzi półki ścianki dolnej, wznosi się łagodną krzywizną wzdłużną do przodu, a po przejściu maksimum wznosi się dalej łagodną krzywizną wzdłużną do tyłu i przechodzi w powierzchnię ścianki górnej o jeszcze łagodniejszej krzywiznie wzdłużnej, która po przejściu maksimum opada do niemal pionowej ścianki tylnej, a promień poprzecznej krzywizny powierzchni górnej jest mniejszy od takiego promienia powierzchni ścianki przedniej. Na powierzchni górnej ścianki, w pobliżu tylnej ścianki, jest lekko wznoszący się wąski paraboliczny występ. Na części powierzchni górnej ścianki jest zaznaczony wzdłużny kontur, obejmujący strefę ścianki górnej zaczynającą się przed ścianką przednią i kończącą się na dolnej granicy parabolicznego występu. Wznosząca się powierzchnia przedniej ścianki rozszerza się początkowo, a następnie łagodnie zwęża się przechodząc w powierzchnię górnej ścianki, a przed nią, na powierzchni przedniej ścianki, 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 przedniej 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 z jednej strony i do czołowej powierzchni wypychacza z drugiej strony. Górna część tylnej ścianki ma postać niewielkiego występu z zachodzącej na nią powierzchni górnej ścianki, a powierzchnia bocznych ścianek tego występu ma postać zbliżoną do zwężającej się w dół aż do zupełnego zaniku powierzchni parabolicznej. 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 przed-

nią i tylną ścianką, a krawędzie z dolną ścianką bryły robota mają łagodny promień, a powierzchnia górnej ścianki przechodzi bezpośrednio w powierzchnię bocznych ścianek bez krawędzi. Na powierzchni bocznych ścianek bezpośrednio przy krawędziach ze ścianką przednią jest wgłębiony, rozszerzający się od góry do dołu pasek, w którym w jego osi wzdłużnej jest szereg wzdłużnych otworów o długości narstającej od góry do dołu. Na ściankach bocznych w pobliżu tylnej i dolnej ścianki jest szereg trzech wzdłużnych otworów, pochylonych od góry do dołu w kierunku przedniej ścianki bryły robota. 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 bocznych ściankach bryły robota pomiędzy wgłębionym paskiem a krawędzią przelotowego otworu jest wąski, pionowy, biegnący łagodnym łukiem występ. Lewa ścianka boczna bryły robota ma dwa otwory, z których jeden jest pomiędzy otworem przelotowym i krawędzią ze ścianką tylną, a drugi w pobliżu wgłębionego paska, mniej więcej w połowie wysokości bryły robota. Prawa ścianka boczna bryły robota ma kielichowy otwór nad szeregiem trzech wzdłużnych otworów. Na dolnej powierzchni półki dolnej ścianki robota są dwa symetrycznie rozstawione otwory.

Zastrzeżenia ochronne

Robot kuchenny znamieny 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 i wysunięta do tyłu 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 ma powierzchnię o dużym promieniu poprzecznej krzywizny, która to powierzchnia, od krawędzi półki ścianki dolnej, wznosi się łagodną krzywizną wzdłużną do przodu, a po przejściu maksimum wznosi się dalej łagodną krzywizną wzdłużną do tyłu i przechodzi w powierzchnię ścianki górnej o jeszcze łagodniejszej krzywiznie wzdłużnej, która po przejściu maksimum opada do niemal pionowej ścianki tylnej, a promień poprzecznej krzywizny powierzchni górnej jest mniejszy od takiego promienia powierzchni ścianki przedniej, a na powierzchni górnej ścianki, w pobliżu tylnej ścianki, jest lekko wznosząca się łagodną krzywizną wzdłużną do przodu.

szący się wąski paraboliczny występ, a na części powierzchni górnej ścianki jest zaznaczony wzdłużny kontur, obejmujący strefę ścianki górnej zaczynającą się przed ścianą przednią i kończącą się na dolnej granicy parabolicznego występu, a wznosząca się powierzchnia przedniej ścianki rozszerza się początkowo, a następnie łagodnie zwęża się przechodząc w powierzchnię górnej ścianki, a przed nią, na powierzchni przedniej ścianki, 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 przedniej 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 z jednej strony i do czołowej powierzchni wypychacza z drugiej strony, a górna część tylnej ścianki ma postać niewielkiego występu z zachodzącej na nią powierzchni górnej ścianki, a powierzchnia bocznych ścianek tego występu ma postać zbliżoną do zwężającej się w dół aż do zupełnego zaniku powierzchni parabolicznej, 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 powierzchnia górnej ścianki przechodzi bezpośrednio w powierzchnię bocznych ścianek bez krawędzi, a ponadto na powierzchni bocznych ścianek bezpośrednio przy krawędziach ze ścianą przednią jest wgłębiony, rozszerzający się od góry do dołu pasek, w którym w jego osi wzdłużnej jest szereg wzdłużnych otworów o długości narastającej od góry do dołu. Na ściankach bocznych w pobliżu tylnej i dolnej ścianki jest szereg trzech wzdłużnych otworów, pochylonych od góry do dołu w kierunku przedniej ścianki bryły robota, 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, przy czym na bocznych ściankach bryły robota pomiędzy wgłębionym paskiem a krawędzią prze-

lotowego otworu jest wąski, pionowy, biegnący łagodnym łukiem występ, a lewa ścianka boczna bryły robota ma dwa otwory, z których jeden jest pomiędzy otworem przelotowym i krawędzią ze ścianką tylną, a drugi w pobliżu wgłębionego paska, mniej więcej w połowie wysokości bryły robota, a ponadto prawa ścianka boczna bryły robota ma kielichowy otwór nad szeregiem trzech wzdlużnych otworów, a na dolnej powierzchni półki dolnej ścianki robota są dwa symetrycznie rozstawione otwory.

Zgłaszający: Zelmer

Pełnomocnik:

KANCELARIA PATENTOWA
"ZELPAT"
H. Piśkoci A. Wlazło
35-016 Rzeszów, ul. Hoffmanna 19
NIP 813-10-03-479 Tel. 838-615

 Rzecznik Patentowy

Andrzej Wlazło

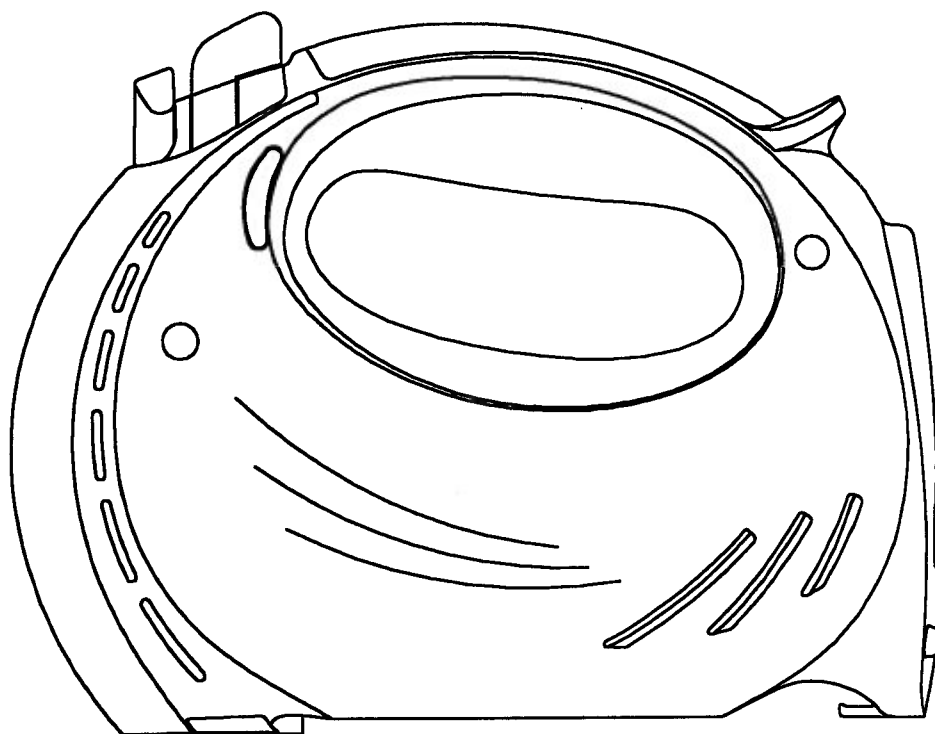


Fig. 1

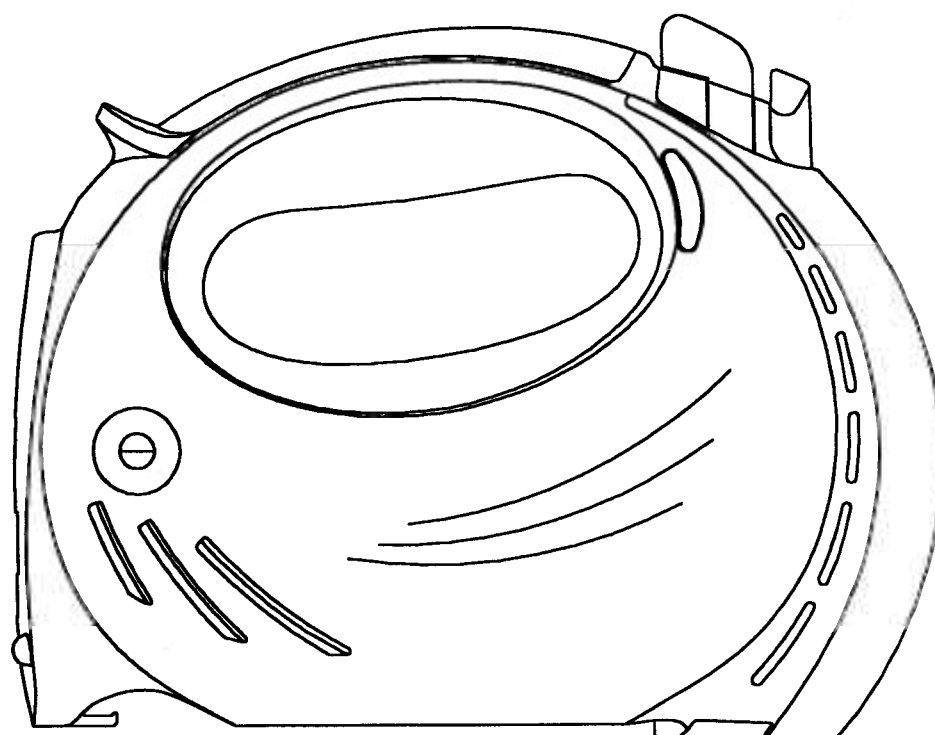


Fig. 2

Zgłaszający: ZELMER

Pełnomocnik:

KANCELARIA PATENTOWA
"ZELPAT"
H. Pleśński A. Wlazło
35-013 Rzeszów, ul. Kołłątajowej 19
NIP 613-10-05-479 Tel. 653-615

Pełnomocnik Patentowy
Andrzej Wlazło

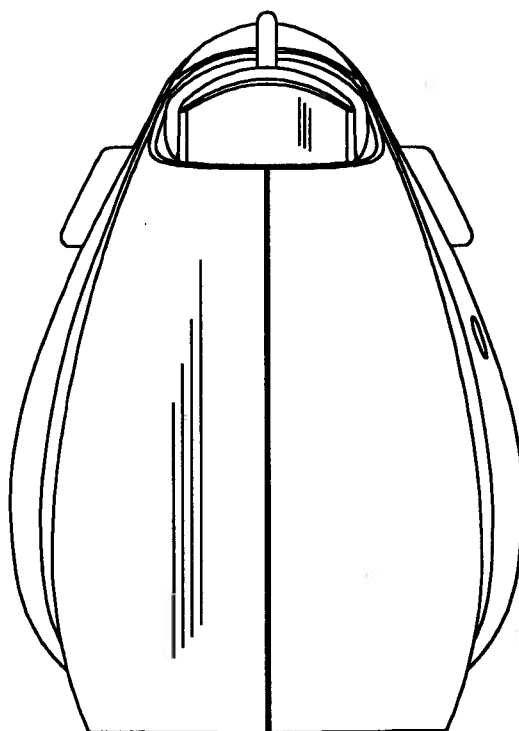


Fig. 3

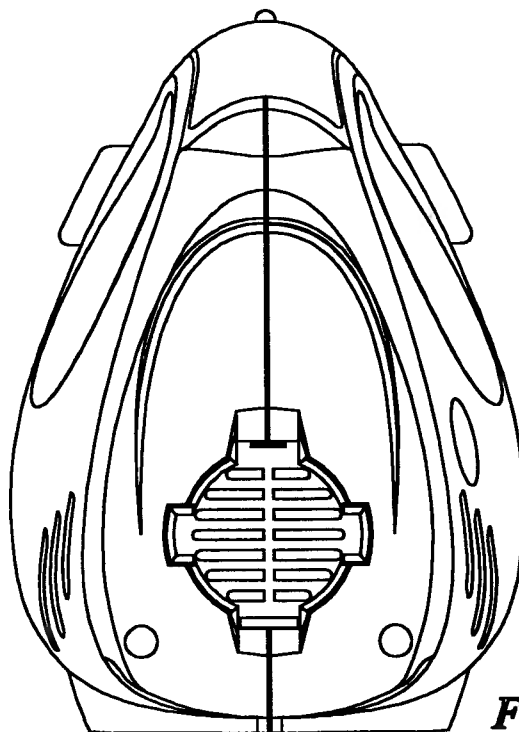
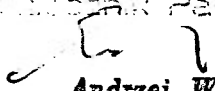


Fig. 4

Zgłaszający: ZELMER

Pełnomocnik:

KANCELARIA PATENTOWA
ZELMER
H. Płanicki PATENTOWY
33-016 Szczecin, ul. Kołłątajowej 15
NIP 615-10-05-479 Tel. 653-013

Pełnomocnik Patentowy

Andrzej Wlazło

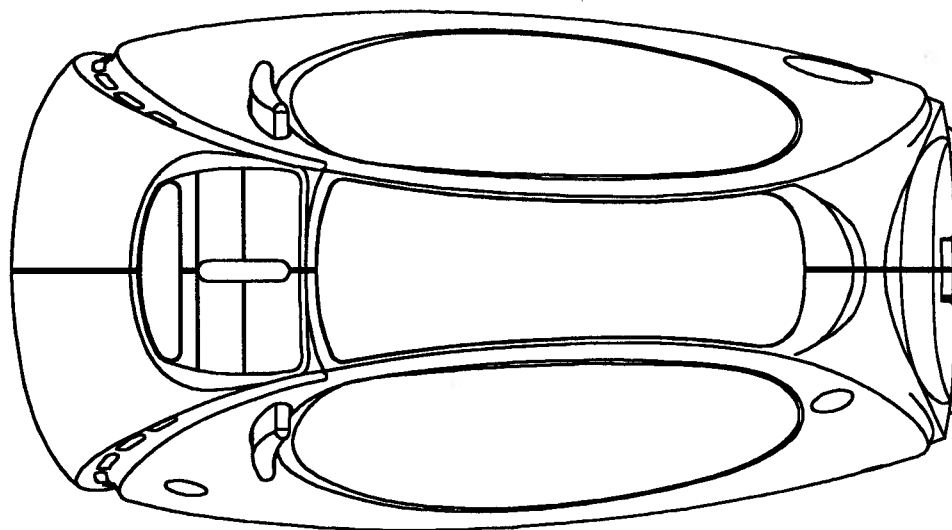


Fig. 5

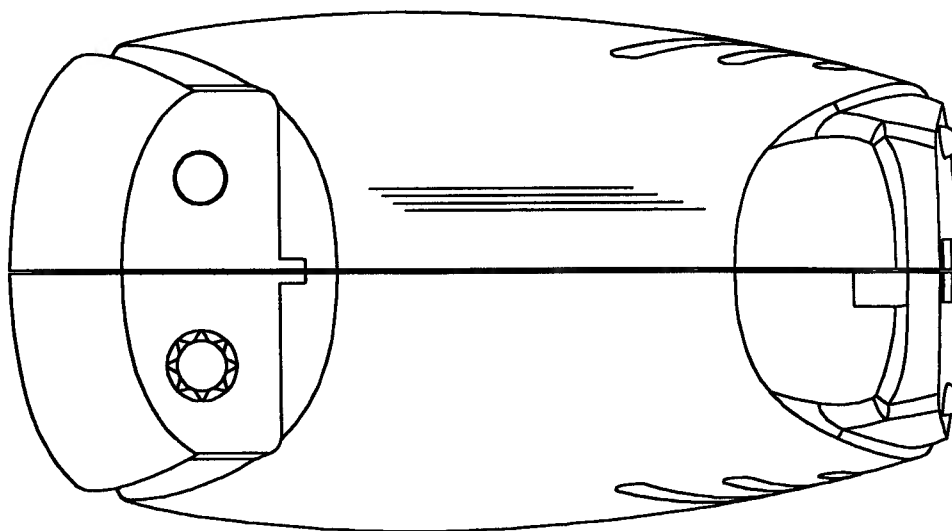
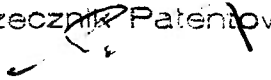


Fig. 6

Zgłaszający: ZELMER

Pełnomocnik:

KANCELARIA PATENTOWA
"ZELMER"
H. Piątkowski A. Włozło
33-610 Rzeszów, ul. Hołkowskiej 19
NIP 813-10-03-479 Tel. 633-613

Rzecznik Patentowy

Andrzej Włozło

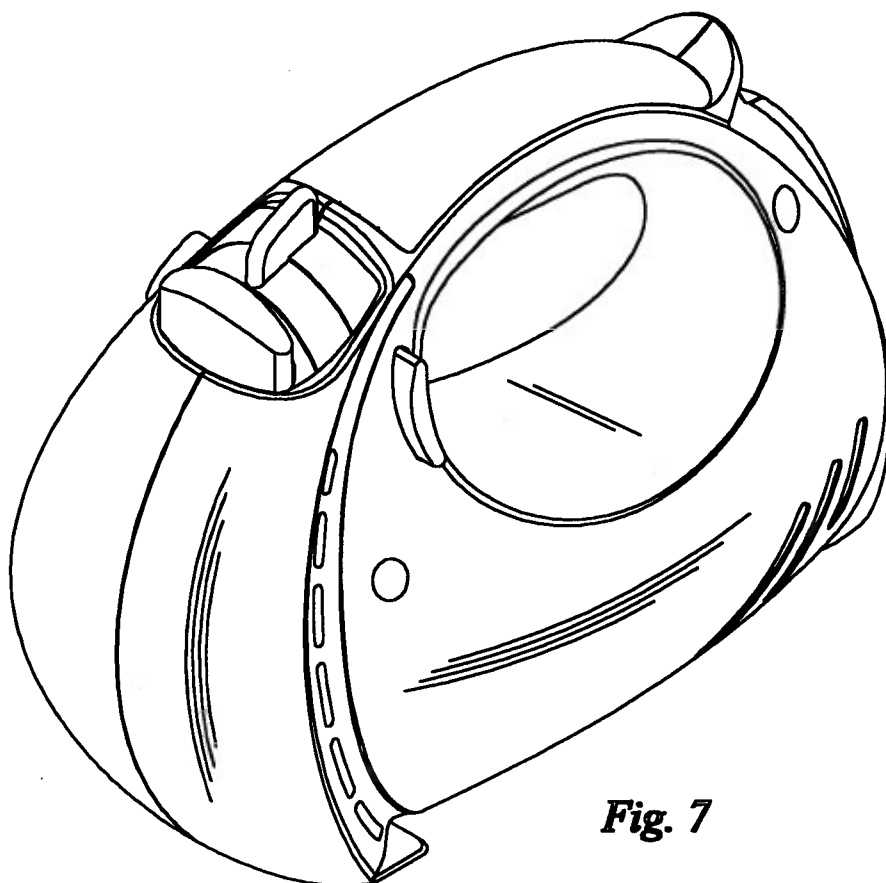
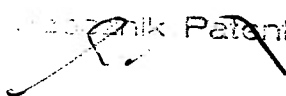


Fig. 7

Zgłaszający: ZELMER

Pełnomocnik:

KANCELARIA PATENTOWA
"ZELPAT"
H. Pleśński A. Włazło
35-015 Rzeszów, ul. Hoffmayerowej 19
NIP 813-10-05-479 Tel. 858-615

Pełnomocnik Patentowy

Andrzej Włazło