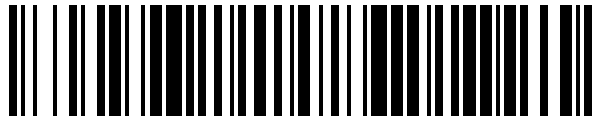


19



OFICINA ESPAÑOLA DE  
PATENTES Y MARCAS

ESPAÑA



11 Número de publicación: **1 219 069**

21 Número de solicitud: 201831327

51 Int. Cl.:

**A47J 43/04** (2006.01)

12

SOLICITUD DE MODELO DE UTILIDAD

U

22 Fecha de presentación:

**31.08.2018**

43 Fecha de publicación de la solicitud:

**17.10.2018**

71 Solicitantes:

**EVENTOS MONASTERIO LA REAL, SL (100.0%)  
AVD. MONTERREY, 374  
28286 SAN MARTIN DE VALDEIGLESIAS (Madrid), ES**

72 Inventor/es:

**PEÑUELAS SEVILLA, Juan Carlos**

74 Agente/Representante:

**DONOSO ROMERO, Jose Luis**

54 Título: **ROBOT DE COCINA**

**ES 1 219 069 U**

**ROBOT DE COCINA**

**DESCRIPCIÓN**

5

**OBJETO DE LA INVENCION**

La presente invención se refiere a un robot de cocina, y más concretamente a un robot de tipo licuadora o batidora.

10

**ANTECEDENTES DE LA INVENCION**

En la actualidad se conocen robots de cocina capaces de triturar o licuar alimentos, y que comprenden un motor asociado a un elemento móvil, como una cuchilla o tamiz centrífugo, que girando en el interior de un vaso o recipiente en el que se depositan alimentos, es capaz de triturar, batir o licuar los mismos.

15

El inconveniente de estos robots es que no son capaces de funcionar en ausencia de energía eléctrica, lo cual supone un inconveniente que se subsana con la utilización del robot de la invención.

20

**DESCRIPCION DE LA INVENCION**

El robot de cocina de la invención tiene una configuración que es capaz de funcionar en ausencia de energía eléctrica, por lo que es ideal para utilización en campings, o directamente en una vivienda o establecimiento que sirva este tipo de alimentos si se desea ahorrar energía.

25

De acuerdo con la invención, el robot de cocina comprende:

- una estructura de apoyo (en el suelo, en un paramento, etc),
- un pedalier fijado a dicha estructura,
- un recipiente para recibir alimentos, dispuesto directa o indirectamente en dicha estructura,
- un elemento móvil de tratamiento del alimento, tal como unas cuchillas o un tamiz centrífugo, dispuesto en dicho recipiente, y
- una transmisión que se encuentra conectando el pedalier y el elemento móvil del recipiente.

30

De esta forma, accionando el pedalier se acciona el elemento móvil de tratamiento del alimento,

35

y dicho alimento es triturado, licuado, batido o tratado adecuadamente.

Pero además, el robot sirve para realizar ejercicio, ya que la persona que lo accione realiza un sano ejercicio aeróbico, como es montar en bici con poca carga, siendo apto incluso para personas mayores.

5

### **BREVE DESCRIPCION DE LOS DIBUJOS**

La figura 1 muestra una vista lateral de una variante de realización del robot de la invención, donde el elemento móvil de tratamiento del alimento es una cuchilla para batir o picar, y donde la estructura es una bicicleta convencional subida a un caballete.

10

La figura 2 muestra una vista lateral de otra variante de realización del robot de la invención, donde el elemento móvil de tratamiento del alimento es un tamiz centrífugo para licuar vegetales, y donde la estructura tiene una configuración con patas de apoyo en el suelo.

15

La figura 3 muestra una variante del elemento de cambio de la dirección del eje de giro de la transmisión, consistente en un cardan.

20

La figura 4 muestra otra variante del elemento de cambio de la dirección del eje de giro de la transmisión, consistente en unos engranajes cónicos.

### **DESCRIPCION DE UNA REALIZACION PRACTICA DE LA INVENCION**

El robot (1) de cocina de la invención comprende (ver figs 1 y 2):

25

-una estructura (2) de apoyo (en el suelo, en un paramento, etc),

-un pedalier (3) fijado a dicha estructura (2),

-un recipiente (4) para recibir alimentos, dispuesto en dicha estructura (2),

-un elemento móvil (5) de tratamiento del alimento dispuesto en dicho recipiente (4), y

30

-una transmisión (6) que se encuentra conectando el pedalier (3) y el elemento móvil (5) del recipiente (4).

Muy preferentemente la estructura (2), además, comprende un asiento (20) en proyección sobre el pedalier (3) para poder pedalear sentado, y un manillar (29) para asegurar la estabilidad. Dicho asiento (20) se encuentra idealmente montado en la estructura a través de una tija (21) con

35

abrazadera (22) y un tubo (23) para ajuste telescópico de la altura.

Por su parte, el elemento móvil (5) de tratamiento del alimento se encuentra seleccionado entre:

- 5 -un tamiz giratorio centrífugo, para licuar vegetales, que se ve en la fig 2, en la cual se aprecia también una jarra (100) que recibe el jugo obtenido, o
- unas cuchillas giratorias para picar o batir alimentos, que se ven en la fig 1.

Además, se ha previsto que preferentemente el recipiente (4) se encuentre dispuesto frente al pedalier (3) (y asiento (20) en su caso) y sea transparente, para que el usuario pueda ver la evolución del proceso mientras pedalea, como se ve en las figs 1 y 2.

Además, se ha previsto que la estructura (2) comprenda un caballete (24) de apoyo en el suelo, lo que permite incluso adaptar una bicicleta de deambulación para conseguir el robot de la invención, como se ve en la fig 1. Alternativamente la estructura puede disponer directamente de unas patas (26) de apoyo en el suelo, siendo un robot estable en este caso.

El recipiente (4) comprende idealmente una tapa (40) para evitar que se salga el alimento si gira o se bate, o licua a muy alta velocidad, o si el recipiente (4) está muy lleno.

En cuanto a la transmisión (6), comprende preferentemente un cambio de velocidades para ajustar la velocidad del elemento móvil (5). En el ejemplo preferente mostrado en las figuras, el elemento móvil (5) comprende un eje de giro vertical (55), comprendiendo la transmisión (6) un elemento de cambio de la dirección del eje de giro, tal como un cardan (61) (ver fig 3) o unos engranajes cónicos (62) (ver fig 4), para adaptación del eje de giro vertical (55) al eje de giro horizontal (30) del resto de la transmisión (6), comprendiendo dicha transmisión (6) para realizar el cambio de velocidades, al menos una corona (63) solidaria al pedalier (3 (volver a figs 1 y 2), una cadena (64) de transmisión, y un juego de piñones (65) acoplado al elemento móvil (5) a través del elemento de cambio de la dirección del eje de giro. De esta forma, a través de los correspondientes desviadores (101) y levas, no representadas, se puede variar la velocidad de giro del elemento móvil (5).

Descrita suficientemente la naturaleza de la invención, así como la manera de realizarse en la práctica, debe hacerse constar que las disposiciones anteriormente indicadas y representadas en los dibujos adjuntos son susceptibles de modificaciones de detalle en cuanto no alteren el principio fundamental.

## REIVINDICACIONES

1.-Robot (1) de cocina **caracterizado porque** comprende:

-una estructura (2) de apoyo,

5 -un pedalier (3) fijado a dicha estructura (2),

-un recipiente (4) para recibir alimentos, dispuesto en dicha estructura (2),

-un elemento móvil (5) de tratamiento del alimento dispuesto en dicho recipiente (4), y

-una transmisión (6) que se encuentra conectando el pedalier (3) y el elemento móvil (5) del  
recipiente (4).

10

2.-Robot (1) de cocina según reivindicación 1 **caracterizado porque** la estructura (2) comprende  
un asiento (20) en proyección sobre el pedalier (3) y un manillar (29).

3.-Robot (1) de cocina según reivindicación 2 **caracterizado porque** el asiento (20) se encuentra  
15 montado en la estructura a través de una tija (21) con abrazadera (22) y un tubo (23) para ajuste  
telescópico de la altura.

4.-Robot (1) de cocina según cualquiera de las reivindicaciones anteriores **caracterizado porque**  
el elemento móvil (5) de tratamiento del alimento se encuentra seleccionado entre:

20 -un tamiz giratorio centrífugo, o

-unas cuchillas giratorias.

5.-Robot (1) de cocina según cualquiera de las reivindicaciones anteriores **caracterizado porque**  
el recipiente (4) se encuentra dispuesto frente al pedalier (3) y es transparente.

25

6.-Robot (1) de cocina según cualquiera de las reivindicaciones anteriores **caracterizado porque**  
la estructura (2) comprende un caballete (24) de apoyo en el suelo.

7.-Robot (1) de cocina según cualquiera de las reivindicaciones anteriores **caracterizado porque**  
30 el recipiente (4) comprende una tapa (40).

8.-Robot (1) de cocina según cualquiera de las reivindicaciones anteriores **caracterizado porque**  
la transmisión (6) comprende un cambio de velocidades para ajustar la velocidad del elemento  
móvil (5).

35

9.-Robot (1) de cocina según cualquiera de las reivindicaciones anteriores **caracterizado porque** el elemento móvil (5) comprende un eje de giro vertical (55), comprendiendo la transmisión (6) un elemento de cambio de la dirección del eje de giro seleccionado entre:

-un cardan (61)

5 -unos engranajes cónicos (62).

10.-Robot (1) de cocina según reivindicación 9 **caracterizado porque** la transmisión (6) comprende, al menos una corona (63) solidaria al pedalier (3), una cadena (64) de transmisión, y un juego de piñones (65) acoplado al elemento móvil (5) a través del elemento de cambio de la dirección del eje de giro.

10

15

20

25

30

35

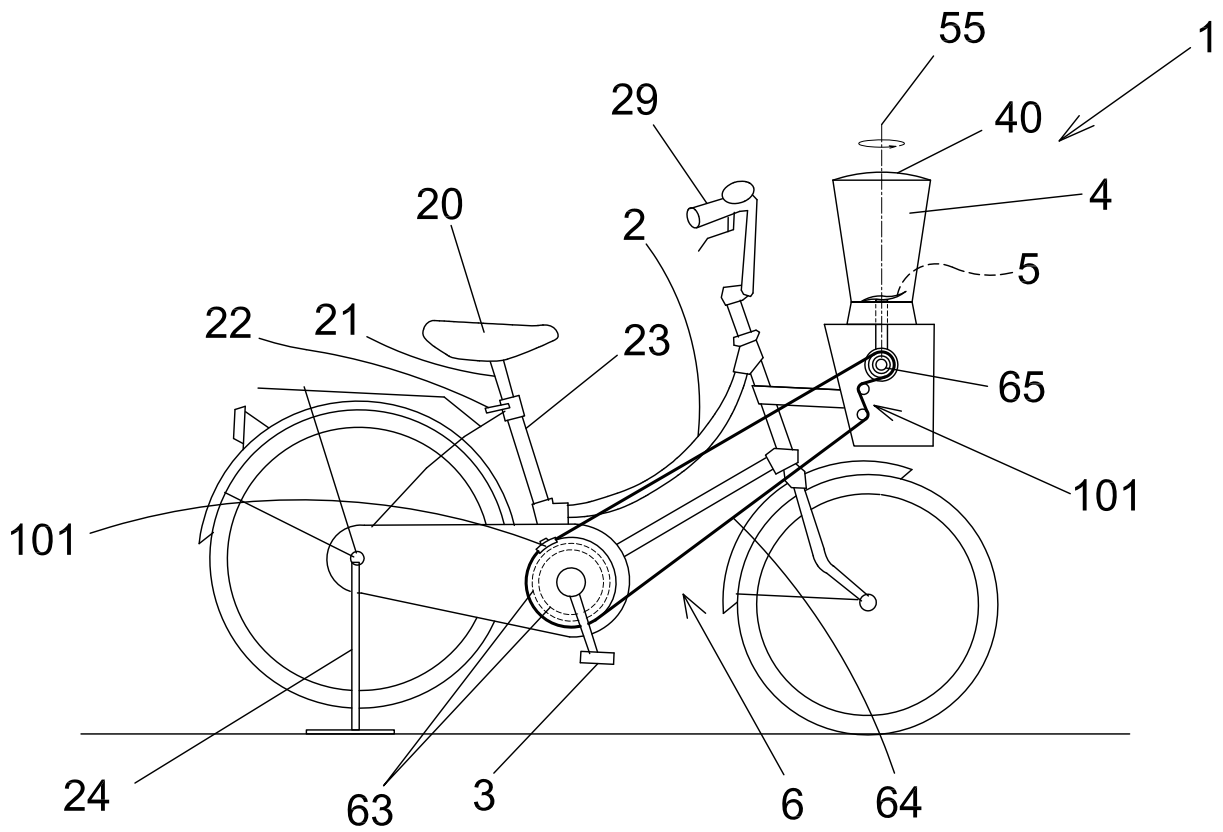


Fig 1

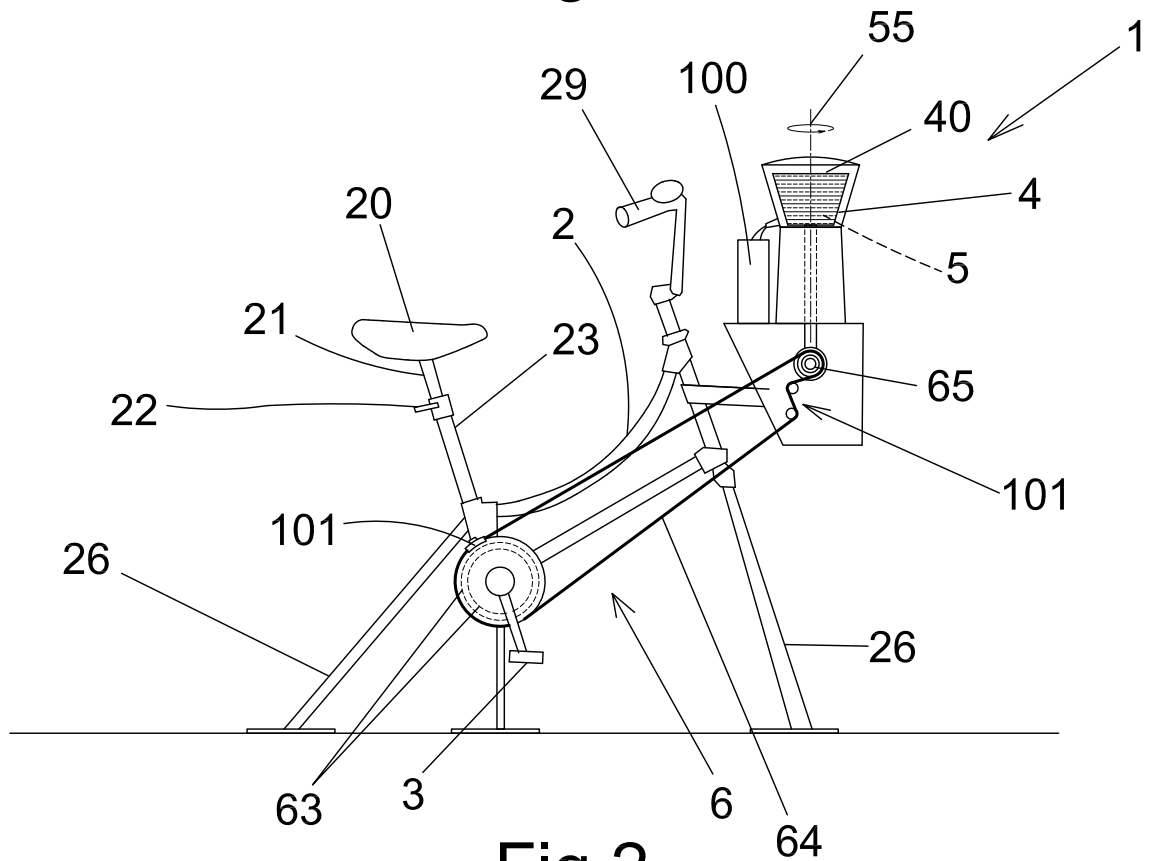


Fig 2

