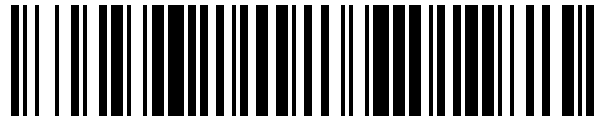


19



OFICINA ESPAÑOLA DE  
PATENTES Y MARCAS

ESPAÑA



11 Número de publicación: **1 224 409**

21 Número de solicitud: 201831857

51 Int. Cl.:

**A01K 5/02** (2006.01)

12

SOLICITUD DE MODELO DE UTILIDAD

U

22 Fecha de presentación:

**29.11.2018**

43 Fecha de publicación de la solicitud:

**05.02.2019**

71 Solicitantes:

**PARICIO FONT, Santiago (100.0%)  
Juan Viruela Carres nº 53 E  
12600 La Vall D'uijó (Castellón) ES**

72 Inventor/es:

**PARICIO FONT, Santiago**

54 Título: **Mecanismo lanza pienso alimenticio de mascota**

**ES 1 224 409 U**

## DESCRIPCIÓN

Mecanismo lanza pienso alimenticio de mascotas.

### 5 Objeto de la invención

La presente invención, según se expresa en el enunciado de esta memoria descriptiva, se refiere a un mecanismo lanza croquetas de pienso alimenticio para mascotas, el cual ha sido concebido y realizado en orden a obtener numerosas y notables ventajas respecto a otros dispositivos existentes de parecidas finalidades.

El mecanismo está previsto para dosificar y lanzar croquetas de pienso alimenticio y para ello consta de una tolva en la parte superior donde se disponen las croquetas, debajo de ésta, un eje motorizado en el que un disco fijado a éste gira con él, provisto de una hendidura que coincidiendo con el orificio de salida de la tolva acoge las croquetas de pienso, dosificándolas de una en una a cada giro y dejándolas caer, cuando la hendidura alcanza la parte inferior, sobre una plancha de un material con propiedades elásticas que las recibe y la cual se va tensando gracias a un saliente que gira con el eje motorizado que coincide en su trayectoria con la parte superior de ésta, hasta que el movimiento circular libera la tensión sobre la plancha y lanza la croqueta hacia delante.

### Antecedentes de la invención

El autor de esta solicitud no conoce ningún dispositivo cuya finalidad sea la propia de esta invención aunque sí hay dispositivos que cumplen funciones aproximadas o parciales como los que se describen a continuación:

Se conocen numerosos dispositivos que suministran y dosifican pienso alimenticio para mascotas o que lanzan bolas para el juego.

En tal sentido pueden citarse dispositivos que constan de una tolva con una tapa que se abre a una hora programada anteriormente permitiendo así el acceso a la comida a la mascota. También se conocen dispositivos que cuentan con un sensor de movimiento o que son accionados a distancia y que tras accionarse presentan una dosis de alimento al animal.

Estos sistemas tienen el inconveniente de que presentan la comida de forma pasiva al animal el cual solamente tiene que acercarse para obtener el alimento sin requerir ninguna acción por su parte.

Igualmente se conocen mecanismos que lanzan bolas a distancia con el fin de establecer un juego con el animal, el cual debe devolver cada bola a un lugar determinado del aparato para que la bola sea lanzada de nuevo.

Estos mecanismos no están diseñados para cumplir la función de suministrar alimento sino que están enfocados específicamente al juego y presentan el inconveniente de que se basan en el entrenamiento, el cual sólo determinados animales pueden llevar a cabo y además están diseñados para el lanzamiento de unidades considerablemente más grandes que las croquetas alimenticias.

Por último mencionar que existen también dosificadores manuales de comida para recompensa de conducta deseada. Estos dispositivos se accionan manualmente y no son utilizados para suministrar el alimento habitual de las mascotas sino para darles un pequeño premio en determinadas situaciones.

### **Descripción de la invención**

5 El mecanismo de la invención presenta una nueva forma de suministrar el alimento a las mascotas y para ello consta en primer lugar de una tolva en la parte superior donde se depositan las croquetas de pienso alimenticio. Debajo de ésta un disco anclado a un eje motorizado presenta una hendidura tal que al coincidir en su giro con la salida de la tolva 10 recepciona una a una las croquetas y al continuar su giro la deja caer por efecto de la gravedad sobre una plancha de material elástico. Un saliente anclado al disco o al eje rotatorio, al que acompaña en su giro, coincide en su trayectoria con la parte superior de la plancha tensándola hasta que la libera, lanzando ésta la croqueta depositada sobre ella.

15 Mencionar que tanto la tolva como el eje con el disco y la plancha están dispuestos en una estructura externa que les sirve de apoyo. Además, se ha previsto incorporar al mecanismo un programador para que la acción del mecanismo se realice en el momento deseado.

20 Para completar la descripción que seguidamente se va a realizar y con objeto de ayudar a una mejor comprensión de las características del invento, se acompaña a la presente memoria descriptiva de un juego de planos en base a cuyas figuras se comprenderán más fácilmente las innovaciones y ventajas del dispositivo objeto de la invención.

### **Breve descripción de los dibujos**

25 Figura 1.- Muestra una vista de alzado del mecanismo en el que se observa la disposición de los diferentes elementos constituyentes.

Figura 2.- Muestra una vista del perfil del mecanismo en el que se observa la disposición de los diferentes elementos constituyentes.

30 Figura 3.- Muestra una vista de planta en el que se observan los diferentes elementos constituyentes del mecanismo y su disposición.

### **Descripción de una forma de realización preferida**

35 A la vista de las comentadas figuras, puede observarse como el mecanismo esta constituido por un eje transversal 1 accionado por un motor eléctrico 2 en el que se ha dispuesto un disco 3 que cuenta con una hendidura 4 en la cual se recepcionan las croquetas alimenticias provenientes de una tolva 5 situada inmediatamente encima de ella por efecto de la gravedad en el momento de coincidencia de la salida de la tolva con dicha hendidura durante el giro del disco sobre el eje motorizado. Una vez la croqueta recepcionada en la hendidura 4, el disco 40 sigue su movimiento y la croqueta, por efecto de la gravedad cae dentro del tubo 6 que la conduce hasta dejarla caer sobre una plancha de material elástico 7. Continuando con su giro, ya sin la croqueta alimenticia, el disco mediante un saliente 8 va tensando la parte superior de la plancha hasta que debido a su movimiento giratorio dicho saliente libera a la plancha de su tensión, recuperando ésta su posición inicial y lanzando la croqueta hacia adelante.

45 El disco continúa su giro y al volver a coincidir la hendidura 4 con la salida de la tolva 5 recepciona una nueva croqueta que continuará con la acción anteriormente descrita.

50 De esta manera las croquetas son recepcionadas, una a una, y lanzadas hacia adelante con la finalidad de que la mascota tenga que buscarlas siguiendo su instinto de caza y/o juego, provocando el movimiento voluntario de éste y fomentando su movilidad, distracción, juego y salud en general.

## REIVINDICACIONES

5 **1. Mecanismo lanza pienso alimenticio para mascotas** caracterizado por la disposición de un eje trasversal (1) accionado por un motor (2) en el que se fija un disco (3) que presenta una hendidura (4) la cual recepciona las croquetas de pienso de una tolva (5) dispuesta sobre ella al coincidir el orificio de salida de la tolva con la hendidura del disco y las va dejando caer con su giro sobre una plancha de material elástico (7) que las recepciona y un saliente (8) anclado al disco o al eje y que sigue un movimiento rotatorio va tensando la plancha al coincidir su trayectoria de giro con la parte superior de ésta hasta que el propio movimiento circular libera la plancha la cual se flexiona recuperando su posición inicial, lanzando la croqueta hacia delante.

15 **2. Mecanismo lanza pienso alimenticio para mascotas**, según la reivindicación 1, caracterizado por la disposición de una pequeña rampa a modo de tubo (6) que recepciona las croquetas cuando el disco (3) las deja caer y las dirige hacia la plancha de material elástico (7).

20 **3. Mecanismo lanza pienso alimenticio para mascotas**, según la reivindicación 2, caracterizado por ir equipado con un programador a fin de poder seleccionar el momento en el que se desea que se ponga en funcionamiento.

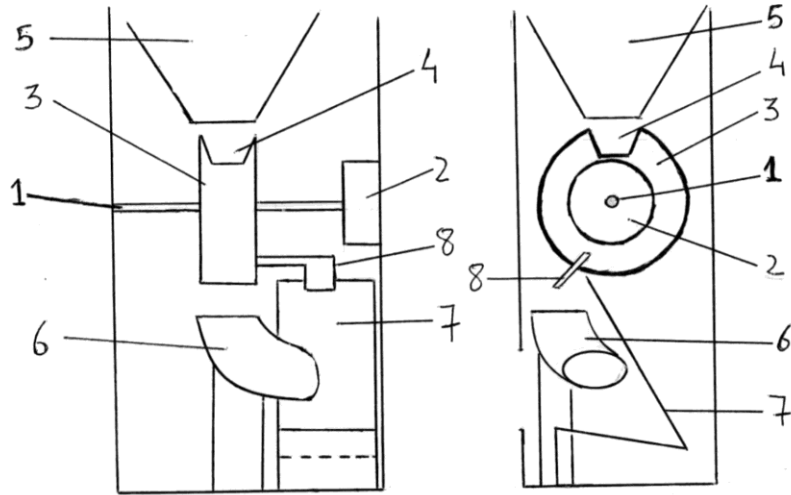


Fig. - 1

Fig. - 2

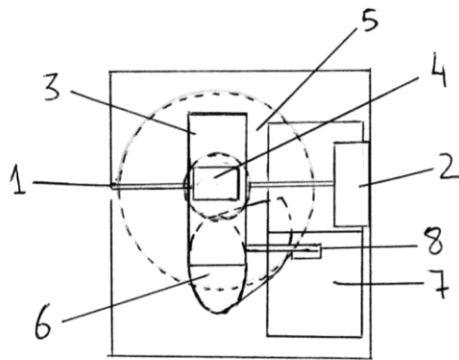


Fig. - 3