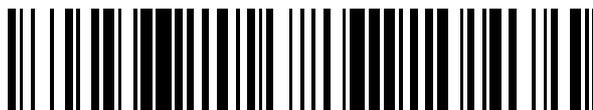


19



OFICINA ESPAÑOLA DE  
PATENTES Y MARCAS

ESPAÑA



11 Número de publicación: **2 670 038**

51 Int. Cl.:

**A47J 27/08** (2006.01)

12

TRADUCCIÓN DE PATENTE EUROPEA

T3

96 Fecha de presentación y número de la solicitud europea: **24.05.2016** **E 16171008 (2)**

97 Fecha y número de publicación de la concesión europea: **21.03.2018** **EP 3100655**

54 Título: **Olla a presión de bayoneta provista de elementos de guía**

30 Prioridad:

**02.06.2015 FR 1555001**

45 Fecha de publicación y mención en BOPI de la traducción de la patente:

**29.05.2018**

73 Titular/es:

**SEB S.A. (100.0%)**  
**112 Chemin du Moulin Carron, Campus SEB**  
**69130 Ecully, FR**

72 Inventor/es:

**CHAMEROY, ERIC;**  
**BARAILLE, ERIC, LAURENT y**  
**RHETAT, ERIC**

74 Agente/Representante:

**ELZABURU, S.L.P**

**ES 2 670 038 T3**

Aviso: En el plazo de nueve meses a contar desde la fecha de publicación en el Boletín Europeo de Patentes, de la mención de concesión de la patente europea, cualquier persona podrá oponerse ante la Oficina Europea de Patentes a la patente concedida. La oposición deberá formularse por escrito y estar motivada; sólo se considerará como formulada una vez que se haya realizado el pago de la tasa de oposición (art. 99.1 del Convenio sobre Concesión de Patentes Europeas).

**DESCRIPCIÓN**

Olla a presión de bayoneta provista de elementos de guía

5 La presente invención se refiere al campo técnico general de los aparatos de cocinado de alimentos a presión y, en particular, a los aparatos domésticos de la clase ollas a presión destinados a determinar un recinto de cocción capaz de aumentar de presión con el fin de encargarse de la cocción con presión de vapor de los alimentos contenidos en su seno.

La presente invención concierne, más en particular, a un aparato de cocinado de alimentos a presión que incluye una cuba, una tapa, así como un sistema de enclavamiento de bayoneta que comprende unas primera y segunda series de pronunciaciones de enclavamiento respectivamente solidarias de la tapa y de la cuba.

10 Los aparatos de cocinado de alimentos a presión, en particular de uso doméstico, son bien conocidos. Comprenden generalmente una cuba metálica sobre la cual está destinado a incorporarse a estanqueidad, por mediación de una guarnición flexible de estanqueidad anular, una tapa, también metálica, en orden a constituir un recinto de cocción capaz de aumentar de presión. La tapa está destinada a quedar relacionada con la cuba por mediación de unos medios de enclavamiento que permiten que la olla a presión juegue entre una configuración de enclavamiento de la tapa con relación a la cuba, en la que el recinto de cocción es capaz de aumentar de presión, y una configuración de desenclavamiento, en la que la tapa puede ser separada libremente de la cuba. Existen diferentes tipos de medios de enclavamiento bien conocidos en la técnica anterior. Uno de los sistemas más difundidos es el sistema de enclavamiento de bayoneta, que se funda en la puesta en práctica de rampas de cuba y de tapa destinadas a tomar mutuo apoyo deslizante, previo giro de la tapa para, con ello, asegurar una unión mecánica de retención que impide la separación de la cuba y de la tapa por efecto de la elevación de presión. Las rampas de tapa se realizan convencionalmente mediante plegado localizado hacia el interior del borde apestañado anular de la tapa, en tanto que las rampas de cuba, por su parte, se obtienen mediante plegado y corte del borde superior libre de la cuba.

25 Tal sistema de enclavamiento de bayoneta es satisfactorio en su conjunto, especialmente debido a su peso relativamente reducido, a su sencillez de fabricación y a su fiabilidad. No obstante, presenta asimismo ciertos inconvenientes significativos, especialmente en materia de practicidad y de ergonomía. En primer lugar, el propio principio del enclavamiento de bayoneta requiere que el usuario incorpore la tapa sobre la cuba según una disposición específica precisa que permita que las rampas de tapa pasen a través de las escotaduras arbitradas en el borde superior de la cuba para ir a parar antes de las rampas de cuba, en una posición de espera de enclavamiento, a partir de la cual a continuación podrá el usuario llevar las rampas de tapa y de cuba a entrar en coincidencia de enclavamiento, mediante giro de la tapa sobre la cuba. En la práctica, muchas veces resulta ser poco cómodo y poco ergonómico posicionar la tapa sobre la cuba según la aludida disposición específica precisa. Más aún, ya con la tapa en posición de espera de enclavamiento, el usuario tiene a continuación que ejercer sobre la tapa un esfuerzo significativo de movilización en giro según un sentido predeterminado, el cual no es forzosamente intuitivo, ocasionalmente acoplado con una presión de la tapa hacia abajo. Tal conjunto de gestos de enclavamiento no solo es poco intuitivo y dificultoso, sino que además requiere una cierta fuerza física, especialmente a causa de los rozamientos en correspondencia con la guarnición de estanqueidad interpuesta entre la tapa y la cuba. Por lo tanto, en la práctica, el enclavamiento de una olla a presión de bayoneta requiere incorporar correctamente la tapa sobre la cuba, lo cual precisa con frecuencia de varios intentos y, luego, agarrar la olla a presión con dos manos, al objeto de inmovilizar con una mano la cuba y de ejercer, con la otra mano, un esfuerzo de movilización en giro de la tapa con relación a la cuba, al tiempo que sobre la tapa se ejerce una presión hacia abajo, hasta alcanzar la configuración de enclavamiento. Desde este punto de vista, las ollas a presión de bayoneta resultan ser generalmente mucho menos fáciles y prácticas de utilizar que, por ejemplo, las ollas a presión de garras, siendo con todo estas últimas mucho más pesadas que las ollas a presión de bayoneta, y de un coste de fabricación generalmente más elevado.

45 El documento CN-201624512 U describe una olla a presión eléctrica que incluye una cuba así como una tapa unida a la cuba por una bisagra y destinada a ser enclavada con relación a la cuba por medio de un sistema de tipo bayoneta.

50 La invención se propone consecuentemente subsanar los diferentes inconvenientes anteriormente expuestos y proponer un nuevo aparato de cocinado de alimentos a presión que sea particularmente ligero, seguro, rápido y económico en su fabricación, a la vez que es particularmente práctico y ergonómico.

Otro objeto de la invención está encaminado a proponer un nuevo aparato de cocinado de alimentos a presión muy fácil de utilizar y, en particular, utilizable con facilidad con ayuda de una sola mano.

Otro objeto de la invención está encaminado a proponer un nuevo aparato de cocinado de alimentos a presión cuyo enclavamiento se puede gobernar de manera particularmente simple y fiable.

55 Otro objeto de la invención está encaminado a proponer un nuevo aparato de cocinado de alimentos a presión que presenta una elevada capacidad para sugerir de manera natural e intuitiva su propia utilización.

Otro objeto de la invención está encaminado a proponer un nuevo aparato de cocinado de alimentos a presión que provee de un alto nivel de seguridad de utilización.

5 Otro objeto de la invención está encaminado a proponer un nuevo aparato de cocinado de alimentos a presión cuyo diseño hace totalmente inútil una ocasional inmovilización manual de la cuba por el usuario cuando este último gobierna el enclavamiento de la tapa con relación a la cuba.

Otro objeto de la invención está encaminado a proponer un nuevo aparato de cocinado de alimentos a presión que pone en práctica un mecanismo de mando del enclavamiento particularmente robusto y compacto.

Otro objeto de la invención está encaminado a proponer un nuevo aparato de cocinado de alimentos a presión cuyo diseño permite minimizar el esfuerzo manual ejercido por un usuario para gobernar el enclavamiento.

10 Otro objeto de la invención está encaminado a proponer un nuevo aparato de cocinado de alimentos a presión cuyo mecanismo de mando del enclavamiento es particularmente simple, ligero y fiable.

Otro objeto de la invención está encaminado a proponer un nuevo aparato de cocinado de alimentos a presión provisto de un órgano de mando que permite a la vez gobernar el enclavamiento y el desenclavamiento de manera particularmente intuitiva.

15 Otro objeto de la invención está encaminado a proponer un nuevo aparato de cocinado de alimentos a presión que es fácil y práctico de guardar y de lavar en lavavajillas.

Otro objeto de la invención está encaminado a proponer un nuevo aparato de cocinado de alimentos a presión que limita considerablemente el riesgo de que un usuario llegue a levantar el conjunto del aparato por la tapa.

20 Otro objeto de la invención está encaminado a proponer un nuevo aparato de cocinado de alimentos a presión cuyo diseño limita el riesgo de que la tapa llegue a escapar del agarre del usuario.

Los objetos asignados a la invención se consiguen con el concurso de un aparato de cocinado de alimentos a presión que incluye una cuba, una tapa, así como un sistema de enclavamiento de bayoneta que comprende unas primera y segunda series de pronunciaciones de enclavamiento respectivamente solidarias de la tapa y de la cuba, comprendiendo dicho aparato un subconjunto de tapa que incluye dicha tapa así como un soporte amarrado a dicha  
25 tapa de manera que esta última pueda pivotar con relación a dicho soporte, estando dichos subconjunto de tapa y cuba diseñados para poder ser asociados según al menos una primera disposición con arreglo a la cual la tapa se alza sobre la cuba de modo que dicha primera serie de pronunciaciones se encuentre sensiblemente más arriba que dicha segunda serie de pronunciaciones y una segunda disposición obtenida a partir de dicha primera disposición mediante un desplazamiento descendente de dicho subconjunto de tapa hasta que dicha primera serie de pronunciaciones vaya a parar sensiblemente más abajo que dicha segunda serie de pronunciaciones, estando  
30 además dichos soporte y cuba respectivamente provistos de elementos de guía primero y segundo complementarios, diseñados para colaborar tan pronto como dichos subconjunto de tapa y cuba están asociados según dicha primera disposición con el fin de guiar dicho subconjunto de tapa en su desplazamiento descendente.

35 Otras particularidades y ventajas de la invención se irán poniendo de manifiesto y se desprenderán con mayor detalle con la lectura de la descripción que seguidamente se lleva a cabo, con referencia a los dibujos que se acompañan, dados a título de ejemplos puramente ilustrativos y no limitativos, en los cuales:

la figura 1 ilustra, según una vista en perspectiva esquemática, un aparato de cocinado de alimentos a presión con enclavamiento de bayoneta conforme a la invención, cuyo subconjunto de tapa y cuba están asociados según la segunda disposición, correspondiente a una configuración de pre-enclavamiento del aparato.

40 La figura 2 ilustra, según una vista esquemática en perspectiva desde arriba, la cuba de la olla a presión de la figura 1, estando dicha cuba dotada de dos asideros laterales que permiten su manipulación.

La figura 3 es una vista desde arriba de la olla a presión de la figura 1.

45 La figura 4 representa el subconjunto de tapa del aparato de las figuras 1 y 3, encontrándose dicho subconjunto de tapa en una configuración de desenclavamiento, listo para quedar coronando la cuba de la figura 2 para realizar la segunda disposición.

La figura 5 representa la olla a presión de las figuras 1 a 4, no habiéndose representado el soporte con el fin de permitir la visualización de un dispositivo de transformación del desplazamiento manual del órgano de mando (con que está equipado el aparato en este caso concreto) en pivotamiento de la tapa con relación al soporte.

50 La figura 6 ilustra, según una vista esquemática en perspectiva, una pieza de material plástico determinante del soporte omitido en la figura 5.

La figura 7 ilustra, según una vista esquemática en perspectiva, un detalle de diseño de la olla a presión de las figuras 1 a 6, permitiendo visualizar, en particular, la cooperación del soporte y del asidero de cuba para enclavar el posicionamiento angular relativo, en un plano horizontal, de la tapa y de la cuba (no representadas) cuando el subconjunto de tapa y la cuba están asociados según la segunda disposición.

- 5 La figura 8 ilustra, según una vista desde abajo, el detalle de diseño de la figura 7, con la diferencia de que se ha omitido el asidero de cuba.

La figura 9 ilustra, según una vista esquemática en perspectiva, un detalle de realización de la olla a presión de las figuras 1 a 8, referente más exactamente al órgano de mando del enclavamiento / desenclavamiento y al dispositivo de transformación del desplazamiento del órgano de mando en pivotamiento de la tapa con relación al soporte, con

- 10 que está equipado en este caso concreto el aparato.

La figura 10 ilustra, según una vista en sección, un detalle de la cuba de la figura 2.

La figura 11 ilustra, según una vista parcial en perspectiva, el aparato de las figuras precedentes, cuyo subconjunto de tapa y cuba están asociados esta vez según la primera disposición, correspondiente a una configuración de pre-aproximación del aparato.

- 15 La figura 12 es una vista desde un lado, parcial, en perspectiva del aparato de la figura 11.

La figura 13 es una vista en sección de un detalle de realización del aparato de las figuras 11 y 12.

La figura 14 ilustra, según una vista lateral parcial en perspectiva, el aparato de la figura 1, cuyo subconjunto de tapa y cuba están asociados según la segunda disposición, correspondiente a una configuración de pre-enclavamiento del aparato.

- 20 La figura 15 es una vista en sección de un detalle de realización del aparato de las figuras 1 y 14.

La figura 16 ilustra, según una vista esquemática en perspectiva, el aparato de las figuras precedentes, esta vez con el subconjunto de tapa en configuración de enclavamiento, de modo que la tapa está enclavada con relación a la cuba, hallándose el órgano de mando bajado hacia la tapa en una posición retraída correspondiente al enclavamiento.

- 25 La figura 17 ilustra, según una vista desde arriba, la olla a presión de la figura 16.

Las figuras 18 a 20 son sendas vistas análogas respectivamente a las de las figuras 5, 8 y 9 y 10, con la diferencia de que el subconjunto de tapa está en configuración de enclavamiento, de modo que la tapa está enclavada con relación a la cuba, hallándose el órgano de mando bajado hacia la tapa en una posición retraída correspondiente al enclavamiento.

- 30 La figura 21 es una vista desde arriba de un detalle del mecanismo de mando con que se equipa el aparato de las figuras precedentes, encontrándose dicho mecanismo en un estado correspondiente al enclavamiento de la tapa con relación a la cuba.

Como se ilustra en las figuras, la invención concierne a un aparato de cocinado de alimentos a presión 1, destinado a encargarse de la cocción de diferentes alimentos a un nivel de presión superior a la presión atmosférica, en presencia de vapor, y por ejemplo de vapor de agua. Dicho vapor está generado por el calentamiento, en el seno del aparato 1 y en presencia de los alimentos, de un líquido de cocción, por ejemplo un líquido acuoso. El aparato 1 según la invención está destinado preferiblemente a un uso doméstico, entendiéndose, no obstante, que la invención puede concernir asimismo a aparatos profesionales o semiprofesionales. El aparato 1 conforme a la invención está diseñado para aumentar de presión exclusivamente por efecto de una fuente de calentamiento (embarcada o externa), sin aportación de presión externa. Así, el aparato de cocinado de alimentos a presión 1 está diseñado ventajosamente para someterse a una fuente de calentamiento externa, como por ejemplo una placa de cocción (de inducción, eléctrica o de gas) y, por tanto, constituye una olla a presión desprovista de medio de caldeo embarcado y destinada preferiblemente a disponerse sobre una placa de cocción independiente para calentar su contenido. El aparato de cocinado 1 conforme a la invención incluye al menos una cuba 2 en configuración de recipiente de cocinado, destinada a albergar los alimentos que se van a cocinar y presentando sensiblemente, en este caso concreto, una simetría de revolución según un eje vertical central X-X', que se extiende según una dirección que se asemeja a la dirección vertical cuando el aparato 1 está en funcionamiento normal, es decir, descansa sobre un plano horizontal. La cuba 2 comprende un fondo 2A, así como una pared lateral anular 2B que se eleva entre dicho fondo 2A y un borde superior libre 2C, el cual, en este caso concreto, es de forma circular y delimita una embocadura de acceso al interior de la cuba 2. La conformación de este borde superior libre 2C se describirá con mayor detalle en lo que sigue, en relación con los medios de enclavamiento del aparato 1. Como se ilustra en las figuras, la cuba 2 está dotada ventajosamente de al menos un asidero 2D, 2E que está fijado a dicha cuba 2, al objeto de emerger exteriormente de esta última. Como se ilustra en las figuras, dicho asidero 2D emerge del aparato 1 cuya cuba 2 determina localmente la envolvente exterior, de manera que un usuario pueda manipular la cuba 2, e incluso el aparato 1, por medio de dicho asidero 2D. En la forma de realización ilustrada en las figuras,

- 55

dicho asidero 2D está montado en la cara externa de la pared lateral 2B de la cuba 2, al objeto de extenderse radialmente hacia el exterior de la cuba 2 y de determinar así un agarre destinado a que el usuario lo atrape manualmente para manipular la cuba 2 (por ejemplo, para levantarla y desplazarla). En la forma de realización ilustrada en las figuras, el aparato de cocinado 1 comprende dos asideros idénticos 2D, 2E fijados a la pared lateral 2B de la cuba 2 en oposición diametral con respecto al eje central X-X', estando dichos asideros 2D, 2E dispuestos, en este caso concreto, próximos al borde superior libre 2C de la cuba 2. No obstante, es perfectamente concebible que la cuba 2 no esté dotada más que de un solo asidero de cuba, o de más de dos asideros de cuba (por ejemplo, tres o cuatro), sin salir por ello del ámbito de la invención.

El aparato 1 conforme a la invención comprende asimismo una tapa 3 destinada a asociarse con la cuba 2 y enclavarse con relación a esta última para determinar un recinto de cocción apto para aumentar de presión, es decir, un recinto de cocción suficientemente hermético para permitir la elevación de presión del aparato 1. Con objeto de obtener este carácter hermético, estanco, el aparato 1 incluye ventajosamente una guarnición de estanqueidad (no ilustrada), determinada preferentemente por una junta anular flexible, de elastómero por ejemplo, destinada a ir interpuesta entre la tapa 3 y la cuba 2, para así impedir cualquier fuga incontrolada de vapor y/o de aire entre el interior del recinto y el exterior. La tapa 3 es independiente de la cuba 2, es decir, no está amarrada o unida a esta última de manera permanente (lo cual significa, en particular, que la tapa 3 y la cuba 2 no están unidas por una bisagra u otra unión mecánica). Por lo tanto, la tapa 3 puede ser manipulada libremente y desplazada por un usuario, con independencia de la cuba 2. La tapa 3 presenta ventajosamente una forma conjugada con la de la cuba 2, por ejemplo una forma discoidal en su conjunto, que ventajosamente se extiende en un plano medio sensiblemente paralelo al plano medio de extensión del fondo 2A de la cuba 2 (es decir, un plano sensiblemente horizontal, en este caso concreto) cuando se incorpora sobre esta última. En la forma de realización ilustrada en las figuras, la tapa 3 incluye un elemento de cubrición discoidal 3A de forma y dimensiones conjugadas con las de la embocadura de acceso delimitada por el borde superior libre 2C de la pared lateral anular 2B de la cuba 2. En esta forma de realización, la tapa 3 ventajosamente incluye asimismo una faja anular 3B, por ejemplo de forma sensiblemente cilíndrica o troncocónica, que se eleva entre un primer borde anular 30B solidario del elemento de cubrición discoidal 3A (en este caso concreto, en correspondencia con la periferia de este último) y un segundo borde anular libre 31B, el cual a su vez se prolonga, por ejemplo, en una pestaña terminal. Como se ilustra en las figuras, el elemento de cubrición discoidal 3A se extiende en su conjunto según un plano medio horizontal, es decir, en este caso concreto, paralelo al plano medio de extensión del fondo 2A de la cuba 2 cuando la tapa 3 está asociada a la cuba 2 para determinar el recinto de cocción, en tanto que la faja anular 3B se extiende sensiblemente verticalmente, es decir, paralelamente al eje central X-X', extendiéndose la pestaña terminal, por su parte, sensiblemente horizontalmente. Ello, por supuesto, no excluye en modo alguno que el elemento de cubrición discoidal 3A pueda ser, tal como se ilustra en las figuras, ligeramente abombado o curvo localmente, por ejemplo para albergar un mecanismo de mando. En la forma de realización ilustrada en las figuras, la faja anular 3B está determinada por un borde apestañado anular que se extiende hacia abajo a partir de la periferia del elemento de cubrición discoidal 3A. En esta forma de realización, la tapa 3 está destinada a quedar coronando de manera sensiblemente ajustada la cúspide de la cuba 2 para determinar el recinto de cocción, de modo que la faja anular 3B rodea por el exterior la cúspide de la pared lateral anular 2B y el borde superior libre 2C, en tanto que el elemento de cubrición discoidal 3A descansa apoyado sobre el borde libre 2C, por mediación de la junta de estanqueidad interpuesta entre la cuba 2 y la tapa 3. Sin embargo, es perfectamente concebible que la faja anular 3B esté destinada alternativamente a ir inserta en el seno de la cuba 2, al objeto de quedar rodeada por, y contenida en, la cuba 2, sin salir por ello del ámbito de la invención.

El aparato de cocinado de alimentos a presión 1 conforme a la invención comprende ventajosamente un medio de regulación de presión 4, como por ejemplo una válvula, para mantener la presión reinante en el recinto de cocción en un valor predeterminado sensiblemente constante, llamada presión de funcionamiento, que excede a la presión atmosférica en un valor que por ejemplo está comprendido entre sensiblemente 10 y 120 kPa, y que es preferentemente del orden de 100 kPa. El aparato de cocinado de alimentos a presión 1 puede incluir otros órganos de funcionamiento (por ejemplo, un medio de seguridad de apertura 5, una válvula de seguridad frente a sobrepresión 6, etc.).

El aparato 1 conforme a la invención incluye asimismo un sistema de enclavamiento de bayoneta, con el fin de permitir que el recinto de cocción determinado por la asociación de la tapa 3 y de la cuba 2 alcance al menos la aludida presión de funcionamiento sin peligro de que llegue a escapar la tapa 3 por efecto de la presión reinante en el seno del recinto. Dicho de otro modo, el sistema de enclavamiento está diseñado para verificar una unión mecánica entre la cuba 2 y la tapa 3 que sea suficientemente robusta para impedir que la tapa 3 se separe de la cuba 2 por efecto de la elevación de presión en el seno del recinto de cocción. Más concretamente, dicho sistema de enclavamiento de bayoneta está diseñado para verificar el enclavamiento y el desenclavamiento de la tapa 3 con relación a la cuba 2, mediante pivotamiento de la tapa 3 con relación a la cuba 2 según, en este caso concreto, dicho eje vertical central X-X', para con ello hacer pasar el aparato 1 de una configuración de espera de enclavamiento, en la que la tapa 3 se incorpora sobre la cuba 2 y descansa libremente sobre esta última (figuras 1 y 3), a una configuración de enclavamiento, en la que la cuba 2 y la tapa 3 interaccionan para impedir su libre separación (figuras 16 y 17), y a la inversa. De este modo, en la forma de realización ilustrada en las figuras, el aparato 1 pasa de su configuración de espera de enclavamiento a su configuración de enclavamiento mediante giro de la tapa 3 con relación a la cuba 2 según una carrera angular predeterminada alrededor del eje central X-X', en un sentido

horario S1, y pasa de su configuración de enclavamiento a su configuración de espera de enclavamiento mediante giro de la tapa 3 con relación a la cuba 2 según dicha carrera angular predeterminada alrededor del eje central X-X' en un sentido antihorario opuesto S2 (figuras 3 y 17), entendiéndose que lo contrario es completamente posible, sin salir del ámbito de la invención (sentido S1 antihorario y sentido S2 horario). El sistema de enclavamiento de bayoneta del aparato de cocinado 1 comprende al efecto, ventajosamente, unas primera y segunda series de pronunciaciones 7A-7J, 8A-8J que son respectivamente solidarias de la tapa 3 y de la cuba 2 y que están diseñadas, con el fin de verificar el enclavamiento y el desenclavamiento de la tapa 3 con relación a la cuba 2, para ir engarzando, respectivamente desengarzando, mutuamente mediante giro de la tapa 3 con relación a la cuba 2 alrededor del eje vertical central X-X' según dicha carrera angular predeterminada. Según es bien conocido como tal, las pronunciaciones 7A-7J, 8A-8J de cada una de dichas series primera y segunda están destinadas a cooperar dos a dos, es decir, cada pronunciación de una de dichas series es llevada, mediante giro de la tapa 3 con relación a la cuba 2, a pasar bajo una correspondiente pronunciación de la otra serie para enclavar la tapa 3 con relación a la cuba 2. En la forma de realización ilustrada en las figuras, dicha faja anular 3B es portadora de dicha primera serie de pronunciaciones 7A-7J. Preferentemente, dichas pronunciaciones 7A-7J de la primera serie, solidarias de la tapa 3, emergen radialmente hacia el interior de la tapa 3, en tanto que las pronunciaciones 8A-8J de la segunda serie, solidarias de la cuba 2, emergen radialmente a partir de la cara externa de la pared lateral 2B de la cuba 2, hacia el exterior de esta última. Sin embargo, es perfectamente concebible que las pronunciaciones de enclavamiento 7A-7J de la tapa emerjan hacia el exterior de la tapa 3 y que las pronunciaciones de cuba 8A-8J emerjan entonces radialmente hacia el interior de esta última. Por lo tanto, la invención no queda limitada a una configuración particular de las rampas de enclavamiento del sistema de bayoneta, siendo lo esencial que las pronunciaciones de tapa 7A-7J y de cuba 8A-8J, respectivamente determinantes de rampas de tapa y de cuba, cooperen conjuntamente mediante movilización en giro relativa de la cuba 2 y de la tapa 3, en este caso concreto según el eje vertical central X-X', para que las rampas de tapa pasen a posicionarse bajo las rampas de cuba con el fin de realizar una unión mecánica entre la cuba 2 y la tapa 3 capaz de resistir a la presión interna reinante en el recinto. En el ejemplo ilustrado en las figuras, cada pronunciación de tapa 7A-7J está constituida por un elemento en volumen obtenido por deformación de volumen local del material constitutivo de la envolvente de la tapa 3 y, más concretamente, de la faja anular 3B a lo largo de la cual se hallan preferentemente dispuestas, a intervalos regulares o no, las pronunciaciones 7A-7J. Sin embargo, la invención no queda en absoluto limitada a la puesta en práctica de pronunciaciones 7A-7J específicas, en particular obtenidas por embutición, como en el ejemplo ilustrado en las figuras. Por ejemplo, es completamente concebible que las pronunciaciones de tapa 7A-7J estén determinadas por lengüetas planas obtenidas por plegado localizado hacia el interior del borde libre 31B de la faja anular 3B de la tapa 3. En el ejemplo ilustrado en las figuras, las pronunciaciones de cuba 8A-8J están determinadas por un resalte anular que rebasa hacia el exterior a partir del borde superior libre 2C, habiéndose arbitrado unos entrantes 9A-9J a través de dicho resalte anular al objeto de permitir el paso de dichas pronunciaciones de tapa 7A-7J, de modo que las porciones de dicho resalte anular que se extienden entre cada entrante 9A-9J determinan las respectivas rampas de cuba destinadas a cooperar con las pronunciaciones de tapa 7A-7J que determinan las rampas de tapa. De este modo, cuando la tapa 3 pasa a coronar la cuba 2, las pronunciaciones de tapa 7A-7J pueden pasar por los entrantes 9A-9J para ir a parar más abajo que el resalte anular. El aparato 1, entonces, se encuentra en su configuración de pre-enclavamiento (también denominada, en el presente documento, configuración de espera de enclavamiento), a partir de la cual se puede alcanzar la configuración de enclavamiento sin más que hacer girar la tapa 3 con relación a la cuba 2 según el eje vertical X-X', con el consiguiente efecto de desfasar angularmente las pronunciaciones 7A-7J de la tapa 3 y los entrantes 9A-9J del resalte anular, realizando un enclavamiento de tipo "de bayoneta". Preferentemente, en la forma de realización ilustrada en las figuras, las pronunciaciones de tapa 7A-7B están emplazadas sobre la faja anular 3B de la tapa 3 a distancia del segundo borde libre circular 31B de dicha faja anular 3B, a los efectos de que la faja anular 3B determine, antes de dichos elementos en volumen, un faldón de autocentraje de la tapa 3 con relación a la cuba 2. Este faldón anular permite, en cooperación con el resalte lateral cuasi continuo (a excepción de los entrantes 9A-9J) determinante de las rampas de cuba, que la tapa 3 se posicione natural y espontáneamente de manera centrada con relación a la cuba 2 cuando se deposita sobre esta última.

De conformidad con la invención, el aparato 1 comprende un subconjunto de tapa (ilustrado aisladamente por la figura 4) que incluye a la vez la tapa 3 así como un soporte 10 amarrado a dicha tapa 3, en este caso concreto de manera permanente, de manera que esta última pueda pivotar con relación a dicho soporte 10, preferentemente entre dos posiciones respectivamente correspondientes, en este caso concreto, a una configuración de desenclavamiento y una configuración de enclavamiento de dicho subconjunto de tapa. De conformidad con la forma de realización ilustrada en las figuras, dicho subconjunto de tapa es independiente de la cuba 2, de modo que puede ser manipulado y desplazado libremente con independencia de la cuba 2. Dicho de otro modo, dicho subconjunto ventajosamente no está amarrado o unido a la cuba 2 de manera permanente (lo que en particular significa que el subconjunto de tapa y la cuba 2 no están unidos por una bisagra u otra unión mecánica). Por lo tanto, el subconjunto de tapa puede ser manipulado y desplazado libremente por un usuario, con independencia de la cuba 2, según una trayectoria libre. Ventajosamente y como se ilustra en las figuras, dicho subconjunto de tapa independiente descansa libremente contra la cuba 2 (y en este caso concreto, sobre la cuba 2) cuando dichos subconjunto de tapa y cuba 2 están asociados según dicha segunda disposición, la cual ventajosamente corresponde a la configuración de espera de enclavamiento. Esto significa que, en la segunda disposición (y, preferentemente, también en la primera disposición), el subconjunto de tapa no está amarrado a la cuba 2 (especialmente por una bisagra o cualquier articulación).

Las dos posiciones entre las cuales puede pivotar la tapa 3 con relación al soporte 10 están separadas ventajosamente por una carrera angular predeterminada correspondiente a la requerida para hacer pasar el aparato 1 de su configuración de pre-enclavamiento, ilustrada en la figura 1, a su configuración de enclavamiento, ilustrada, por ejemplo, en la figura 16. Por ejemplo, en la forma de realización ilustrada en las figuras, el aparato 1 comprende al menos un pasador de guía 18, y preferentemente dos pasadores de guía 18, 19 dispuestos en oposición diametral con relación al eje central X-X' y amarrados a la tapa 3 de manera permanente (por ejemplo, estando soldados a esta última al objeto de elevarse verticalmente de la superficie externa de dicha tapa 3, en este caso concreto, en la periferia de esta última, como se ilustra en las figuras). Cada uno de dichos pasadores de guía 18, 19 está diseñado para deslizar en el seno de una garganta alargada complementaria de guía 18A, 19A arbitrada en el soporte 10, por ejemplo hacia cada extremo de dicho soporte 10. La longitud de cada garganta 18A, 19A está adaptada en este caso concreto a la carrera angular de la tapa 3 con relación al soporte 10. Cada pasador 18, 19 está además provisto de una cabeza de sección ensanchada que coopera con los bordes de la correspondiente garganta 18A, 19A para retener verticalmente el soporte 10 e impedir que se distancie verticalmente de la tapa 3.

Así, el subconjunto de tapa determina un elemento unitario independiente destinado a asociarse con el subconjunto de cuba determinado por la propia cuba 2 y los asideros de cuba 2D, 2E, para determinar el recinto de cocción. Preferentemente, dicho subconjunto de tapa incluye asimismo una junta de estanqueidad (no ilustrada) que presenta ventajosamente una forma anular y de la que preferentemente es portadora la tapa 3. Dicha junta de estanqueidad está destinada a ir interpuesta entre la tapa 3 y la cuba 2 cuando se enclava la tapa 3 con relación a la cuba 2 para asegurar la estanqueidad del recinto de cocción. En la forma de realización ilustrada en las figuras, el soporte 10 está amarrado a dicha tapa 3 de manera que esta última pueda pivotar con relación a dicho soporte 10 según dicho eje vertical central X-X'. La unión por pasador entre la tapa 3 y el soporte 10 se puede realizar por cualquier medio conocido por un experto en la materia.

De conformidad con la invención, dichos subconjunto de tapa y cuba 2 están diseñados para poder quedar asociados según al menos una primera disposición (ilustrada en las figuras 10 a 13) con arreglo a la cual la tapa 3 se alza sobre la cuba 2, es decir, se encuentra por encima y sensiblemente de cara a la cuba 2, preferentemente a fin de extenderse sensiblemente paralelamente al fondo 2A de la cuba 2, de modo que dicha primera serie de pronunciaciones 7A-7J se encuentre sensiblemente más arriba que dicha segunda serie de pronunciaciones 8A-8J. Esta primera disposición es una disposición de pre-aproximación, en la que se encuentran temporalmente, e incluso fugazmente, el subconjunto de tapa y la cuba 2 cuando el subconjunto de tapa está siendo incorporado por un usuario sobre la cuba 2 en vistas a cerrar con ello la cuba 2 con el fin de determinar un recinto de cocción estanco. De acuerdo con esta primera disposición, la tapa 3 se encuentra por encima de la cuba 2, mantenida a distancia de esta última por el usuario que está incorporando manualmente el subconjunto de tapa sobre la cuba 2. Por lo tanto, el peso del subconjunto de tapa todavía no se ejerce sobre la cuba 2 y dicha primera serie de pronunciaciones 7A-7J todavía no ha pasado a través de los entrantes 9A-9J. Por lo tanto, la primera disposición se corresponde con un posicionamiento inestable del subconjunto de tapa con relación a la cuba 2 que tiene lugar momentáneamente en la trayectoria seguida por el subconjunto de tapa cuando está siendo llevado en dirección a la cuba 2 en vistas a determinar el recinto de cocción. En el momento en que el subconjunto de tapa y la cuba 2 se encuentran en la primera disposición en cuestión, la cota (medida, por ejemplo, según el eje vertical central X-X', a partir del fondo 2A de la cuba 2) de la primera serie de pronunciaciones 7A-7J de la que es portadora la tapa 3 es, pues, sensiblemente superior a aquella de la segunda serie de pronunciaciones 8A-8J de la que es portadora la cuba 2.

De conformidad con la invención, dichos subconjunto de tapa y cuba 2 también están diseñados para poder ser asociados según una segunda disposición, obtenida a partir de dicha primera disposición aludida mediante un desplazamiento descendente (es decir, en este caso concreto, un desplazamiento vertical de arriba abajo, preferentemente no incluyendo giros dicho desplazamiento) de dicho subconjunto de tapa hasta que dicha primera serie de pronunciaciones 7A-7J de la que es portadora la tapa 3 vaya a parar sensiblemente más abajo que dicha segunda serie de pronunciaciones 8A-8J de la que es portadora la cuba 2. Por lo tanto, la segunda disposición determina una disposición de pre-enclavamiento (que se corresponde con la configuración de pre-enclavamiento del aparato 1 anteriormente apuntada), a partir de la cual es posible enclavar la tapa 3 con relación a la cuba 2 mediante simple pivotamiento de la tapa 3 con relación al soporte 10 y a la cuba 2. La segunda disposición faculta, pues, el pivotamiento de la tapa 3 con relación al soporte 10 para llevar dicha primera serie de pronunciaciones 7A-7J bajo dicha segunda serie de pronunciaciones 8A-8J en coincidencia de enclavamiento. De este modo, cuando el subconjunto de tapa y la cuba 2 están asociados según dicha primera disposición, las rampas de tapa (determinadas por la primera serie de pronunciaciones 7A-7J) se hallan dispuestas de cara a la serie de entrantes 9A-9J, de modo que el desplazamiento descendente que conduce a la segunda disposición permite que cada pronunciación de tapa 7A-7J pase por un correspondiente entrante 9A-9J para ir a parar a una cota sensiblemente inferior a aquella de las pronunciaciones 8A-8J determinantes de las rampas de cuba. Basta a continuación con hacer pivotar la tapa 3 con relación al soporte 10 según la carrera angular predeterminada anteriormente apuntada para hacer pasar con ello el subconjunto de tapa, mientras que se encuentra asociado a la cuba 2 según la segunda disposición, de su configuración de desenclavamiento a su configuración de enclavamiento, con el fin de llevar las rampas de tapa 7A-7J a coincidir con las rampas de cuba 8A-8J, bajo estas últimas, enclavando así la tapa 3 con relación a la cuba 2. Ventajosamente, dichos subconjunto de tapa y cuba 2 están diseñados para que, cuando están asociados según dicha segunda disposición, el subconjunto de tapa descansa directamente apoyado contra la cuba 2, en este

caso concreto por mediación de la junta de estanqueidad de la que es portadora la tapa 3, que viene a hallarse interpuesta entre el borde superior libre 2C y la tapa 3. Por lo tanto, la segunda disposición es ventajosamente una disposición estable de pre-enclavamiento, según la cual el subconjunto de tapa descansa en equilibrio sobre y contra el borde superior libre 2C de la cuba 2 (no ejerciendo ya entonces el usuario ningún esfuerzo de levantamiento manual del subconjunto de tapa). En el ejemplo ilustrado en las figuras, el desplazamiento descendente es un desplazamiento de traslación paralelamente a dicho eje vertical central X-X', es decir, que para pasar de la primera disposición a la segunda disposición, el subconjunto de tapa desliza verticalmente, según una trayectoria rectilínea, en dirección al fondo 2A de la cuba 2, mientras que esta última permanece inmóvil. Como se ilustra en las figuras, la cuba 2 está rodeada localmente por el segundo borde anular libre 31B cuando dichos subconjunto de tapa y cuba 2 están asociados según dicha segunda disposición. Esto significa que, en la segunda disposición, como se desprende en particular de la figura 15, la faja anular 3B está posicionada de manera sensiblemente concéntrica con la pared lateral 2B de la cuba 2, al objeto de rodear la parte terminal libre de esta última, incluyendo al menos el borde superior libre 2C. Por el contrario, cuando dichos subconjunto de tapa y cuba 2 están asociados según la primera disposición, dicho segundo borde anular libre 31B se encuentra más arriba que la cuba 2, como se desprende especialmente de las figuras 11 a 13, y, por ende, no rodea dicha cuba 2. Dicho de otro modo, cuando el subconjunto de tapa y la cuba 2 están posicionados uno respecto a la otra según dicha primera disposición, el segundo borde anular libre 31B se encuentra a una cota sensiblemente superior a la cota del borde superior libre 2C de la cuba 2, consistiendo el desplazamiento descendente que permite pasar de la primera a la segunda disposición en hacer descender la faja anular 3B de manera que el segundo borde anular libre 31B vaya a parar a una cota inferior a la del borde superior libre 2C de la cuba 2, correspondiéndose este posicionamiento relativo con la segunda disposición.

De conformidad con la invención, dichos soporte 10 y cuba 2 están respectivamente provistos de primer elemento de guía 10', 10" y segundo elemento de guía 2', 2" complementarios, diseñados para colaborar tan pronto como dicho subconjunto de tapa y la cuba 2 están asociados según dicha primera disposición, con el fin de guiar dicho subconjunto de tapa en su desplazamiento descendente anteriormente apuntado, permitiendo pasar de la primera disposición a la segunda disposición. Por lo tanto, los elementos de guía complementarios primero y segundo 10', 10", 2', 2" están diseñados para poder ir a parar a una posición relativa específica, cuando el subconjunto de tapa y la cuba 2 están asociados según la primera disposición, que provee de una funcionalidad de ayuda para el posicionamiento del soporte 10 y de la cuba 2, con el fin de guiar el subconjunto de tapa en su desplazamiento descendente que conduce a la segunda disposición. Esto significa que, cuando el subconjunto de tapa y la cuba 2 están asociados según la primera disposición aludida, el primer elemento de guía 10', 10" interacciona mecánicamente con el segundo elemento de guía complementario 2', 2" para ayudar al usuario a ubicar el soporte 10 y la cuba 2 en una posición relativa predeterminada a partir de la cual dicho subconjunto de tapa y la cuba 2 podrán alcanzar su segunda disposición mediante simple acercamiento mutuo a traslación pura paralelamente al eje vertical central X-X' del soporte 10 y de la cuba 2. Merced a esta característica, el subconjunto de tapa está guiado precozmente en su trayectoria de bajada vertical hacia la cuba 2 para pasar a coronar esta última según la segunda disposición, es decir, está guiado incluso antes de que las rampas de tapa interaccionen de una u otra manera con el resalte anular que rebasa hacia el exterior a partir del borde superior libre 2C para determinar las rampas de cuba 8A-8J y los entrantes de paso 9A-9J. Esto permite garantizar que la tapa 3, cuando corone efectivamente la cuba 2, estará perfectamente posicionada con relación a la cuba 2 para permitir que las rampas de tapa 7A-7J pasen por los entrantes 9A-9J con el fin de poder ir a parar más abajo que las rampas de cuba, en una configuración de pre-enclavamiento. Esta característica facilita en gran medida el adecuado posicionamiento de la tapa 3 con relación a la cuba 2, evitando tener que recurrir a varios intentos, "a tientas", contrariamente a los aparatos de la técnica anterior, con los que es frecuente que el usuario incorpore la tapa 3 con relación a la cuba 2 según una orientación incorrecta que no permite el paso directo, al primer intento, de las rampas de tapa 7A-7J por los entrantes de paso 9A-9J. Así, la invención ha permitido establecer que la puesta en práctica de un guiado previo, que empieza a tener lugar, no cuando la primera serie de pronunciaciones 7A-7J se encuentra sensiblemente a la misma altura o más abajo que dicha segunda serie de pronunciaciones 8A-8J, sino precisamente mientras que dicha primera serie de pronunciaciones 7A-7J se encuentra todavía a una cota superior a aquella de dicha segunda serie de pronunciaciones 8A-8J, contribuya a conferir a la olla a presión 1 un carácter particularmente ergonómico y práctico.

Ventajosamente, dichos primer elemento de guía 10', 10" y segundo elemento de guía 2', 2" complementarios están diseñados para guiar de manera sensiblemente constante el subconjunto de tapa en su desplazamiento descendente hasta la obtención de dicha segunda disposición. Esto significa que dichos elemento de guía primero y segundo 10', 10", 2', 2" complementarios interaccionan mutuamente en toda la trayectoria del subconjunto de tapa durante el desplazamiento descendente de este último, con el fin de evitar que dicho subconjunto de tapa salga completamente de dicha trayectoria, por ejemplo desfasándose angularmente en el plano horizontal perpendicular al eje vertical central X-X' o en un plano vertical paralelo a dicho eje vertical central X-X', o desfasándose axialmente por traslación horizontal. Dicho de otro modo, dichos elementos de guía primero y segundo 10', 10", 2', 2" complementarios colaboran tan pronto como dichos subconjunto de tapa y cuba 2 están asociados según la primera disposición y prosiguen su colaboración de guía y de ayuda para el posicionamiento, al menos hasta la obtención de la segunda disposición.

Ventajosamente, dicha colaboración de dichos elementos de guía primero y segundo 10', 10'', 2', 2'' para guiar dicho subconjunto de tapa en su desplazamiento descendente entre la primera disposición y la segunda disposición es una colaboración de tipo macho/hembra, que se funda en la inserción de la totalidad o parte de una porción macho, es decir, de una porción que presenta una superficie sensiblemente convexa, en una porción hembra, es decir, una porción que presenta una superficie cóncava, para realizar un guiado, mediante confrontamiento de las porciones macho y hembra. Dicha cooperación macho/hembra se funda, por ejemplo, en un encaje mutuo de dichos elementos de guía primero y segundo 10', 10'', 2', 2''. Para este fin, dichos elementos de guía primero y segundo 10', 10'', 2', 2'' presentan respectivamente una conformación macho que ventajosamente presenta un perfil abombado y una conformación hembra que ventajosamente presenta un perfil curvo conjugado con dicho perfil abombado, siendo así complementarias dichas conformación macho y conformación hembra. Sin embargo, es completamente concebible, sin salir por ello del ámbito de la invención, que por el contrario sea el segundo elemento de guía 2', 2'' el que presenta una conformación macho y el primer elemento de guía 10', 10'' el que presenta una conformación hembra.

Preferentemente, el segundo elemento de guía 2', 2'' se sustenta en dicho asidero de cuba 2D, 2E. En la forma de realización ilustrada en las figuras, la cuba 2 está provista de dos segundos elementos de guía 2', 2'' dispuestos en oposición diametral con relación al eje vertical central X-X'. Así, dichos segundos elementos de guía 2', 2'' determinan dos conformaciones hembra que van fijadas a la cara externa de la pared lateral 2B de la cuba 2 y de las que son respectivamente portadores los dos asideros de cuba 2D, 2E, y aún más preferiblemente, directamente determinadas por estos últimos. Ventajosamente, el soporte 10, por su parte, rebasa radialmente de la tapa 3 a la que está amarrado, para determinar dicho primer elemento de guía 10', 10''. Dicho de otro modo, el soporte 10 se extiende sensiblemente más allá de la periferia de la tapa 3 según la dirección radial Y-Y', de modo que dicho primer elemento de guía 10', 10'' emerge lateralmente de la tapa 3, por lo que determina una pronunciación radial en la periferia de la tapa 3. Ventajosamente, el soporte 10 comprende una porción superior 100, 101, 102 que va montada por encima de la tapa 3, por ejemplo sobre y contra la cara externa del elemento de cubrición discoidal 3A y que rebasa radialmente de este último para prolongarse en un borde apestañado vertical 10A, 10B portador de dicho primer elemento de guía 10', 10'' y que, de manera aún más preferible, determina dicha conformación macho de dicho elemento de guía 10', 10'' en cuestión. Dicho borde apestañado 10A, 10B se extiende, en este caso concreto, localmente encarado con la faja anular 3B, sensiblemente paralelamente a esta última. El borde apestañado vertical 10A, 10B presenta ventajosamente una forma curva para seguir localmente el contorno circular de la faja anular 3B. Este perfil curvo del borde apestañado vertical 10A, 10B define una cara exterior convexa que determina la conformación macho del primer elemento de guía 10', 10''. Por ejemplo, el soporte 10 se materializa, en la forma de realización ilustrada en las figuras, en forma de un travesaño, es decir, de una pieza sensiblemente alargada que se extiende diametralmente sobre la tapa 3 y que está prolongado, en este caso concreto, por cada uno de sus extremos en dos respectivos bordes apestañados 10A, 10B respectivamente determinantes de dos primeros elementos de guía 10', 10'' dispuestos en oposición diametral con relación al eje vertical central X-X'. Preferentemente, el travesaño en cuestión incluye una zona central ensanchada 100, por ejemplo de forma circular en su conjunto, prolongada a ambos lados en un primer brazo 101 y un segundo brazo 102 que a su vez terminan respectivamente en dichos bordes apestañados 10A, 10B. La porción central 100 está provista ventajosamente de un orificio central en el que está destinado a ensartarse un perno 30 fijado a la tapa 3, en el centro de esta última, y alrededor del cual está destinado el soporte 10 a girar según el eje vertical central X-X'. El perno 30 está, por ejemplo, soldado a la tapa 3, al objeto de elevarse verticalmente a partir del centro de esta última y, con ello, de poder insertarse en dicho orificio 100A. Preferentemente, el perno 30 está provisto de un vaciado roscado destinado a cooperar con un tornillo 16 con el fin de fijar el soporte 10 a la tapa 3, al propio tiempo que permite que la tapa 3 pivote alrededor del perno 30. Ventajosamente, el soporte 10 comprende, además de la pieza en forma de travesaño ilustrada en la figura 6, una pletina 17 que presenta una forma circular en su conjunto sensiblemente complementaria de la propia de la porción central 100 del travesaño y que está destinada a quedar interpuesta entre dicho travesaño y la cara superior de la tapa 3 para determinar una caja destinada a albergar, al menos en parte, un mecanismo de mando del pivotamiento de la tapa 3 con relación al soporte 10 que se describirá seguidamente con mayor detalle. Por ejemplo, de conformidad con la forma de realización ilustrada en las figuras, la pletina 17 se materializa en forma de una cazoleta de material plástico provista de un orificio central, el cual está prolongado en un tubo cilíndrico vertical en cuyo seno está destinado a insertarse el perno 30. El travesaño que aparece en la figura 6 está diseñado a su vez para su fijación (por ejemplo, por medio de varios tornillos) de manera permanente en la pletina 17, con el fin de determinar con esta última un subconjunto de travesaño unitario, monopieza, sujeto sobre la tapa 3 por medio del acoplamiento perno 30 / tornillo 16, acoplamiento que faculta el pivotamiento de la tapa 3 con relación al citado subconjunto de travesaño determinante, en este caso concreto, del soporte 10.

Ventajosamente, la conformación hembra del segundo elemento de guía 2', 2'' determina un alojamiento 20D, 20E destinado a albergar gradualmente el primer elemento de guía 10', 10'' a medida que el subconjunto de tapa va descendiendo hacia la cuba 2 para pasar de la primera disposición a la segunda disposición. Dicho alojamiento 20D, 20E ventajosamente está delimitado por al menos un fondo 20D', 20E', que preferentemente es sensiblemente horizontal, del que parte verticalmente una pared lateral 20D'', 20E'' entre un borde inferior 201D'', 201E'' y un borde superior 202D'', 202E''. Dicho alojamiento 20D, 20E está destinado ventajosamente a albergar en su seno, mediante inserción vertical descendente, dicha conformación macho del primer elemento de guía 10', 10'', determinado, en este caso concreto, por el borde vertical apestañado 10A, 10B. Dicha pared lateral 20D'', 20E'' de dicho alojamiento 20D', 20E' se eleva sensiblemente verticalmente, sensiblemente paralelamente a la pared lateral 2B de la cuba 2, y presenta un perfil sensiblemente curvo, al objeto de determinar una concavidad dispuesta encarada con

la pared lateral 2B de la cuba 2. La forma de esta concavidad es sensiblemente conjugada, como se ha expuesto anteriormente, de la forma convexa del borde apestañado vertical 10A, 10B determinante del primer elemento de guía 10', 10". Ventajosamente, dicha conformación macho del primer elemento de guía 10', 10" se extiende verticalmente entre un borde superior 10A', 10B' y un borde inferior 10A'', 10B'' respectivamente correspondientes, en este caso concreto, a los extremos alto y bajo del borde apestañado vertical 10A, 10B dimanado del soporte 10. De este modo, cuando dicho subconjunto de tapa y la cuba 2 están asociados según dicha primera disposición, dicha conformación macho queda inserta en dicho alojamiento 20D, 20E de manera que el borde inferior 10A'', 10B'' de la conformación macho vaya a parar más abajo que el borde superior 20D'', 20E'' de la pared lateral 20D'', 20E'' de dicho alojamiento 20D, 20E y quede separado verticalmente del fondo 20D', 20E' del alojamiento 20D, 20E por una primera altura H1.

Ventajosamente, cuando dicho subconjunto de tapa y la cuba 2 están asociados según dicha segunda disposición, dicha conformación macho queda inserta en el alojamiento 20D, 20E de manera que el borde inferior 10A'', 10B'' de la conformación macho vaya a parar más abajo que el borde superior 20D'', 20E'' de dicha pared lateral 20D'', 20E'' de dicho alojamiento 20D, 20E y quede separado verticalmente del fondo 20D', 20E' del alojamiento 20D, 20E por una segunda altura H2, inferior a dicha primera altura H1. Ventajosamente, dicha segunda altura H2 es no nula, es decir, la conformación macho no entra en contacto con el fondo 20D', 20E' cuando el subconjunto de tapa y la cuba 2 están asociados según dicha segunda disposición. De este modo, dichos subconjunto de tapa y cuba 2 están diseñados para que, cuando están asociados según la segunda disposición, el subconjunto de tapa descansa directamente apoyado contra la cuba 2, al objeto de mantener un distanciamiento vertical (correspondiente a la distancia no nula H2) entre dichos elementos de guía primero y segundo 10', 10'', 2', 2'', de modo que dicho primer elemento de guía 10', 10" no ejerce un apoyo vertical sobre dicho segundo elemento de guía 2', 2". Por lo tanto, ventajosamente, la cooperación entre dichos primer elemento de guía 10', 10" y segundo elemento de guía 2', 2" es únicamente una cooperación de posicionamiento y de guiado, y no una cooperación de soporte de un elemento de guía por el otro. Ventajosamente, dicho alojamiento 20D, 20E se sustenta en el asidero de cuba 2D, 2E y, preferentemente, está directamente determinado por dicho asidero de cuba 2D, 2E. De conformidad con la forma de realización ilustrada en las figuras, dicho asidero 2D, 2E comprende una porción de asido 200D, 200E que está conformada para poderse agarrar manualmente con el fin de permitir la manipulación de la cuba 2 por mediación de ella. Dicho de otro modo, dicha porción de asido 200D, 200E presenta una forma que la hace adaptada para que un usuario la agarre con la mano en vistas a levantar o transportar la cuba 2. Preferentemente, dicho asidero 2D, 2E comprende asimismo una porción de fijación 201D, 201E que une dichas cuba 2 y porción de asido 200D, 200E. En la forma de realización ilustrada en las figuras, la porción de fijación 201D, 201E se extiende radialmente hacia el exterior de la pared lateral 2B de la cuba 2, y soporta la correspondiente porción de asido 200D, 200E. De manera preferente, dicho alojamiento 20D, 20E está delimitado (i) verticalmente por la porción de fijación 201D, 201E, que determina ventajosamente el fondo 20D', 20E' del alojamiento 20D, 20E y (ii) lateralmente por la porción de asido 200D, 200E que determina, en este caso concreto, dicha pared lateral 20D'', 20E'' de dicho alojamiento 20D, 20E.

Ventajosamente, el aparato 1 comprende además un primer elemento de posicionamiento 12, 13 del que es portador el soporte 10 y que está diseñado para interactuar mecánicamente, cuando dicho subconjunto de tapa y la cuba 2 están asociados según dicha segunda disposición, con un segundo elemento de posicionamiento 14, 15 complementario del que es portadora la cuba 2, y de manera preferente el asidero de cuba 2D, 2E, para enclavar el posicionamiento angular relativo del soporte 10 y de la cuba 2 en un plano horizontal (que es, en este caso concreto, perpendicular a dicho eje vertical central X-X'). Esta interacción mecánica permite impedir que el soporte 10 pueda pivotar con relación a la cuba 2, en este caso concreto, según dicho eje vertical central X-X', cuando el subconjunto de tapa y la cuba 2 se añan según dicha segunda disposición de pre-enclavamiento. Esto significa que la asociación del subconjunto de tapa y de la cuba 2 según dicha segunda disposición lleva consigo un inter-enclavamiento del soporte 10 y de la cuba 2, por cooperación de dichos primer elemento de posicionamiento 12, 13 y segundo elemento de posicionamiento 14, 15, con el fin de obtener un enclavamiento de la posición angular relativa del soporte 10 y de la cuba 2. Este enclavamiento angular en el plano horizontal permite que el soporte 10 cumpla la misión de un armazón fijo inmóvil con relación a la cuba 2 y con respecto al cual puede pivotar la tapa 3 alrededor del eje vertical central X-X' según dicha carrera angular predeterminada (que es, por ejemplo, del orden de 15°) para pasar de un estado desenclavado (ilustrado en la figura 1) a un estado enclavado (ilustrado en la figura 16).

Ventajosamente, dicha interacción mecánica de dicho primer elemento de posicionamiento 12, 13 con dicho segundo elemento de posicionamiento 14, 15 es una cooperación macho/hembra, que se funda en la inserción de la totalidad o parte de una porción macho en una porción hembra para realizar un bloqueo mecánico de enclavamiento angular. Dicha cooperación macho/hembra se funda, por ejemplo, en un encaje mutuo de dichos primer elemento de posicionamiento 12, 13 y segundo elemento de posicionamiento 14, 15. Preferentemente, de conformidad con la forma de realización ilustrada en las figuras, los elementos de posicionamiento primero y segundo 12, 13, 14, 15 presentan respectivamente una conformación hembra y una conformación macho complementarias. Sin embargo, es completamente concebible, sin salir por ello del ámbito de la invención, que más bien el primer elemento de posicionamiento 12, 13 presente una conformación macho, en tanto que el segundo elemento de posicionamiento 14, 15 presenta una conformación hembra. En la forma de realización ilustrada en las figuras, la cuba 2 está provista de dos conformaciones macho de cuba 14, 15 dispuestas en oposición diametral con relación al eje vertical central X-X' y fijadas a la cara externa de la pared lateral 2B de la cuba 2, en tanto que el soporte 10

5 incluye dos complementarias conformaciones hembra de soporte 12, 13 dispuestas en oposición diametral sobre la tapa 3 con relación al eje vertical central X-X', estando dichas conformaciones hembra de soporte 12, 13 dispuestas, en este caso concreto, encaradas con la cara exterior de la faja anular 3B de la tapa 3. Sin embargo, es completamente concebible, sin salir por ello del ámbito de la invención, que dichos soporte 10 y cuba 2 estén respectivamente provistos de una sola conformación de soporte y de cuba, o incluso que los soporte 10 y cuba 2 estén provistos, en lugar de conformaciones macho/hembra destinadas a cooperar por encaje, de elementos de inter-enclavamiento de otra índole fundada en la puesta en práctica de una cooperación de fuerza (por fricción, anclaje a presión, engrane, atracción magnética...) suficiente para enclavar la posición angular relativa del soporte 10 y de la cuba 2.

10 Ventajosamente, y como se ilustra en las figuras, dicho primer elemento de posicionamiento 12, 13 está determinado por un entrante arbitrado en el borde apestañado vertical 10A, 10B, en tanto que dicho segundo elemento de posicionamiento 14, 15 está determinado por una nervadura ventajosamente arbitrada en el seno de dicho alojamiento 20D, 20E. Dicha nervadura se sustenta preferiblemente en el asidero 2D, 2E, y aún más preferiblemente, forma parte integrante de este último. De este modo, en la forma de realización ilustrada en las

15 figuras, cada asidero de cuba 2D, 2E está fijado de manera permanente en la pared lateral 2B de la cuba 2 y lleva embarcada una respectiva conformación macho, que se materializa, por ejemplo, en forma de una nervadura que ventajosamente forma cuerpo con el correspondiente asidero 2D, 2E. Preferentemente, dicha nervadura se eleva verticalmente a partir del fondo 20D', 20E' del alojamiento 20D, 20E y emerge radialmente hacia el interior a partir de la pared lateral 20D'', 20E'', como se ilustra en las figuras. Como se ha expuesto anteriormente, el soporte 10, por su

20 parte, se materializa ventajosamente en forma de un travesaño que se extiende sobre la tapa 3 (estando unido a esta última por una unión por pasador) y que por cada uno de sus extremos está prolongado en respectivos bordes apestañados verticales 10A, 10B, los cuales rebasan radialmente de la tapa 3 y se extienden sensiblemente paralelamente a la faja anular 3B, en el exterior de esta última. Arbitrado ventajosamente en el borde inferior 10A'', 10B'' de cada uno de dichos bordes apestañados 10A, 10B del soporte 10, se halla un entrante para determinar una

25 conformación hembra complementaria de la nervadura que preferiblemente determina la conformación macho.

El aparato 1, por otro lado, comprende ventajosamente un órgano de mando 11 del sistema de enclavamiento de bayoneta, diseñado en este caso concreto para poder ser desplazado manualmente con relación al soporte 10, al objeto de permitir al usuario gobernar el enclavamiento / desenclavamiento de la tapa 3 con relación a la cuba 2, es decir, el paso del aparato 1 de su configuración de pre-enclavamiento (también denominada configuración de espera

30 de enclavamiento –ilustrada en la figura 1–) a su configuración de enclavamiento (ilustrada en la figura 16), y a la inversa, mediante movilización en giro de la tapa 3 con relación al soporte 10 y a la cuba 2. El órgano de mando 11 se sustenta ventajosamente en el soporte 10, en este caso concreto de manera permanente, de modo que forma parte de dicho subconjunto de tapa. Ventajosamente, el órgano de mando 11 está montado sobre el soporte 10 al objeto de poder ser desplazado manualmente con relación a este último entre unas posiciones de enclavamiento

35 (figura 16) y de desenclavamiento (figura 1). Dicho de otro modo, el órgano de mando 11 está fijado ventajosamente de manera permanente en el soporte 10, al propio tiempo que guarda una facultad de movilidad con relación a este último, de modo que un usuario puede actuar manualmente el desplazamiento del órgano de mando 11 con relación al soporte 10 de la posición de desenclavamiento a la posición de enclavamiento y a la inversa. Adicionalmente, el aparato 1 comprende ventajosamente un dispositivo de transformación de dicho desplazamiento manual del órgano

40 de mando 11 en pivotamiento de la tapa 3 con relación al soporte 10. Por lo tanto, el dispositivo de transformación, que aparece en particular en las figuras 5, 9, 18, 20 y 21, está diseñado para convertir el movimiento del órgano de mando 11 con relación al soporte 10 en movimiento rotatorio de la tapa 3 con relación a este mismo soporte 10, en este caso concreto, según dicho eje vertical central X-X', de modo que, con ello, el usuario puede gobernar el enclavamiento / desenclavamiento mediante pivotamiento de la tapa 3 con relación al soporte 10 por simple

45 manipulación del órgano de mando 11, una vez reunidos el subconjunto de tapa y la cuba 2 según dicha segunda disposición (ilustrada en las figuras 14 a 16, en la que las rampas de tapa están dispuestas antes de las rampas de cuba). Por supuesto, el aludido dispositivo de transformación está diseñado en función de la naturaleza del desplazamiento del órgano de mando 11 con relación al soporte 10, y podrá poner en práctica cualquier componente de arrastre (rueda dentada, leva, palanca, bieleta, etc.) requerido. La puesta en práctica de un órgano de mando 11

50 embarcado en el soporte 10 y montado con posibilidad de movimiento con relación a este último es, sin embargo, perfectamente facultativa. Es concebible, por ejemplo, sin salir por ello del ámbito de la invención, que el órgano de mando 11 esté determinado por un simple asidero fijo amarrado directamente a la tapa 3 y diferenciado del soporte 10, en cuyo caso no es necesaria la puesta en práctica de un dispositivo de transformación. Se prefiere, sin embargo, recurrir a un órgano de mando 11 embarcado en el soporte 10 y montado con posibilidad de movimiento

55 con relación a este último, ya que permite facilitar la utilización del aparato 1. En este caso, la invención no queda en absoluto limitada a la puesta en práctica de una unión mecánica específica uniendo el órgano de mando 11 y el soporte 10. Así, el órgano de mando 11 puede ir en montaje pivotante y/o de traslación con relación al soporte 10, mediante cualquier medio oportuno. Por ejemplo, el órgano de mando 11 puede estar en montaje giratorio puro alrededor de un eje de giro que se extiende según una dirección secante con la dirección del eje vertical central X-X'

60 y, de manera aún más preferente, según un eje de giro secante con el eje vertical central X-X' o, alternativamente, estar en montaje de traslación con relación al soporte 10, por ejemplo con deslizamiento vertical (preferiblemente según un eje de deslizamiento coincidente con el eje vertical central X-X') con relación a dicho soporte 10, o también estar unido al soporte 10 por una unión mecánica que combina una traslación y un giro (por ejemplo, una unión helicoidal de eje X-X'). Así, el órgano de mando 11 puede materializarse en forma de un elemento rotatorio de tipo

asidero, palanca, manija, asa... y/o de un elemento deslizante tal como un pulsador, un cursor, etc. En la forma de realización preferente ilustrada en las figuras, el órgano de mando 11 va en montaje pivotante con relación a dicho soporte 10 según un eje radial de pivotamiento Y-Y' que es perpendicular al eje vertical central X-X' y es, preferentemente, secante con este último. Ventajosamente, dicho dispositivo de transformación comprende un mecanismo desmultiplicador diseñado para arrastrar giratoriamente la tapa 3 alrededor de dicho eje vertical central X-X', según una carrera que presenta una primera amplitud angular predeterminada  $\alpha$ , como respuesta a un giro de dicho órgano de mando 11 alrededor de dicho eje radial Y-Y' según una carrera que presenta una segunda amplitud angular predeterminada  $\beta$ , superior a dicha primera amplitud angular predeterminada  $\alpha$ . Por ejemplo, el órgano de mando 11 está diseñado para pivotar alrededor de dicho eje radial Y-Y' entre una posición levantada (correspondiente al desenclavamiento) y una posición abatida (correspondiente al enclavamiento) separadas por una carrera que presenta una amplitud angular predeterminada  $\beta$  de aproximadamente  $90^\circ$ , en tanto que la tapa 3 pivota con relación al soporte 10, como respuesta al desplazamiento angular de aproximadamente  $90^\circ$  del órgano de mando 11 con relación al soporte 10, según una carrera que presenta una amplitud angular predeterminada  $\alpha$  de aproximadamente  $15^\circ$ . De conformidad con la forma de realización ilustrada en las figuras, el dispositivo de transformación comprende una pieza de transmisión 20 montada con posibilidad de movimiento de traslación en un plano horizontal perpendicular a dicho eje vertical central X-X' con relación a dicho soporte 10. Así, la pieza de transmisión 20 va montada deslizantemente con relación al soporte 10, por ejemplo en el seno de la caja arbitrada entre la pletina 17 y la porción central 100 que queda coronando dicha pletina 17. En esta forma de realización, el dispositivo de transformación comprende un mecanismo de transformación del movimiento de pivotamiento del órgano de mando 11 con relación al soporte 10 en movimiento de traslación de dicha pieza de transmisión 20 con relación a dicho soporte 10. Por ejemplo, el mecanismo de transformación en cuestión está determinado por una leva 110, 111 solidaria del órgano de mando 11, estando dicha leva 110, 111 provista de un pasador que se recibe en un correspondiente alojamiento arbitrado en la pieza de transmisión 20, de manera que el pivotamiento del órgano de mando 11 lleve consigo el pivotamiento concomitante de la leva 110, 111, la cual, entonces, hace retroceder la pieza de transmisión 20 en el plano horizontal perpendicular al eje vertical central X-X'. Ventajosamente, el dispositivo de transformación comprende, de conformidad con la forma de realización ilustrada en las figuras, al menos una palanca horizontal 21 en montaje pivotante con relación al soporte 10 según un eje vertical excéntrico Z-Z' que es fijo con respecto a dicho soporte 10, paralelo a dicho eje vertical central X-X' y situado a una distancia predeterminada de este último. Preferentemente, como se ilustra en las figuras, dicha palanca horizontal 21 se extiende longitudinalmente entre un primer extremo 21A articulado a la tapa 3 y un segundo extremo 21B articulado, bien a dicho órgano de mando 11, o bien a una pieza de transmisión (como por ejemplo la pieza de transmisión 20 antes apuntada) que forma parte del dispositivo de transformación y con desplazamiento con relación al soporte 10 por actuación del órgano de mando 11, por ejemplo según la forma de realización anteriormente expuesta. Preferentemente, la palanca horizontal 21 está provista de un alojamiento (determinado, por ejemplo, por un orificio pasante) destinado a albergar un perno 22 solidario del soporte 10 y, por ejemplo, dimanado de la pletina 17, al objeto de realizar una unión por pasador de eje Z-Z' entre la palanca horizontal 21 y el soporte 10. Preferentemente, dicha palanca horizontal 21 va en montaje pivotante con relación al soporte 10 en un punto de pivotamiento situado entre dichos primer extremo 21A y segundo extremo 21B, de modo que el eje vertical excéntrico Z-Z' pasa por una zona de la palanca horizontal 21 que está situada a distancia a la vez del primer y del segundo extremo 21A, 21B. La articulación del primer extremo 21A con relación a la tapa 3 está realizada, por ejemplo, por medio de un primer espárrago 210A que es solidario de la tapa 3 y que está, por ejemplo, soldado a la cara externa de dicha tapa 3, en orden a elevarse verticalmente a partir de esta última. Dicho espárrago 210A queda recibido ventajosamente en una primera garganta correspondiente 211A arbitrada en el primer extremo 21A de la palanca horizontal 21, de modo que dicho primer espárrago 210A puede a la vez deslizarse y girar dentro de la primera garganta 211A en cuestión. Ventajosamente, el dispositivo de transformación incluye asimismo un segundo espárrago 210B que es, en este caso concreto, solidario de la pieza de transmisión 20 y va embarcado en esta última. Dicho segundo espárrago 210B queda recibido ventajosamente en una segunda garganta complementaria 211B arbitrada en el segundo extremo 21B de la palanca horizontal 21, de manera que dicho segundo espárrago 210B pueda a la vez deslizarse y pivotar dentro de la segunda garganta 211B en cuestión. La palanca horizontal 21 presenta ventajosamente una forma de hoz en su conjunto, con un brazo sensiblemente rectilíneo que parte del primer extremo 21A hasta el punto de giro atravesado por el eje vertical excéntrico Z-Z', para prolongarse seguidamente en una porción arqueada hasta el segundo extremo 21B. El desplazamiento de traslación rectilíneo de la pieza de transmisión 20 en el plano horizontal se convierte en giro de la palanca 21 alrededor del eje vertical excéntrico Z-Z', giro que a su vez se convierte en un giro de la tapa 3 con relación al soporte 10 según el eje vertical central X-X'. Sin embargo, la invención no queda en absoluto limitada a tal mecanismo de transformación de movimiento y es perfectamente concebible, por ejemplo, poner en práctica alternativamente un sistema de bieleta, de leva o de engranaje, o cualquier otro sistema conocido. Ventajosamente, y como se ilustra en las figuras, el órgano de mando 11 comprende un asa 11A destinada a ser accionada manualmente con el fin de poder ser desplazada con la mano por un usuario entre dos posiciones de tope, respectivamente correspondientes al enclavamiento y al desenclavamiento. Por lo tanto, en esta forma preferida de realización, el órgano de mando 11 se materializa en forma de una pieza arqueada, en forma de lazo, de arco, ventajosamente diseñada para poder ser agarrada firmemente, preferentemente con toda la mano, por un usuario. El órgano de mando 11 está diseñado ventajosamente para que su desplazamiento manual con relación al soporte 10 pueda efectuarse según bien un sentido de enclavamiento, o bien un sentido de desenclavamiento opuesto. Ventajosamente, como se ilustra en las figuras, el órgano de mando 11 va en montaje pivotante con relación a dicho soporte 10 entre, por una parte, una

posición desplegada (figura 1) correspondiente al desenclavamiento de la tapa 3 y en la que dicho órgano de mando 11 emerge verticalmente, en este caso concreto de cara a la tapa 3 hacia el exterior y, por otra, una posición retraída que determina dicha posición de enclavamiento y en la que dicho órgano de mando 11 está bajado hacia la tapa 3. En su posición desplegada, el órgano de mando 11 se extiende ventajosamente según una dirección media sensiblemente paralela a dicho eje vertical central X-X', en tanto que, en su posición retraída, se extiende ventajosamente según una dirección media sensiblemente perpendicular a dicho eje vertical central X-X', como se ilustra en las figuras.

Se va a describir brevemente a continuación el funcionamiento del aparato de cocinado 1 ilustrado en las figuras. El usuario, en primer lugar, llena la cuba 2 ilustrada en la figura 2 con alimentos para cocinar, ocasionalmente posicionando los alimentos a distancia del fondo de la cuba 2, dentro de una cesta de cocción agujereada. A continuación, el usuario agarra por el asa 11A el subconjunto de tapa ilustrado en la figura 4 para levantar dicho subconjunto de tapa en vistas a incorporarlo sobre la cuba 2 para coronar esta última con el fin de determinar un recinto de cocción estanco. Para ello, en primer lugar, el usuario lleva el subconjunto de tapa por encima de la cuba 2, según un posicionamiento relativo que corresponde a la primera disposición predeterminada ilustrada en las figuras 11 a 13. Según esta disposición, los bordes apestañados curvos 10A, 10B del soporte 10 empiezan a insertarse parcialmente en los correspondientes alojamientos 20D, 20E, mientras se sigue sujetando la tapa 3 manualmente por encima de la cuba 2 contra la acción de su peso. Esta cooperación de los bordes apestañados verticales 10A, 10B con los correspondientes alojamientos 20D, 20E acondicionados por los asideros 2D, 2E de la cuba 2 permite posicionar correctamente la tapa 3 con relación a la cuba 2 en el plano horizontal, y guiar la trayectoria vertical de la tapa 3 con relación a la cuba 2 cuando a continuación el usuario sigue haciendo descender el subconjunto de tapa sobre la cuba 2 para pasar a coronar esta última y, con ello, alcanzar la segunda disposición de pre-enclavamiento, en la que las nervaduras determinantes de los segundos elementos de posicionamiento 14, 15 pasan a encajarse en los correspondientes entrantes determinantes de los primeros elementos de posicionamiento 12, 13, lo cual enclava con ello el posicionamiento angular relativo del soporte 10 y de la cuba 2 en un plano horizontal perpendicular al eje vertical central X-X'. El aparato 1 se encuentra entonces en una configuración de espera de enclavamiento, a partir de la cual es posible, mediante simple giro de la tapa 3 con relación a la cuba 2, enclavar la tapa 3 con relación a la cuba 2. Para ello, el usuario abate el asa 11A según una carrera angular  $\beta$  de aproximadamente  $90^\circ$ , hasta alcanzar una posición abatida de tope, ilustrada especialmente en las figuras 16 y 17. Este desplazamiento manual del asa 11A, de su posición desplegada a su posición abatida, lleva consigo de manera concomitante el pivotamiento de la tapa 3 con relación al soporte 10 en un ángulo  $\alpha$  de aproximadamente  $15^\circ$ , permitiendo así que las rampas de tapa 7A-7J queden en coincidencia bajo las rampas de cuba 8A-8J según una configuración de enclavamiento que permite la elevación de presión. Al término del ciclo de cocinado, y una vez descendida nuevamente la presión reinante en el seno del recinto a un nivel predeterminado de seguridad, el usuario no tiene más que volver a subir el asa 11A para hacer pivotar la tapa 3 con relación al soporte 10 en sentido inverso y, con ello, zafar las rampas de cuba y de tapa, permitiendo la separación de la tapa 3 y de la cuba 2.

## REIVINDICACIONES

1. Aparato de cocinado de alimentos a presión (1) que incluye una cuba (2), una tapa (3), así como un sistema de enclavamiento de bayoneta que comprende unas primera y segunda series de pronunciaciones de enclavamiento (7A-7J, 8A-8J) respectivamente solidarias de la tapa (3) y de la cuba (2), comprendiendo dicho aparato (1) un subconjunto de tapa que incluye dicha tapa (3) así como un soporte (10) amarrado a dicha tapa (3) de manera que esta última pueda pivotar con relación a dicho soporte (10), caracterizándose dicho aparato (1) por que dichos subconjunto de tapa y cuba (2) están diseñados para poder ser asociados según al menos una primera disposición con arreglo a la cual la tapa (3) se alza sobre la cuba (2) de modo que dicha primera serie de pronunciaciones (7A-7J) se encuentre sensiblemente más arriba que dicha segunda serie de pronunciaciones (8A-8J) y una segunda disposición obtenida a partir de dicha primera disposición mediante un desplazamiento descendente de dicho subconjunto de tapa hasta que dicha primera serie de pronunciaciones (7A-7J) vaya a parar sensiblemente más abajo que dicha segunda serie de pronunciaciones (8A-8J), estando además dichos soporte (10) y cuba (2) respectivamente provistos de elementos de guía primero y segundo complementarios (10', 10'', 2', 2''), diseñados para colaborar tan pronto como dichos subconjunto de tapa y cuba (2) están asociados según dicha primera disposición con el fin de guiar dicho subconjunto de tapa en su desplazamiento descendente.
2. Aparato (1) según la reivindicación 1, caracterizado por que dicho soporte (10) está amarrado a dicha tapa (3) de manera que esta última pueda pivotar con relación a dicho soporte (10) según un eje vertical central, siendo dicho desplazamiento descendente un desplazamiento de traslación paralelamente a dicho eje vertical central (X-X').
3. Aparato (1) según una de las reivindicaciones 1 y 2, caracterizado por que dicha segunda disposición faculta el pivotamiento de la tapa (3) con relación al soporte (10) para llevar dicha primera serie de pronunciaciones (7A-7J) bajo dicha segunda serie de pronunciaciones (8A-8J) en coincidencia de enclavamiento.
4. Aparato (1) según una de las reivindicaciones 1 a 3, caracterizado por que dicho soporte (10) rebasa radialmente de la tapa (3) para determinar dicho primer elemento de guía (10', 10'').
5. Aparato (1) según una de las reivindicaciones 1 a 4, caracterizado por que dicha tapa (3) incluye un elemento de cubrición discoidal (3A) así como una faja anular (3B) que se extiende entre un primer borde anular (30B) solidario del elemento de cubrición discoidal (3A) y un segundo borde anular libre (31B), estando dicha cuba (2) rodeada localmente por el segundo borde anular libre cuando dichos subconjunto de tapa y cuba están asociados según dicha segunda disposición, en tanto que, cuando dichos subconjunto de tapa y cuba (2) están asociados según dicha primera disposición, dicho segundo borde anular libre (31B) se encuentra más arriba que la cuba (2) y, por ende, no rodea dicha cuba (2), sustentándose preferentemente dicha primera serie de pronunciaciones (7A-7J) en dicha faja anular (3B).
6. Aparato de cocinado a presión (1) según una de las reivindicaciones 1 a 5, caracterizado por que dicha colaboración de dichos elementos de guía primero y segundo (10', 10'', 2', 2'') para guiar dicho subconjunto de tapa en su desplazamiento descendente es una colaboración de tipo macho/hembra, presentando preferentemente dichos elementos de guía primero y segundo (10', 10'', 2', 2'') respectivamente una conformación macho y una conformación hembra complementarias.
7. Aparato (1) según la reivindicación 6, caracterizado por que dicha conformación hembra determina un alojamiento (20D, 20E) delimitado por al menos un fondo (20D', 20E') del que parte verticalmente una pared lateral (20D'', 20E'') entre un borde inferior (201D'', 201E'') y un borde superior (202D'', 202E''), estando dicho alojamiento destinado a albergar en su seno, mediante inserción vertical descendente, dicha conformación macho que preferentemente se extiende verticalmente entre un borde superior (10A', 10B') y un borde inferior (10A'', 10B'').
8. Aparato (1) según la reivindicación 7, caracterizado por que, cuando dichos subconjunto de tapa y cuba (2) están asociados según dicha primera disposición, dicha conformación macho queda inserta en dicho alojamiento (20D, 20E) de manera que el borde inferior (10A'', 10B'') de la conformación macho vaya a parar más abajo que el borde superior (202D'', 202E'') de dicha pared lateral (20D'', 20E'') de dicho alojamiento (20D, 20E) y quede separado verticalmente del fondo (20D', 20E') del alojamiento (20D, 20E) por una primera altura (H1), caracterizándose asimismo dicho aparato (1) por que, cuando dichos subconjunto de tapa y cuba (2) están asociados según dicha segunda disposición, dicha conformación macho queda inserta en dicho alojamiento (20D, 20E), de manera que el borde inferior (10A'', 10B'') de la conformación macho vaya a parar más abajo que el borde superior (202D'', 202E'') de dicha pared lateral (20D'', 20E'') de dicho alojamiento (20D, 20E) y quede separado verticalmente del fondo (20D', 20E') por una segunda altura (H2), inferior a dicha primera altura (H1).
9. Aparato de cocinado a presión (1) según una de las reivindicaciones 1 a 8, caracterizado por comprender un primer elemento de posicionamiento (12, 13) del que es portador dicho soporte (10) y que está diseñado para interaccionar mecánicamente, cuando dichos subconjunto de tapa y cuba (2) están asociados según dicha segunda disposición, con un segundo elemento de posicionamiento (14, 15) complementario del que es portadora la cuba (2), para enclavar el posicionamiento angular relativo del soporte (10) y de la cuba (2) en un plano horizontal, estando preferentemente determinado dicho primer elemento de posicionamiento (12, 13) por un entrante arbitrado en dicho borde apestañado vertical (10A, 10B), en tanto que dicho segundo elemento de posicionamiento (14, 15) está

determinado preferentemente por una nervadura arbitrada en el seno del alojamiento (20D, 20E).

10. Aparato (1) según una de las reivindicaciones 1 a 9, caracterizado por que dicha cuba (2) está dotada de un asidero (2D, 2E) portador de dicho segundo elemento de guía (2', 2'').

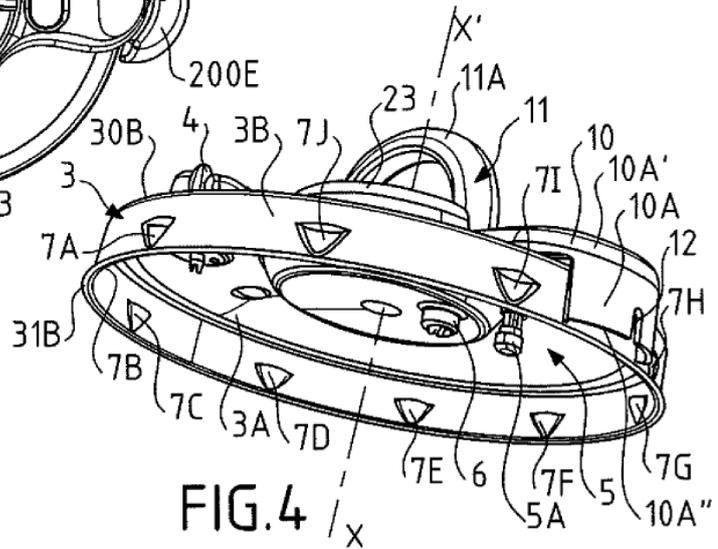
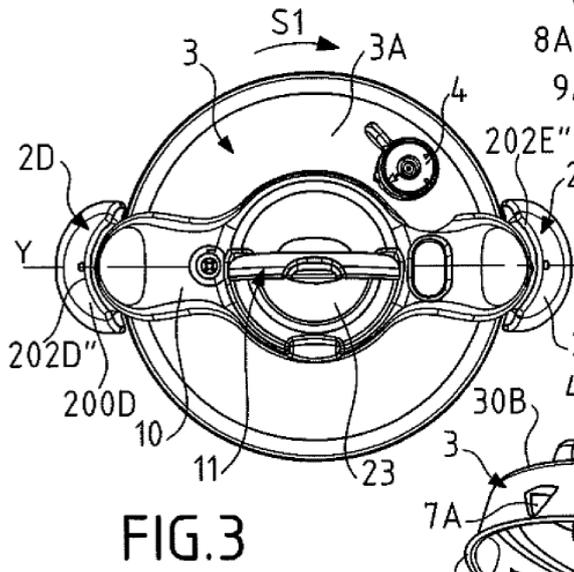
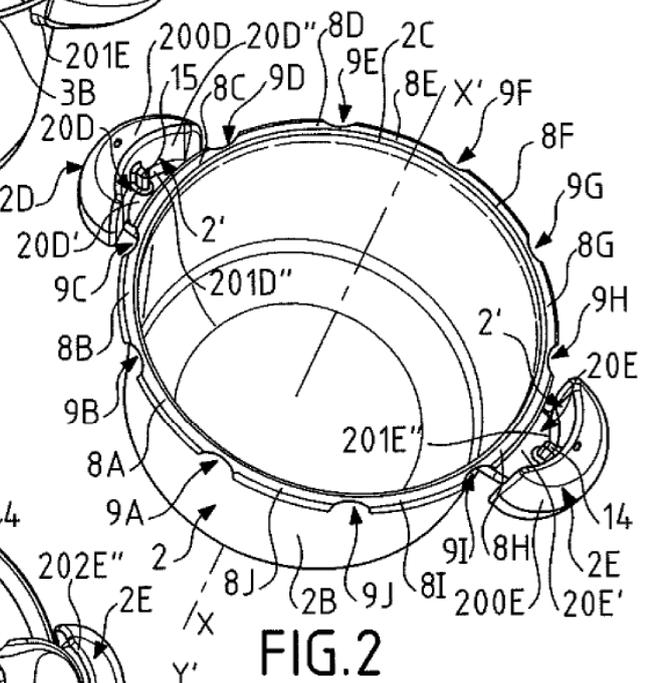
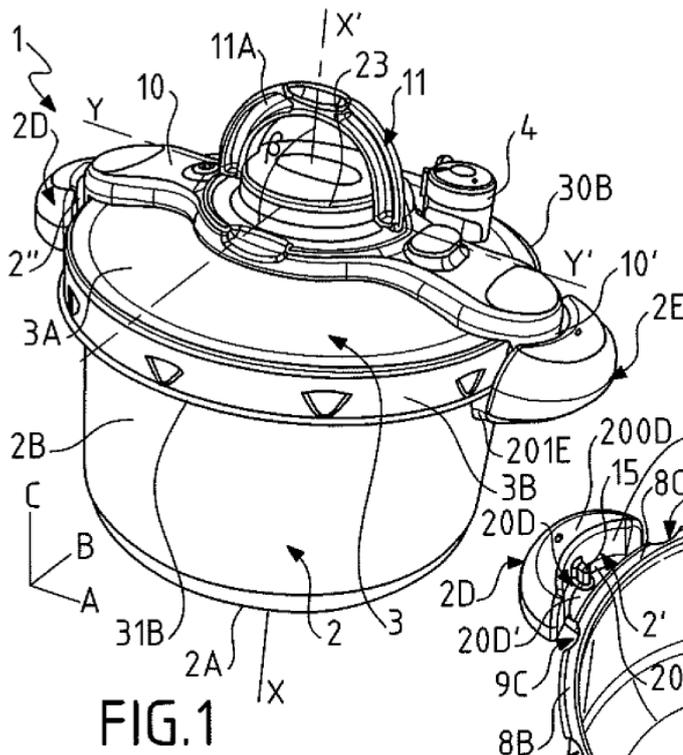
5 11. Aparato de cocinado (1) según una de las reivindicaciones 1 a 10, caracterizado por que dicho subconjunto de tapa incluye asimismo una junta de estanqueidad que se sustenta en la tapa y destinada a ir interpuesta entre la tapa (3) y la cuba (2), estando diseñados dichos subconjunto de tapa (3) y cuba (2) para que, cuando están asociados según dicha segunda disposición, dicho subconjunto de tapa descansa directamente apoyado contra la cuba (2) al objeto de mantener un distanciamiento vertical (H2) entre dichos elementos de guía primero y segundo (10', 10'', 2', 2''), de modo que dicho primer elemento de guía (10', 10'') no ejerce un apoyo vertical sobre dicho  
10 segundo elemento de guía (2', 2'').

12. Aparato de cocinado de alimentos a presión (1) según una de las reivindicaciones 1 a 11, caracterizado por comprender un órgano de mando (11) del sistema de enclavamiento de bayoneta, diseñado para poder ser desplazado manualmente con relación al soporte (10), comprendiendo dicho aparato (1) un dispositivo de transformación de dicho desplazamiento manual del órgano de mando (11) en pivotamiento de la tapa (3) con  
15 relación al soporte (10).

13. Aparato de cocinado de alimentos a presión (1) según las reivindicaciones 2 y 12, caracterizado por que dicho órgano de mando (11) va en montaje pivotante con relación a dicho soporte (10) según un eje radial de pivotamiento (Y-Y') que es perpendicular a dicho eje vertical central (X-X').

14. Aparato de cocinado de alimentos a presión (1) según una de las reivindicaciones 1 a 13, caracterizado por  
20 que dicho subconjunto de tapa es independiente de la cuba (2), de modo que puede ser manipulado y desplazado libremente con independencia de la cuba (2).

15. Aparato de cocinado de alimentos a presión (1) según una de las reivindicaciones 1 a 14, caracterizado por estar diseñado para someterse a una fuente de calentamiento externa, como por ejemplo una placa de cocción.



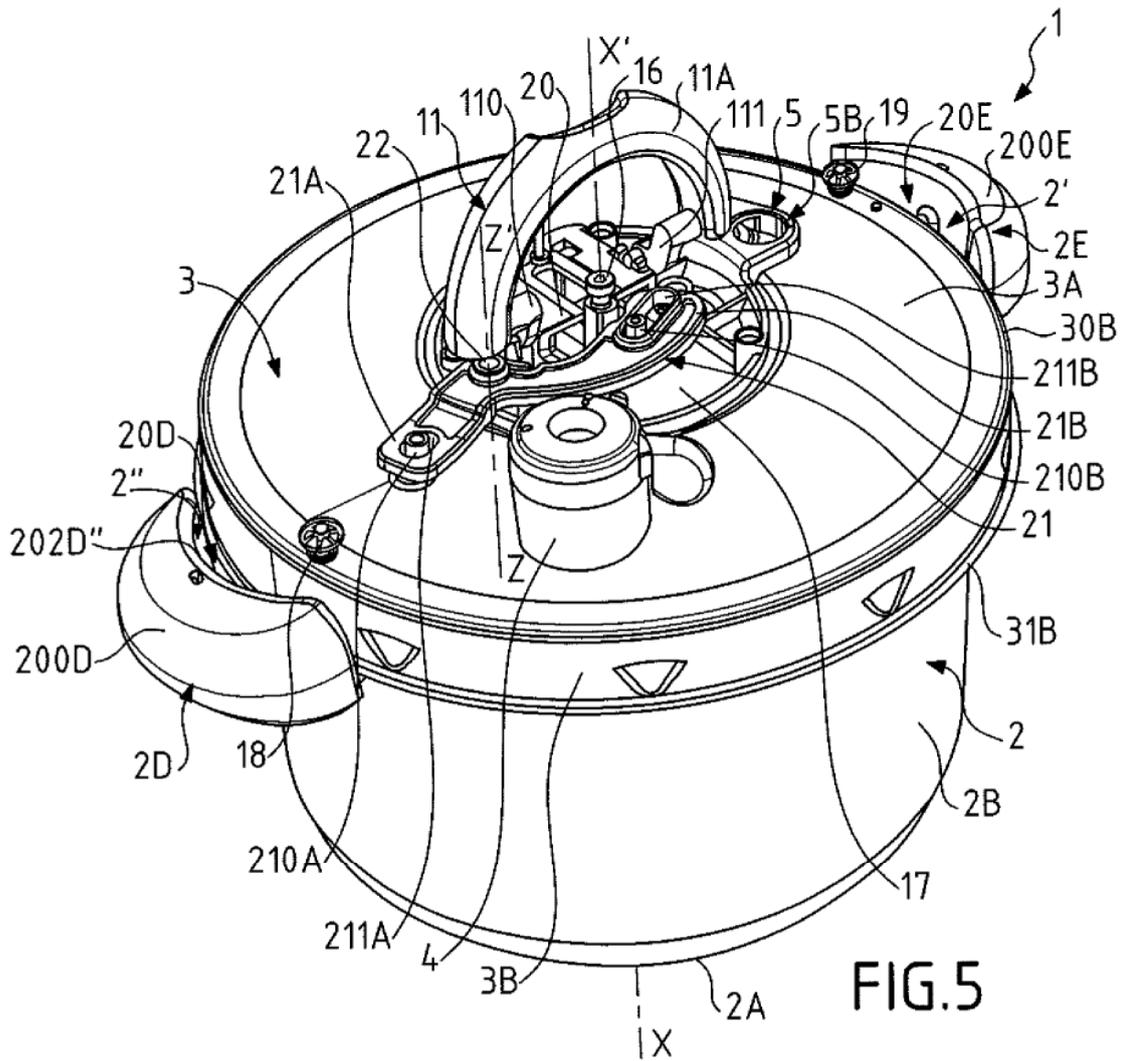


FIG. 5

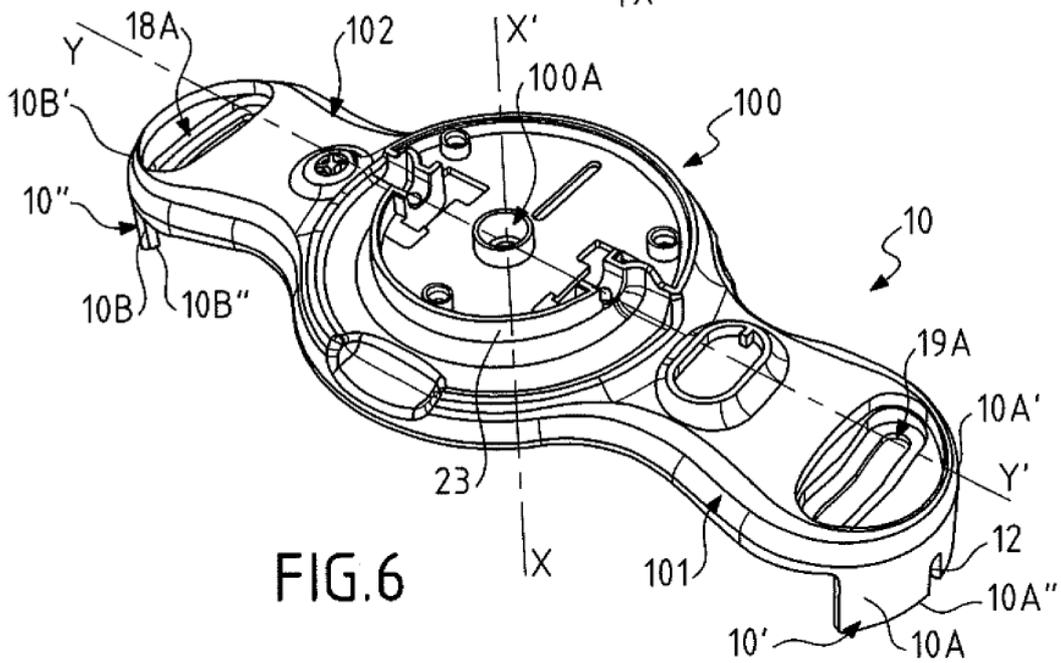


FIG. 6

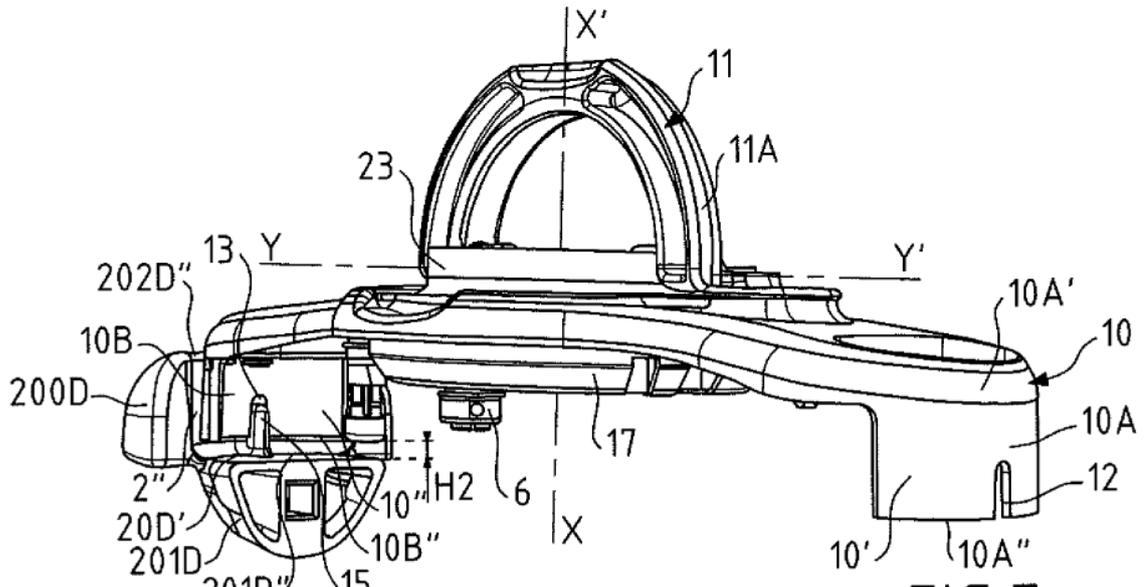


FIG. 7

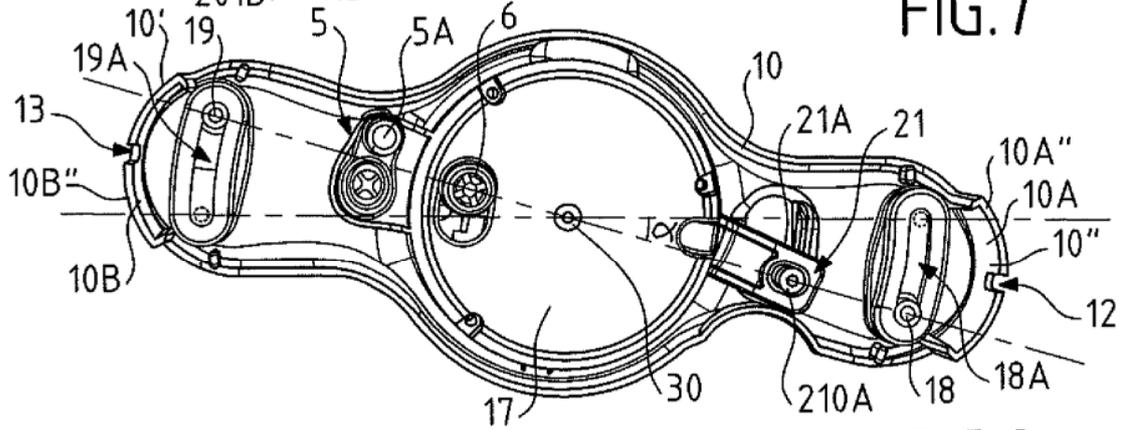


FIG. 8

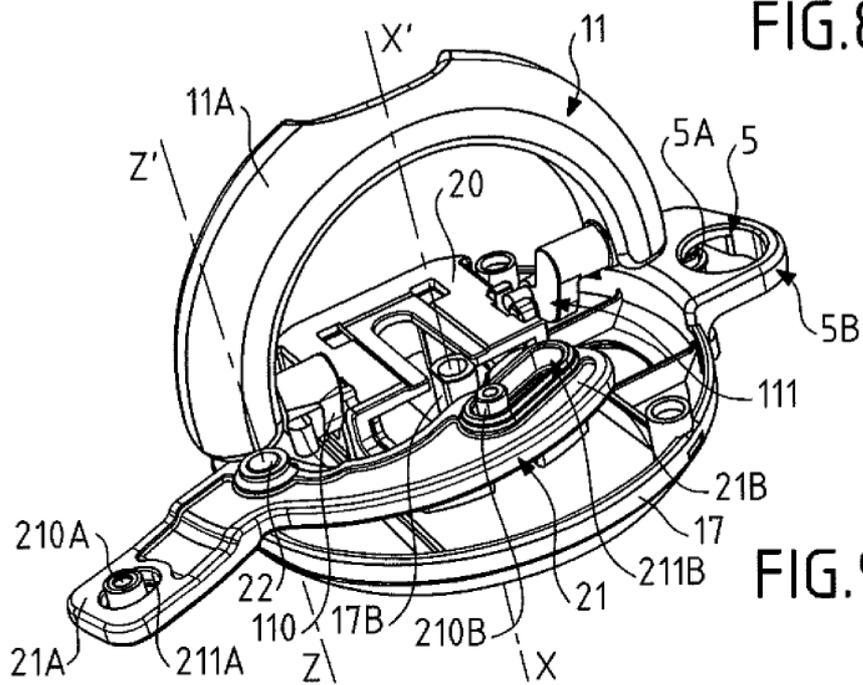


FIG. 9

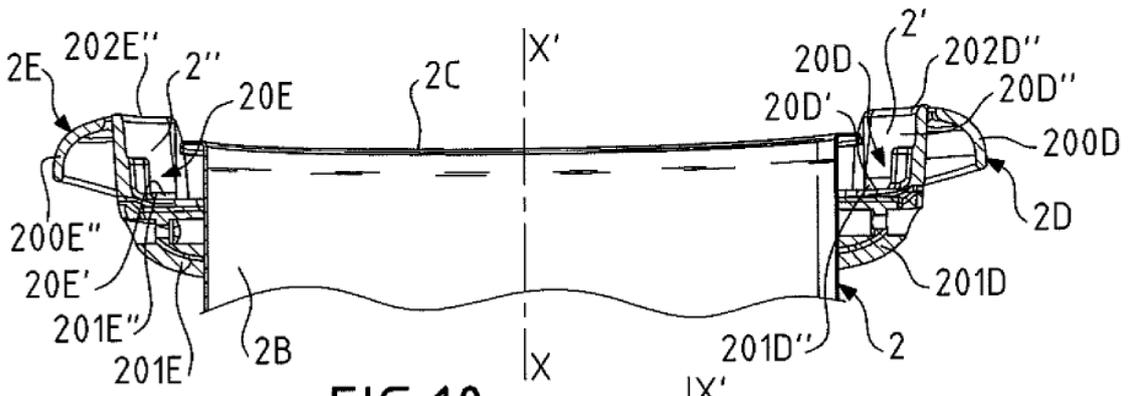


FIG. 10

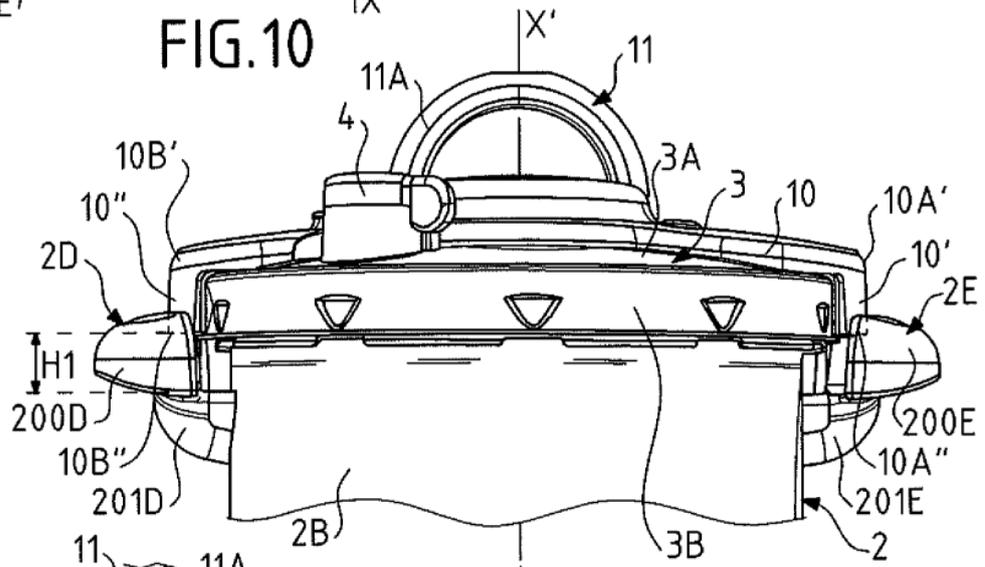


FIG. 11

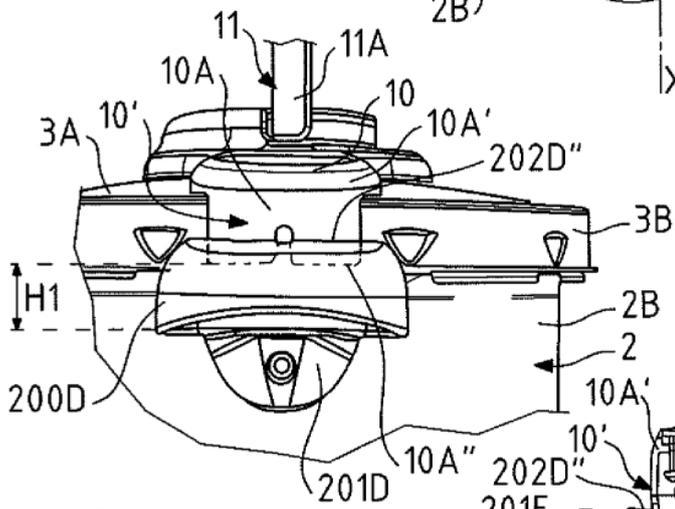


FIG. 12

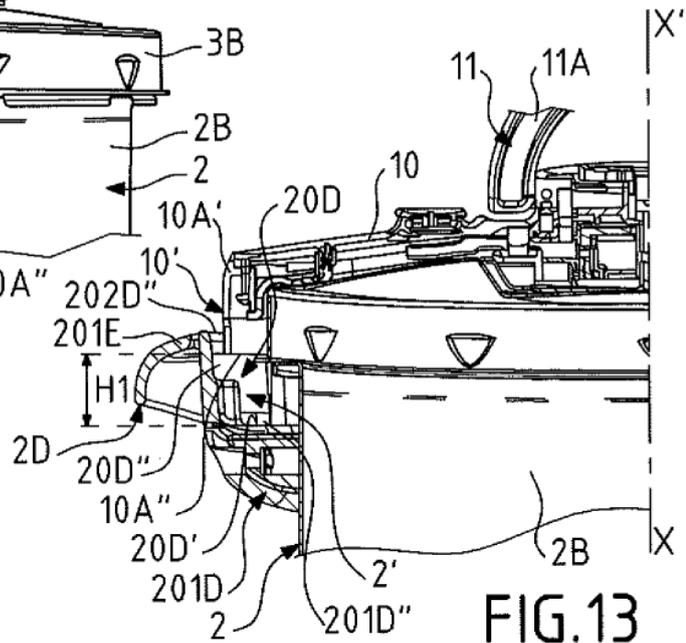


FIG. 13

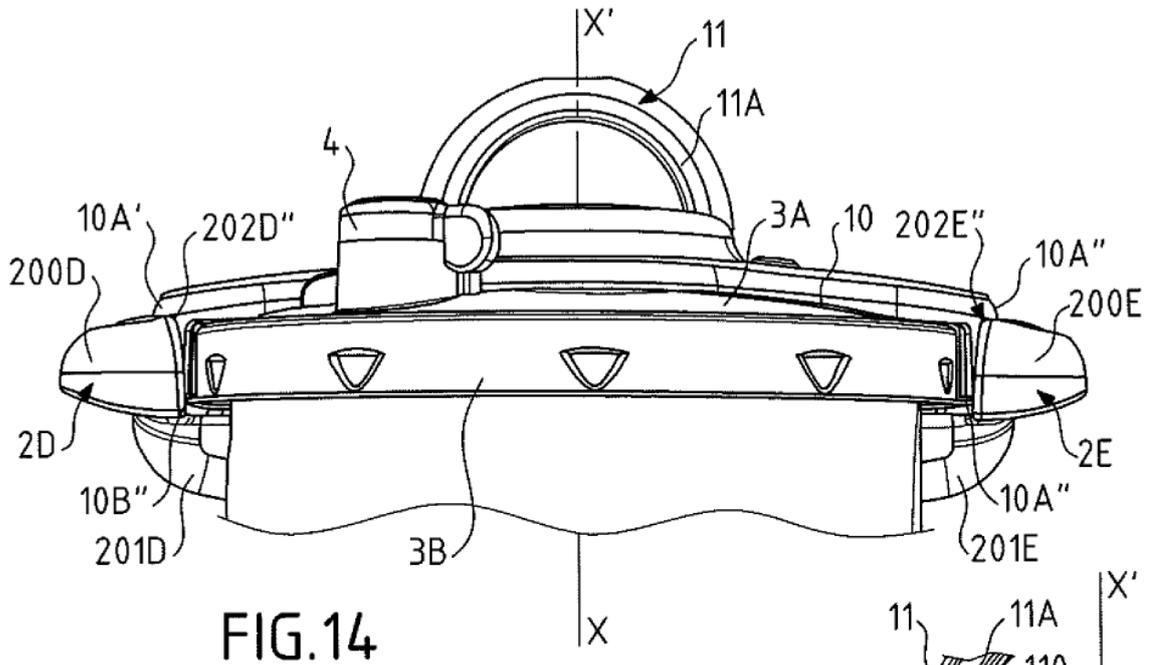


FIG. 14

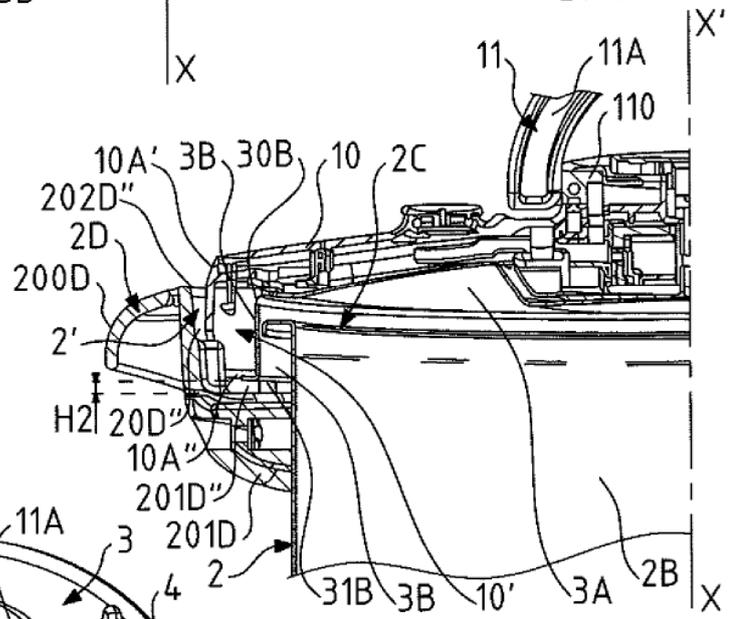


FIG. 15

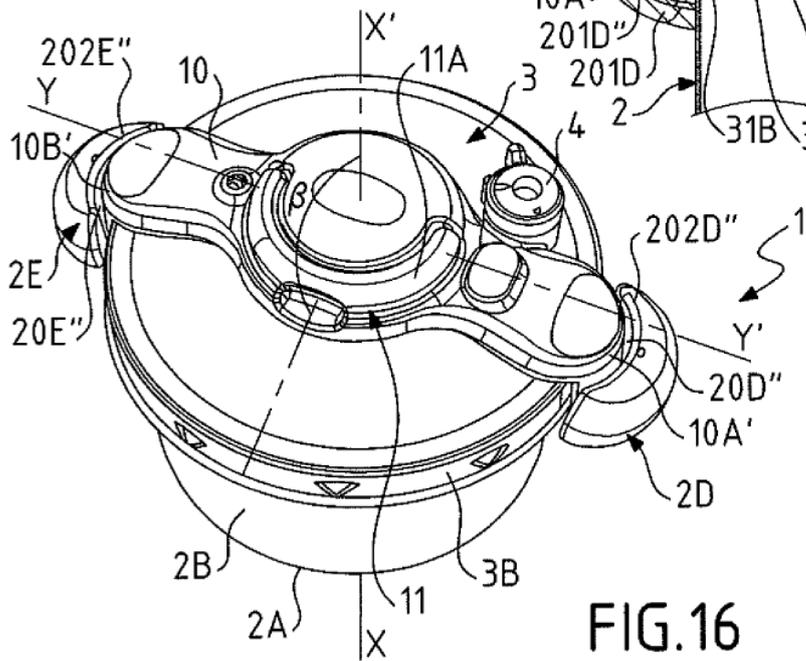


FIG. 16

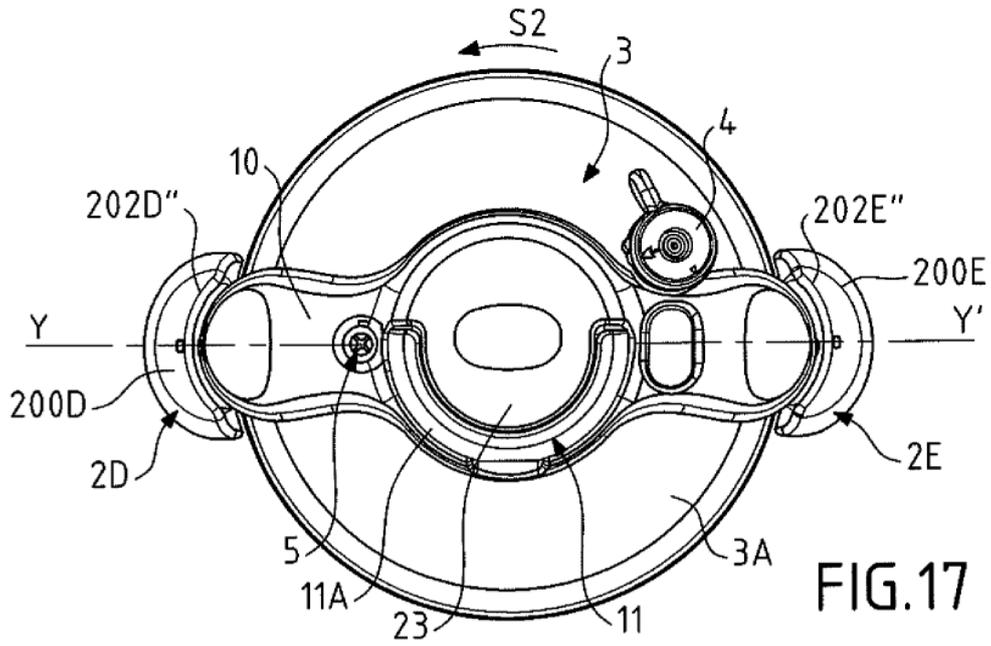


FIG. 17

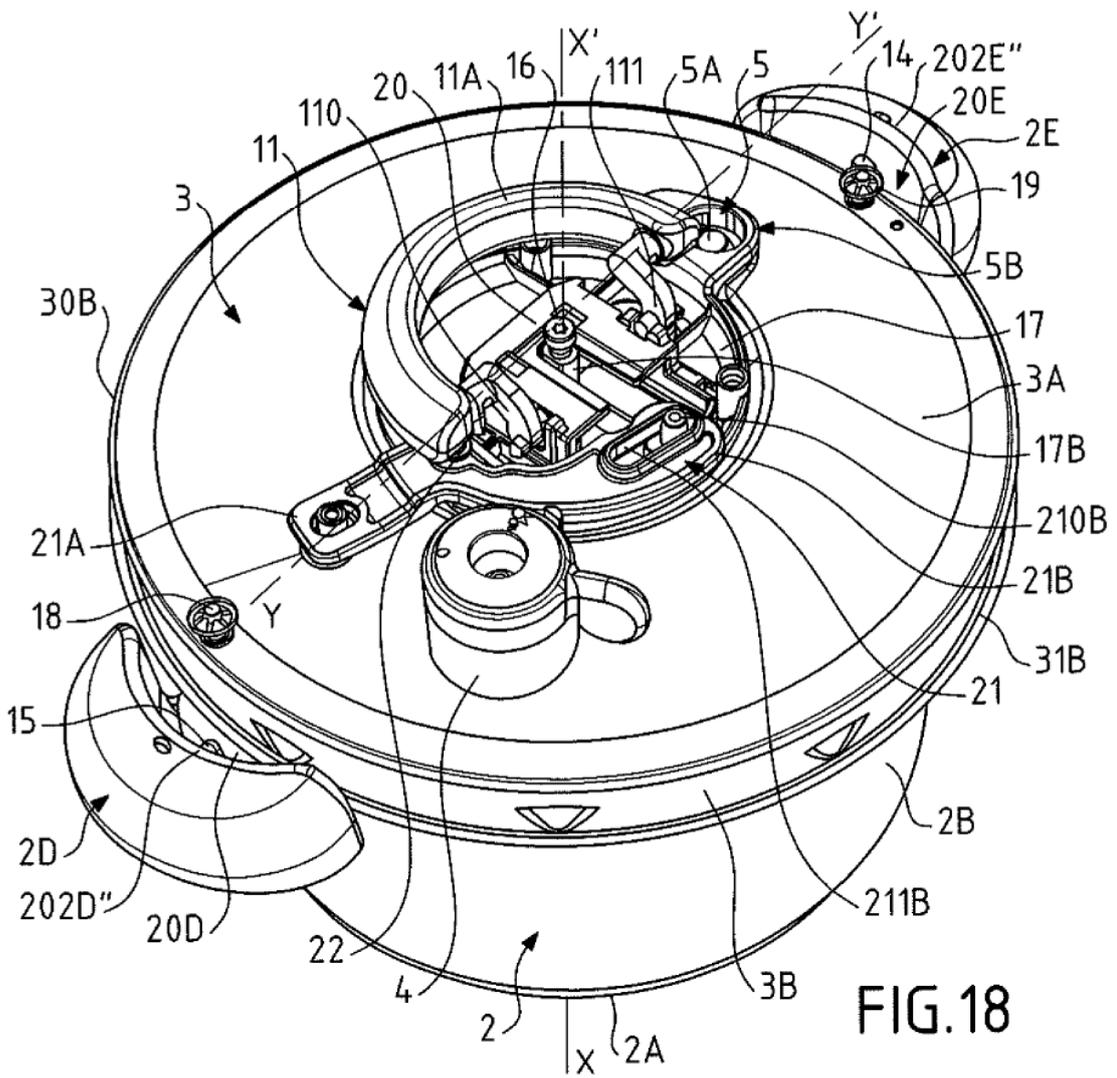


FIG. 18

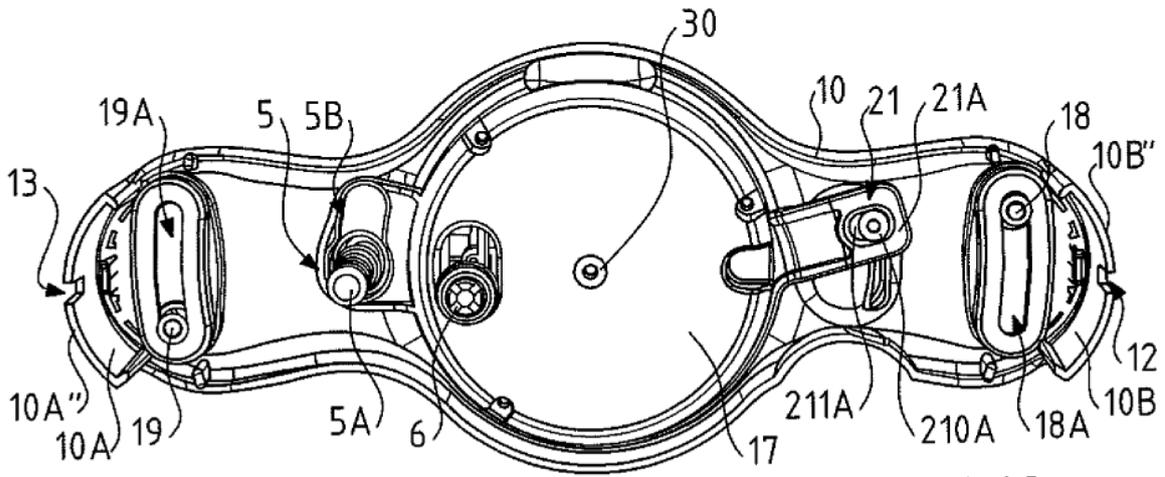


FIG. 19

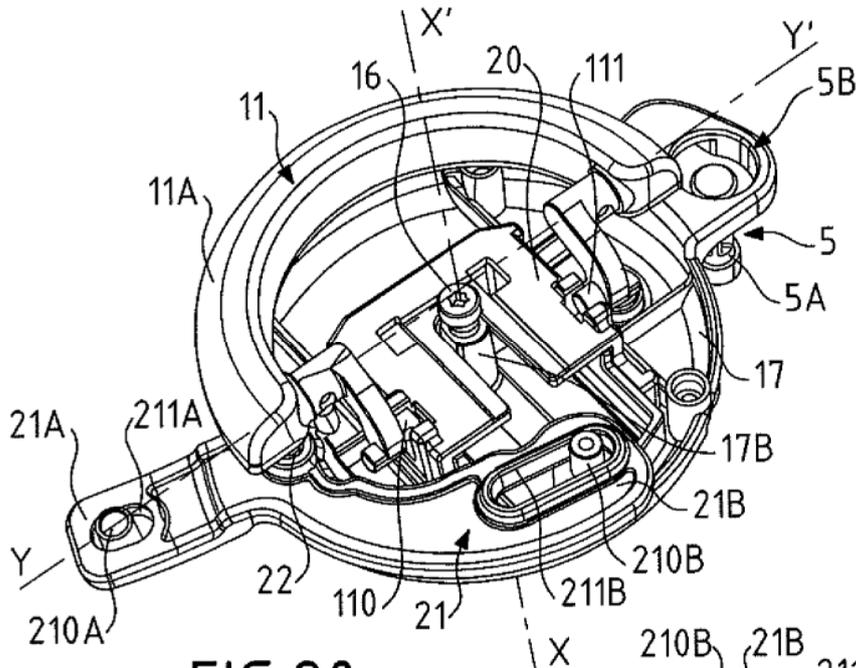


FIG. 20

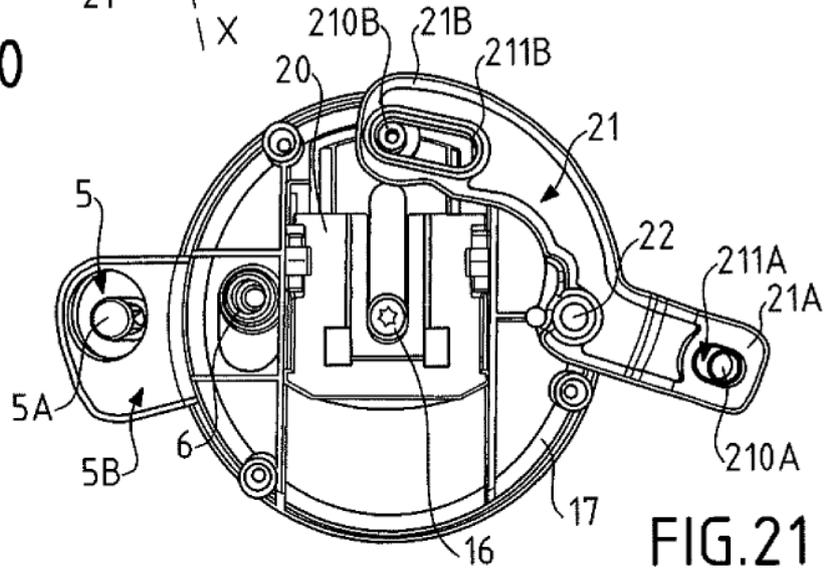


FIG. 21