

(19)  กรมทรัพย์สินทางปัญญา  
กระทรวงพาณิชย์  
เลขที่อนุสิทธิบัตร 12253

(11) เลขที่ประกาศโฆษณา 12253  
(43) วันประกาศโฆษณา 5 มกราคม 2560  
(40) วันออกอนุสิทธิบัตร 5 มกราคม 2560

(12) ประกาศโฆษณาการจดทะเบียนการประดิษฐ์และออกอนุสิทธิบัตร

<p>(21) เลขที่คำขอ 1503002232</p> <p>(22) วันที่ยื่นคำขอ 29 ธันวาคม 2558</p>	<p>(51) สัญลักษณ์จำแนกการประดิษฐ์ระหว่างประเทศ Int.Cl.10 A01K 5/02, F25D 9/00</p>
<p>(31) เลขที่คำขอที่ยื่นครั้งแรก -</p> <p>(32) วันที่ยื่นคำขอครั้งแรก -</p> <p>(33) ประเทศที่ยื่นคำขอครั้งแรก -</p>	<p>(71) ผู้ขอรับสิทธิบัตร บริษัท เจริญโภคภัณฑ์อาหาร จำกัด (มหาชน)</p> <p>(72) ผู้ประดิษฐ์ นายสมพงษ์ อรุณรัตน์ และคณะ</p> <p>(74) ตัวแทน นายพลพล พูลเจริญ เลขที่ 313 อาคาร ซี.พี.ทาวเวอร์ ถนนสีลม แขวงสีลม เขตบางรัก กรุงเทพมหานคร 10500</p>
<p>(54) ชื่อที่แสดงถึงการประดิษฐ์ เครื่องให้อาหารสัตว์น้ำอัตโนมัติ ชนิดลมพา</p> <p>(57) บทสรุปการประดิษฐ์</p> <p>เครื่องให้อาหารสัตว์น้ำอัตโนมัติ ชนิดลมพา มีลักษณะที่ประกอบด้วย โครงสำหรับยึดเหนี่ยว ส่วนบนรองรับถังบรรจุอาหาร ถังบรรจุอาหารดังกล่าวมีลักษณะเป็นทรงกระบอกก้นกรวย ปลายกรวยเชื่อมติดกับ กลไกขับเคลื่อนอาหาร กลไกขับเคลื่อน ได้รับแรงลมที่ทางเข้า จากแหล่งจ่ายลม ทางลมได้ถูกแบ่งเป็น 2 เส้นทาง คือทางลมด้านบน และทางลมด้านล่าง โดยอาศัยโซลินอยด์วาล์ว สองตัว เพื่อบังคับลมเส้นทางด้านบนและล่างตามลำดับ เส้นทางลมทั้งสองจะถูกรวมเข้าด้วยกันอีกครั้งที่ทางลมออก เพื่อนำพาอาหารเข้าสู่บ่อเลี้ยง ผู้ใช้สามารถบรรจุอาหารลงในภาชนะของเครื่องให้อาหารจากขอบบ่อเลี้ยง ให้อาหารสัตว์ได้ในระยะไกล และเป็นวงกว้างเพียงพอ มีอัตราการให้อาหารที่เหมาะสมกับสัตว์น้ำ สามารถใช้กับอาหารที่มีลักษณะเป็นเม็ดขนาดเล็ก จนถึงขนาดใหญ่ ตามขนาดต่างๆ ของอาหารสำเร็จรูปสำหรับฟาร์มเพาะเลี้ยงสัตว์น้ำที่มีจำหน่ายอยู่ในท้องตลาด ทำงานอัตโนมัติตามเวลาที่ตั้งไว้ล่วงหน้า ลักษณะเครื่องออกแบบให้ใช้งานง่าย มีกลไกน้อย ติดตั้งง่าย และต้นทุนการผลิตต่ำ</p>	

## ข้อถ้อยสิทธิ

1. เครื่องให้อาหารสัตว์น้ำอัตโนมัติ ชนิดลมพา ประกอบด้วย โครง(1) สำหรับยึดเหนี่ยว ส่วนบนรองรับถังบรรจุอาหาร(2) ถังบรรจุอาหารดังกล่าวมีลักษณะเป็นทรงกระบอก บริเวณก้นเป็น ทรงกรวย ปลายกรวยเชื่อมติดกับกลไกขับเคลื่อน(3) ด้วยวิธีการของการยึดติดที่สามารถถอดออก ได้ มีลักษณะเฉพาะคือ กลไกขับเคลื่อน ได้รับแรงลมที่ทางเข้า (5) จากแหล่งจ่ายลม ทางลมได้ถูก แบ่งเป็น 2 เส้นทาง คือทางลมด้านบน (6) และทางลมด้านล่าง (7) โดยอาศัยโซลินอยด์วาล์ว(8) และ โซลินอยด์วาล์ว(9) เพื่อบังคับลมเส้นทางด้านบนและล่างตามลำดับ เส้นทางลมทั้งสองจะถูกรวมเข้า ด้วยกันอีกครั้งที่ทางลมออก (10) เพื่อนำพาอาหารเข้าสู่บ่อเลี้ยง

