

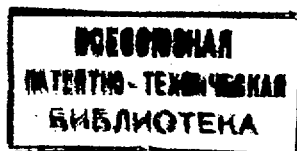


СОЮЗ СОВЕТСКИХ
СОЦИАЛИСТИЧЕСКИХ
РЕСПУБЛИК

(19) **SU** (11) **1696299 A1**

(51)5 В 25 J 15/00

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ
ПО ИЗОБРЕТЕНИЯМ И ОТКРЫТИЯМ
ПРИ ГКНТ СССР



ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ

К АВТОРСКОМУ СВИДЕТЕЛЬСТВУ

1

2

(21) 4459532/08

(22) 12.07.88

(46) 07.12.91. Бюл. № 45

(71) Свердловский инженерно-педагогический институт

(72) С.А.Новосёлов, Г.М.Хачатрян и Л.В.Кроткина

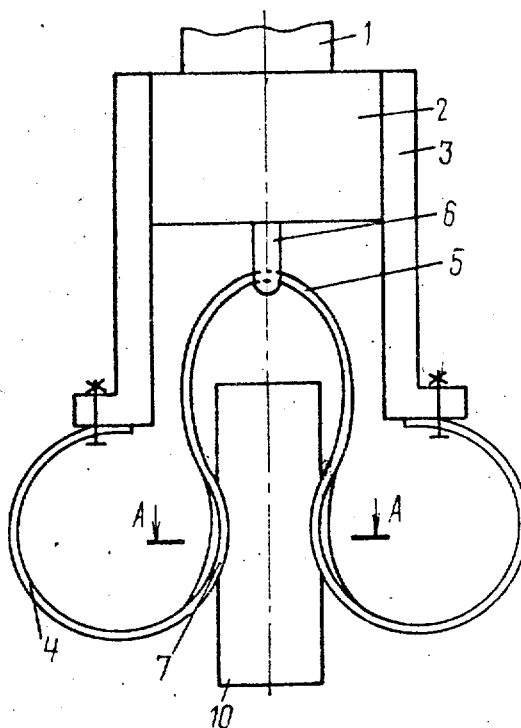
(53) 62-229.72(088.8)

(56) Авторское свидетельство СССР № 571369, кл. В 25 J 15/02, 1975.

(54) ЗАХВАТ ПРОМЫШЛЕННОГО РОБОТА

(57) Изобретение относится к робототехнике. Цель изобретения – повышение надежности в работе. Захват смонтирован на руке

1 промышленного робота, имеющего приводной механизм 2 с неподвижным элементом 3 и упругую ленту 4, соединенную средним перегибом 5 с подвижным элементом – штоком 6 приводного механизма 2. На крайних перегибах 7 ленты 4, являющихся губками захвата, выполнены продольные прорезы. Между губками 7 располагается деталь 10. При захвате детали происходит деформация губок 7 по продольным прорезам, таким образом образуется большее число точек соприкосновения губок 7 с деталью 10, что обеспечивает надежное базирование детали в губках: 2 ил.



Фиг.1

(19) **SU** (11) **1696299 A1**

Изобретение относится к робототехнике.

Цель изобретения – повышение надежности в работе захвата.

На фиг.1 изображен захват, общий вид; на фиг.2 – разрез А-А на фиг.1.

Захват, смонтированный на руке 1 промышленного робота, имеет приводной механизм 2 с неподвижным элементом 3 и упругую гибкую ленту 4, соединенную средним перегибом 5 с подвижным элементом – штоком 6 приводного механизма 2. На крайних перегибах 7 ленты 4, являющихся губками захвата, выполнены продольные прорезы 8, образующие ленточные захватывающие элементы 9. Между губками 7 располагается деталь 10.

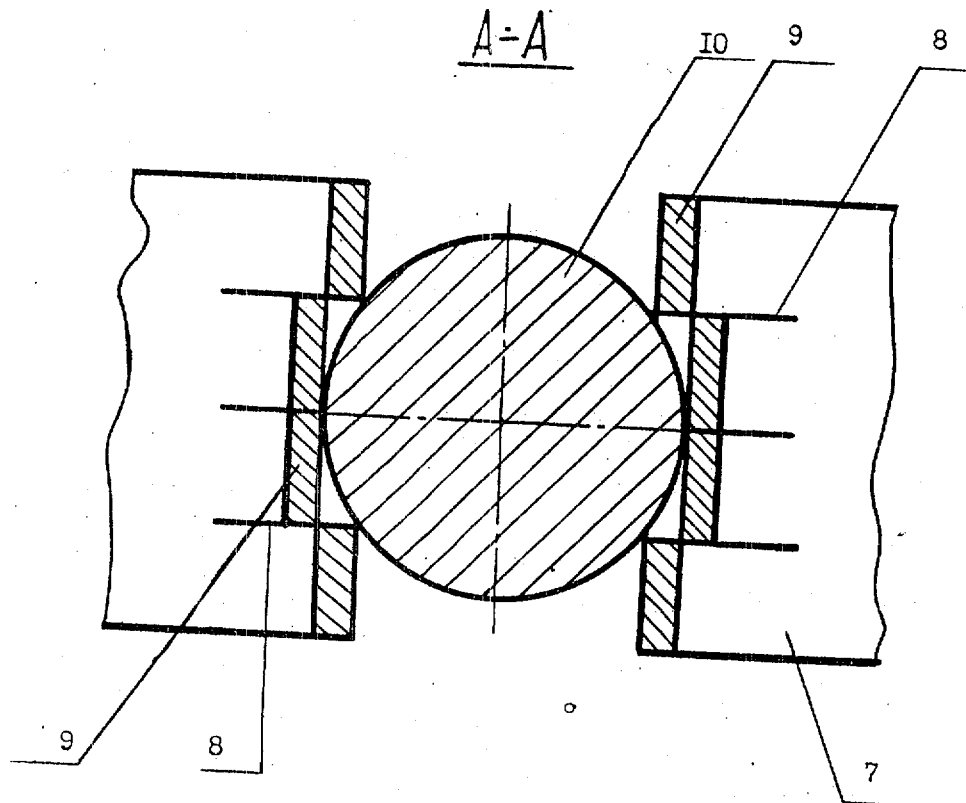
Захват работает следующим образом.

При наличии детали 10 между губками 7 срабатывает приводной механизм 2. При этом шток 6 тянет за собой упругую ленту 4, которая обжимает деталь 10. При этом губки

7 деформируются по прорезам 8 так, что ленточные захватные элементы 9 охватывают деталь и своей поверхностью и кромками образуют большое число точек соприкосновения губок 7 с деталью 10, что обеспечивает надежное базирование детали в губках. Освобождение детали происходит в обратном порядке.

Формула изобретения

Захват промышленного робота, содержащий приводной механизм поступательного действия и губки, выполненные в виде гибкой ленты, концы которой закреплены на неподвижном элементе приводного механизма, а подвижный элемент присоединен к среднему перегибу ленты, причем два крайних перегиба служат губками захвата, отличающийся тем, что, с целью повышения надежности в работе, на крайних перегибах упругой ленты выполнены продольные прорезы.



ФИГ.2

Редактор С. Патрушева

Составитель С. Архипов
Техред М.Моргентал

Корректор М. Демчик

Заказ 4268

Тираж

Подписное

ВНИИПИ Государственного комитета по изобретениям и открытиям при ГКНТ СССР
113035, Москва, Ж-35, Раушская наб., 4/5

Производственно-издательский комбинат "Патент", г. Ужгород, ул.Гагарина, 101