РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ

ПАТЕНТ

НА ПОЛЕЗНУЮ МОДЕЛЬ

№ 105585

МАССАЖНЫЙ РОБОТ

Патентообладатель(ли): ***Государственное образовательное учреждение высшего профессионального образования Московский государственный индустриальный университет (ГОУ МГИУ) (RU)***

Автор(ы): ***см. на обороте***

Заявка № **2011100885**

Приоритет полезной модели **12 января 2011 г.**

Зарегистрировано в Государственном реестре полезных моделей Российской Федерации ***20 июня 2011 г.***

Срок действия патента истекает **12 января 2021 г.**

Руководитель Федеральной службы по интеллектуальной собственности, патентам и товарным знакам

Б.П. Симонов

Автор(ы): ***Головин Вадим Фёдорович (RU), Рачков Михаил Юрьевич (RU)***

РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ

(19) **RU** (11) **105 585** (13) **U1**

(51) МПК
A61H 7/00 (2006.01)

ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ,
ПАТЕНТАМ И ТОВАРНЫМ ЗНАКАМ

(12) ТИТУЛЬНЫЙ ЛИСТ ОПИСАНИЯ ПОЛЕЗНОЙ МОДЕЛИ К ПАТЕНТУ

(21)(22) Заявка: **2011100885/14, 12.01.2011**

(24) Дата начала отсчета срока действия патента:
12.01.2011

Приоритет(ы):
(22) Дата подачи заявки: **12.01.2011**

(45) Опубликовано: **20.06.2011** Бюл. № **17**

Адрес для переписки:
115280, Москва, ул. Автозаводская, 16, Московский государственный индустриальный университет, кафедра 33, д.т.н., проф. М.Ю. Рачкову

(72) Автор(ы):
Головин Вадим Фёдорович (RU),
Рачков Михаил Юрьевич (RU)

(73) Патентообладатель(и):
Государственное образовательное учреждение высшего профессионального образования Московский государственный индустриальный университет (ГОУ МГИУ) (RU)

(54) МАССАЖНЫЙ РОБОТ

(57) Формула полезной модели

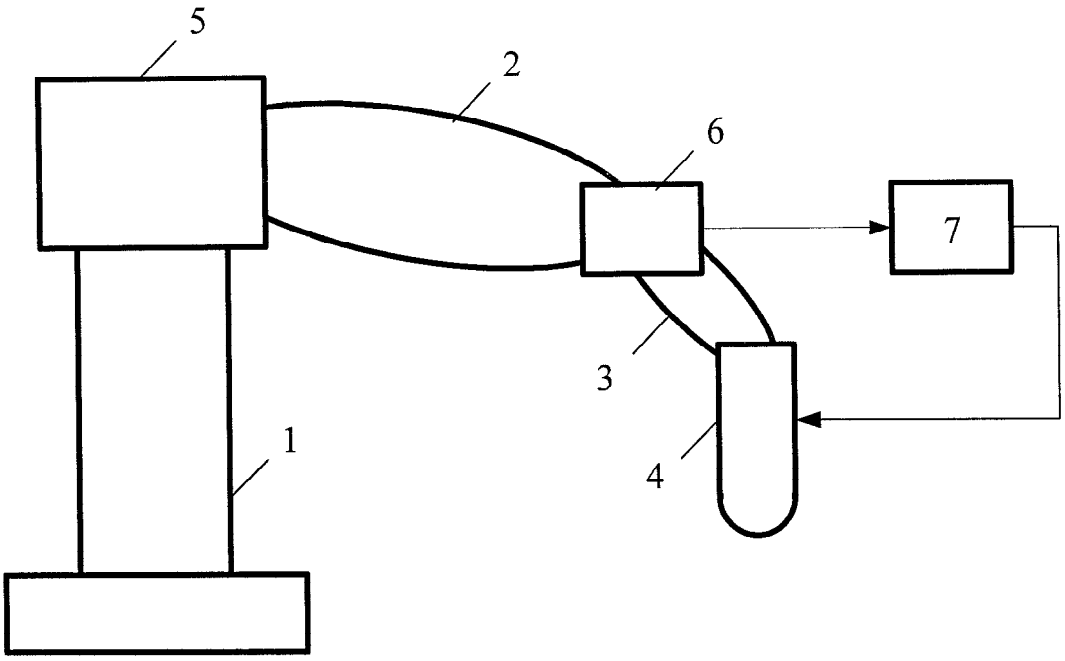
1. Массажный робот, содержащий антропоморфные звенья в виде предплечья и кисти, оснащенной массажным инструментом, а также электромеханические приводы с блоком задания усилия на кисть, отличающийся тем, что в него введен блок регулировки давления, а массажный инструмент выполнен в виде замкнутого объема из упругого материала, при этом выход блока задания усилия на кисть соединен с входом блока регулировки давления, выход которого связан с замкнутым объемом из упругого материала.

2. Массажный робот по п.1, отличающийся тем, что блок регулировки давления выполнен в виде динамического компрессора.

3. Массажный робот по п.1, отличающийся тем, что блок регулировки давления выполнен в виде электропривода, выходное звено которого установлено с возможностью изменения замкнутого объема из упругого материала.

RU 105585 U1

RU 105585 U1



RU 105585 U1