РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ

ПАТЕНТ

НА ПОЛЕЗНУЮ МОДЕЛЬ

№ 105588

БИОУПРАВЛЯЕМЫЙ РОБОТ

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

Автор(ы): ***см. на обороте***

Заявка № **2011100884**

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): ***Архипов Максим Викторович (RU), Журавлев Виталий Валерьевич (RU), Головин Вадим Фёдорович (RU), Рачков Михаил Юрьевич (RU)***

РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ

(19) RU (11) 105 588 (13) U1

(51) МПК
A61H 15/00 (2006.01)

ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ,
ПАТЕНТАМ И ТОВАРНЫМ ЗНАКАМ

(12) ТИТУЛЬНЫЙ ЛИСТ ОПИСАНИЯ ПОЛЕЗНОЙ МОДЕЛИ К ПАТЕНТУ

(21)(22) Заявка: **2011100884/14, 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):
Архипов Максим Викторович (RU),
Журавлев Виталий Валерьевич (RU),
Головин Вадим Фёдорович (RU),
Рачков Михаил Юрьевич (RU)

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

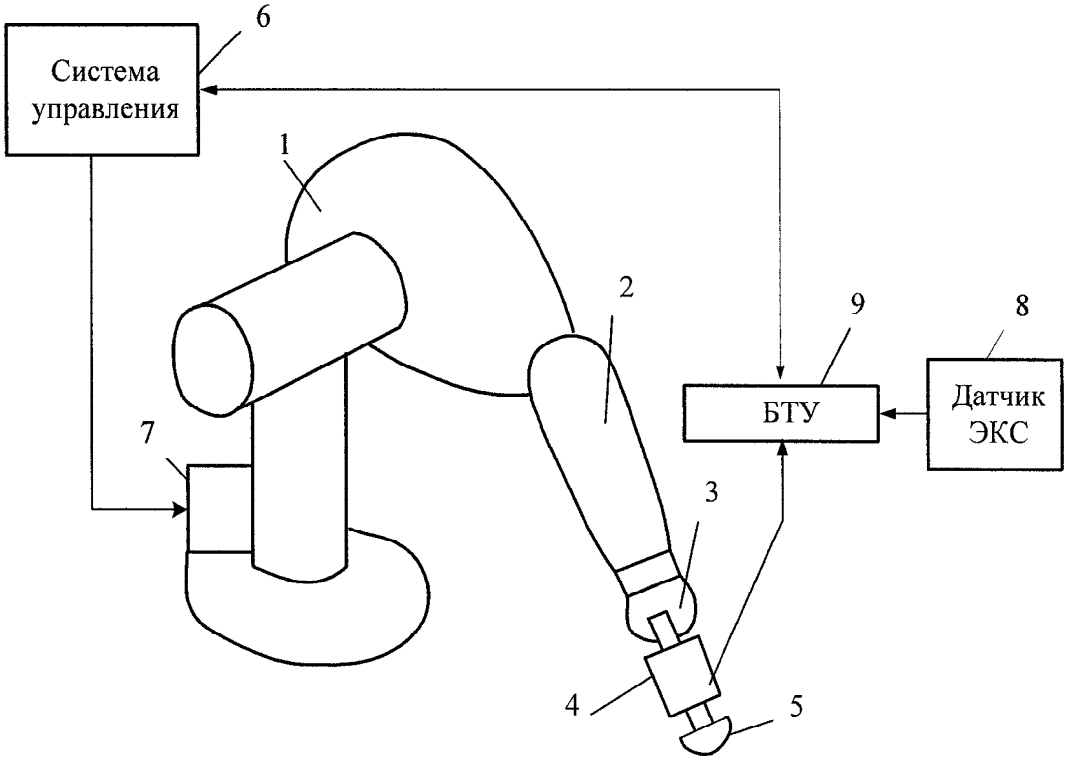
(54) БИОУПРАВЛЯЕМЫЙ РОБОТ

(57) Формула полезной модели

Биоуправляемый робот, содержащий электромеханические приводы и антропоморфные звенья в виде предплечья и кисти, оснащенной датчиком усилия и массажным инструментом, а также систему управления, связанную с электромеханическими приводами и датчиком усилия, отличающийся тем, что в него введен датчик электрокожного сопротивления и блок биотехнического управления, содержащий фильтр низких частот, выход которого связан с первым входом модуля аналого-цифрового преобразователя, замыкатель, выход которого последовательно связан через пиковый детектор и выходной буфер напряжения со вторым входом модуля аналого-цифрового преобразователя, таймер, выход которого соединен с управляющим входом замыкателя, а также модуль ввода-вывода данных и центральный процессор, соединенные с магистралью, с которой связаны выход модуля аналого-цифрового преобразователя и вход таймера, причем вход фильтра низких частот соединен с выходом датчика электрокожного сопротивления, а информационный вход замыкателя соединен с выходом датчика усилия, при этом магистраль связана с системой управления.

RU 105588 U1

RU 105588 U1



RU 105588 U1

RU 105588 U1