РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ

ПАТЕНТ

НА ПОЛЕЗНУЮ МОДЕЛЬ

№ 115205

МАНИПУЛЯТОР С ИЗМЕРИТЕЛЬНЫМ МАССАЖНЫМ УСТРОЙСТВОМ

Патентообладатель(ли): ***Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего профессионального образования "Московский государственный индустриальный университет" (RU)***

Автор(ы): ***см. на обороте***

Заявка № **2011140267**

Приоритет полезной модели **05 октября 2011 г.**

Зарегистрировано в Государственном реестре полезных моделей Российской Федерации ***27 апреля 2012 г.***

Срок действия патента истекает **05 октября 2021 г.**

Руководитель Федеральной службы по интеллектуальной собственности

Б.П. Симонов

РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ

(19) RU (11) 115205 (13) U1

(51) МПК
A61H7/00 (2006.01)

ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ,
ПАТЕНТАМ И ТОВАРНЫМ ЗНАКАМ

(12) ПАТЕНТ НА ПОЛЕЗНУЮ МОДЕЛЬ

Статус: по данным на 17.12.2012 - действует
Пошлина: учтена за 2 год с 06.10.2012 по 05.10.2013

(21), (22) Заявка: **2011140267/14, 05.10.2011**

(24) Дата начала отсчета срока действия патента:
05.10.2011

Приоритет(ы):
(22) Дата подачи заявки: **05.10.2011**

(45) Опубликовано: **27.04.2012**

Адрес для переписки:
115280, Москва, ул. Автозаводская, 16, ФГБОУ ВПО "МГИУ", Н.В. Учеваткиной

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

(73) Патентообладатель(и):
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего профессионального образования "Московский государственный индустриальный университет" (RU)

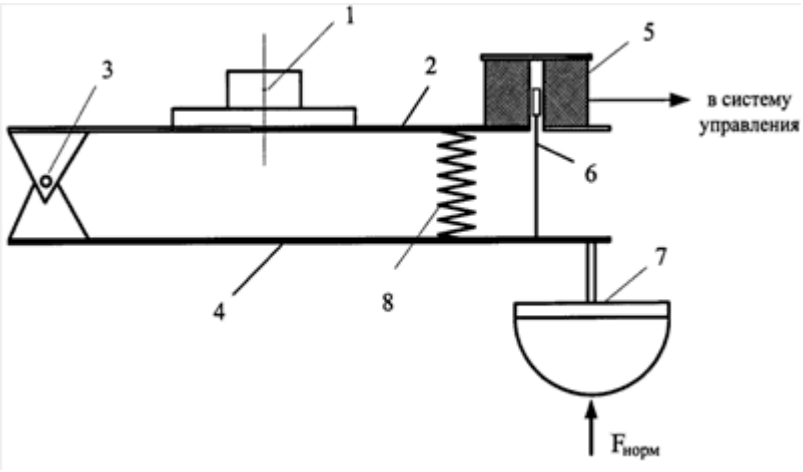
(54) МАНИПУЛЯТОР С ИЗМЕРИТЕЛЬНЫМ МАССАЖНЫМ УСТРОЙСТВОМ

Формула полезной модели

1. Манипулятор с измерительным массажным устройством, содержащий систему управления электромеханическими приводами звеньев манипулятора, при этом конечное звено оснащено массажным инструментом с датчиком усилия, отличающийся тем, что датчик усилия установлен между конечным звеном и массажным инструментом, а выход датчика усилия связан с системой управления.

2. Манипулятор с измерительным массажным устройством по п.1, отличающийся тем, что датчик усилия выполнен в виде двух связанных осевым шарниром с одного края кронштейнов, первый из которых жестко соединен с конечным звеном, а второй - с массажным инструментом, при этом чувствительный элемент датчика усилия выполнен в виде индуктивной катушки, закрепленной на другом крае первого кронштейна, и ферромагнитного сердечника, закрепленного на втором кронштейне с возможностью перемещения внутри индуктивной катушки от нормальной составляющей массажного усилия, а также упругого элемента, установленного между кронштейнами.

3. Манипулятор с измерительным массажным устройством по пп.1 и 2, отличающийся тем, что шарнир выполнен шаровым, а на первом кронштейне установлена вторая индуктивная катушка, перпендикулярно первой индуктивной катушке, при этом на втором кронштейне закреплен второй ферромагнитный сердечник с возможностью перемещения внутри второй индуктивной катушки от тангенциальной составляющей массажного усилия.


1
2
3
4
5
6
7
8
в систему управления
$F_{норм}$