РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ

ПАТЕНТ

НА ПОЛЕЗНУЮ МОДЕЛЬ

№ 115206

РОБОТ ДЛЯ ШЛЕЙФ-МАССАЖА

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

Автор(ы): ***см. на обороте***

Заявка № **2011140268**

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) **115206** (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: **2011140268/14, 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)

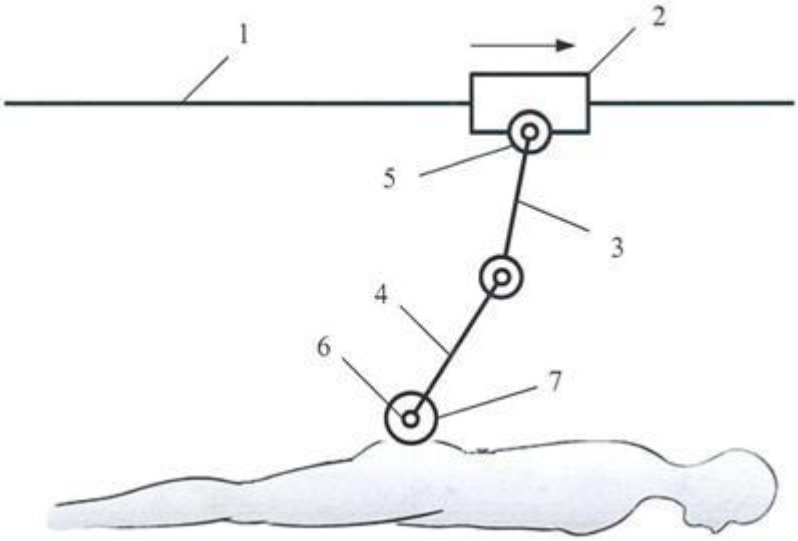
(54) РОБОТ ДЛЯ ШЛЕЙФ-МАССАЖА

Формула полезной модели

1. Робот для шлейф-массажа, содержащий манипулятор в виде каркасной конструкции с направляющей штангой для каретки шлейф-массажного элемента с наконечником, закрепленной с возможностью автоматического возвратно-поступательного сканирования поверхности массажа с заданной скоростью, отличающийся тем, что шлейф-массажный элемент выполнен двухзвенным.

2. Робот для шлейф-массажа по п.1, отличающийся тем, что первое звено шлейф-массажного элемента соединено с кареткой и со вторым звеном шарнирами, а наконечник выполнен в виде шара с изменяемой массой.

3. Робот для шлейф-массажа по п.1, отличающийся тем, что первое звено шлейф-массажного элемента выполнено в виде корпуса двигателя линейного перемещения, жестко соединенного с кареткой, а второе звено представляет собой выходной вал двигателя, при этом наконечник выполнен упругим и с обратной связью, состоящей из датчика усилия, установленного на его рабочей поверхности, и устройства сравнения с задатчиком, причем выход датчика соединен с первым входом устройства сравнения, второй вход которого соединен с задатчиком усилия, а выход связан с управляющим входом двигателя.


1
2
5
3
4
6
7