

Patentschrift

(12)

(48) Ausgabetag der Berichtigung: 2007-02-15

(21) Anmeldenummer: A 661/2005 (51) Int. Cl.⁸: **B25J 17/00** (2006.01)

(22) Anmeldetag: 2005-04-20

(43) Veröffentlicht am: 2006-08-15

(56) Entgegenhaltungen:
US 2002/0161481A1 US 4911033A1

(73) Patentanmelder:
EHRENLEITNER FRANZ
A-4905 THOMASROITH (AT)

(54) HAND BZW. FINGER FÜR EINEN ROBOTER

(57) Die Erfindung bezieht sich auf eine Hand bzw. Finger für einen Roboter, mit zumindest zwei miteinander gelenkig verbundenen Abschnitten.

Um die Abschnitte um wesentlich größere Winkel knicken zu können und ausreichend Raum für Medienleitungen zu schaffen, stehen die beiden Abschnitte mittels eines Führungsteils (16), mit dem sie um zueinander parallele Achsen verschwenkbar verbunden sind, und mittels einer Drehsynchronisierung (13, 14) in Verbindung zueinander.

