

B 25 J

Ans.nr.: 4036/83

Indleveret: 06 sep 1983

Løbedag: 06 sep 1983

Alm. tilgængelig: 29 mar 1984

Prioritet: 28 sep 1982 NO 823260

OLE *MOLAUG; Bryne, NO.

Opfinder: Samme.

Fuldmægtig: Larsen & Birkeholm A/S Skandinaviske Patentbureau

Bøjelig robotarm

S A M M E N D R A G

4036-83

En bøjelig robotarm bestående af et antal indbyrdes forbundne stive led (5, 6, 7, 8), der er hægtet ind i hinanden som kædeled, hvor leddene (5, 7), der er hægtet ind i et og samme mellemliggende led (6), er drejeligt forbundet ved sine indbyrdes tilstødende yderender, mens den bøjelige robotarms indre endeled (5) er drejeligt lejret (1) i forhold til en bagved liggende robotdel (14) med fremspringende drivaksel (13) til drejning af den bøjelige robotarm om egen akse, samt indrettet til at drives af en drivanordning (16, 17, 18) i styret udsving omkring nævnte lejring (1), samtidig med at den indre yderende af det nærmest følgende led (6), der er hægtet ind i nævnte endeled (5), er svingbart forbundet med drivakslen (13) til overføring af tilsvarende udsving til efterfølgende led (7, 8,). Den drejelige forbindelse mellem to ledes (5, 7) henholdsvis (6, 8) indbyrdes tilstødende yderender udgøres af en tap

(10), som er fastholdt i det enes leds (7) henholdsvis (8) yderende, og som passer ind i et hul i en kugle (11), der er bevægeligt monteret i et leje (12), der er fastgjort i den nærmeste ende af det tilstødende led (5) henholdsvis (6). Den svingbare forbindelse mellem drivakselen (13) og det næsttinderste led (6) er oprettet på samme måde.

Derved opnås, at en robotarm, der består af sammenkoblet universalled, får en større kontaktflade ved hvert led, og dermed en større slidstyrke, idet også bærer-
evnen i sammenkoblingen er væsentligt større end ved tidligere kendte robotarme. Hvert af armens led har en jævn og rykfri gang, og der stilles ikke store krav til monteringsnøjagtighed ved fremstilling af armen.

Fig. 1

4036-83

