

PŘIHLÁŠKA VYNÁLEZU

zveřejněná podle § 31 zákona č. 527/1990 Sb.

(21) Číslo dokumentu:

2006-116

(13) Druh dokumentu: **A3**

(51) Int. Cl.:

A47G 23/08

(2006.01)

(19)
ČESKÁ
REPUBLIKA



ÚŘAD
PRŮMYSLOVÉHO
VLASTNICTVÍ

(22) Přihlášeno: **22.02.2006**

(40) Datum zveřejnění přihlášky vynálezu: **29.08.2007**
(Věstník č. 35/2007)

(71) Přihlašovatel:

Fialka Jindřich, Kolín II, CZ

(72) Původce:

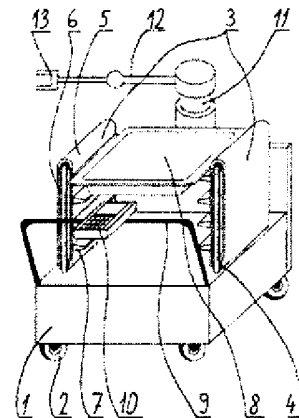
Fialka Jindřich, Kolín II, CZ

(54) Název přihlášky vynálezu:

Obslužný robot

(57) Anotace:

Obslužný robot, na rozvoz stravy, její servírování a následný svoz použitého nádobí tvořený strojovou skříní (1), k jejíž spodní straně je připevněn podvozek (2), přičemž k horní části strojové skříně (1) jsou připevněny na každém jejím boku jeden, tedy celkem dva zrcadlově postavené, vzájemně synchronizované, páternosterové výtahy (3), kdy na každém z těchto páternosterových výtahů (3) jsou ve vodorovné poloze v ložiscích uchyceny dva rýhované válce (4), jeden v horní a druhý v dolní části páternosterového výtahu (3), přes tyto dva rýhované válce (4) je upnut oboustranný pás (5), který je zevnitř opatřen unášecími ozuby (6) a současně je zvenčí, přibližně na čtyřiceti procentech své délky opatřen nosnými ozuby (7), přičemž na dovnitř otočené, protilehlé, nosné ozuby (7) páternosterových výtahů (3) jsou ve vodorovné poloze volně uloženy jídelní podnosy (8), současně je ke strojové skříně (1) zezadu připevněno manipulační madlo (9), opatřené počítačovou jednotkou (10), která se skládá z klávesnice, displeje a průhledné ochranné membrány, přičemž k přední stěně strojové skříně (1) je připevněn nejméně jeden manipulační sloup (11), na jehož horním konci je připevněno manipulační rameno (12), na jehož volném konci je připevněn úchopný systém (13).



- 1 -

Obslužný robot

Oblast techniky

Vynález se týká obslužného robota na rozvoz stravy, její servírování a následný odvoz použitého nádobí.

Dosavadní stav techniky

Dosud jsou známy průmyslové roboty jiných konstrukcí a jiného pracovního zaměření.

Podstata vynálezu

Uvedené nedostatky do značné míry odstraňuje obslužný robot, jehož podstata spočívá v tom, že je tvořen strojovou skříní, k jejíž spodní straně je připevněn podvozek, přičemž k horní části strojové skříně jsou připevněny na každém jejím boku jeden, tedy celkem dva zrcadlově postavené, vzájemně synchronizované, páternosterové výtahy, kdy na každém z těchto páternosterových výtahů jsou ve vodorovné poloze v ložiscích uchyceny dva rýhované válce, jeden v horní a druhý v dolní části páternosterového výtahu, přes tyto dva rýhované válce je nupnut oboustranný pás, který je zevnitř opatřen unášecími ozuby a současně je zvenčí, přibližně na čtyřiceti procentech své délky opatřen nosnými ozuby, přičemž na dovnitř otočené, protilehlé, nosné ozuby páternosterových výtahů jsou ve vodorovné poloze volně uloženy jídelní podnosy, současně je ke strojové skříní zezadu připevněno manipulační madlo, opatřené počítačovou jednotkou, která se skládá z klávesnice, displeje a průhledné ochranné membrány, přičemž k přední stěně strojové skříně je připevněn nejméně jeden manipulátorový sloup, na jehož horním konci je připevněno manipulátorové rameno, na jehož volném konci je připevněn úchopný systém.

Přehled obrázků na výkresech

Vynález bude blíže osvětlen pomocí výkresů, na kterých znázorňuje obr.1 obslužný robot s jedním manipulátorovým sloupem, jedním manipulátorovým ramenem a jedním úchopným systémem, obr.2 obslužný robot s dvěma manipulátorovými sloupy, dvěma manipulátorovými rameny a dvěma úchopnými systémy.

Příklady provedení vynálezu

Zařízení podle obr. 1 sestává ze strojové skříně 1, k jejíž spodní straně je připevněn podvozek 2, přičemž k horní části strojové skříně 1 jsou připevněny na každém jejím boku jeden, tedy celkem dva zrcadlově postavené, vzájemně synchronizované, páternosterové výtahy 3, kdy na každém z těchto páternosterových výtahů 3 jsou ve vodorovné poloze v ložiscích uchyceny dva rýhované válce 4, jeden v horní a druhý v dolní části páternosterového výtahu 3, přes tyto dva rýhované válce 4 je nupnut

oboustranný pás 5, který je zevnitř opatřen unášecími ozuby 6 a současně je zvenčí, přibližně na čtyřiceti procentech své délky opatřen nosnými ozuby 7, přičemž na dovnitř otočené, protilehlé, nosné ozuby 7 páternosterových výtahů 3 jsou ve vodorovné poloze volně uloženy jídelní podnosy 8, současně je ke strojové skříni 1 zezadu připevněno manipulační madlo 9, opatřené počítačovou jednotkou 10, která se skládá z klávesnice, displeje a průhledné ochranné membrány, přičemž k přední stěně strojové skříni 1 je připevněn jeden manipulátorový sloup 11, na jehož horním konci je připevněno manipulátorové rameno 12, na jehož volném konci je připevněn úchopný systém 13.

Zařízení podle obr. 2 sestává ze strojové skříni 1, k jejíž spodní straně je připevněn podvozek 2, přičemž k horní části strojové skříni 1 jsou připevněny na každém jejím boku jeden, tedy celkem dva zrcadlově postavené, vzájemně synchronizované, páternosterové výtahy 3, kdy na každém z těchto páternosterových výtahů 3 jsou ve vodorovné poloze v ložiscích uchyceny dva rýhované válce 4, jeden v horní a druhý v dolní části páternosterového výtahu 3, přes tyto dva rýhované válce 4 je nupnut oboustranný pás 5, který je zevnitř opatřen unášecími ozuby 6 a současně je zvenčí, přibližně na čtyřiceti procentech své délky opatřen nosnými ozuby 7, přičemž na dovnitř otočené, protilehlé, nosné ozuby 7 páternosterových výtahů 3 jsou ve vodorovné poloze volně uloženy jídelní podnosy 8, současně je ke strojové skříni 1 zezadu připevněno manipulační madlo 9, opatřené počítačovou jednotkou 10, která se skládá z klávesnice, displeje a průhledné ochranné membrány, přičemž k přední stěně strojové skříni 1 jsou připevněny dva manipulátorové sloupy 11, kdy na horním konci každého z nich je připevněno manipulátorové rameno 12, na jehož volném konci je připevněn úchopný systém 13.

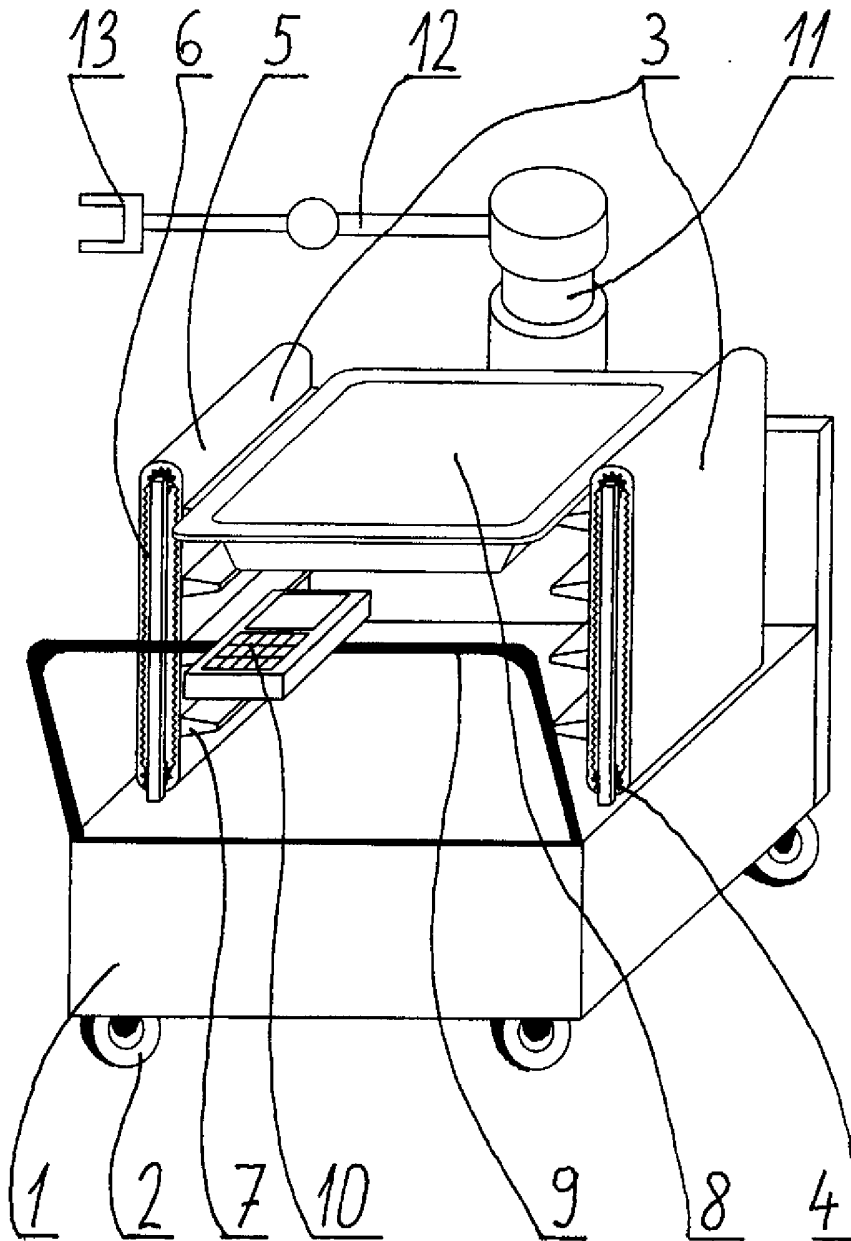
Průmyslová využitelnost

Zařízení podle vynálezu lze využít všude tam, kde dochází k rozvozu stravy, jejímu servírování a následnému svozu použitého nádobí.

NÁROKY NA OCHRANU

1. Obslužný robot, **v y z n a ě u j í c í s e t í m**, že je tvořen strojovou skříní (1), k jejíž spodní straně je připevněn podvozek (2), přičemž k horní části strojové skříně (1) jsou připevněny na každém jejím boku jeden, tedy celkem dva zrcadlově postavené, vzájemně synchronizované, páternosterové výtahy (3), kdy na každém z těchto páternosterových výtahů (3) jsou ve vodorovné poloze v ložiscích uchyceny dva rýhované válce (4), jeden v horní a druhý v dolní části páternosterového výtahu (3), přes tyto dva rýhované válce (4) je nupnut oboustranný pás (5), který je zevnitř opatřen unášecími ozuby (6) a současně je zvenčí, přibližně na čtyřiceti procentech své délky opatřen nosnými ozuby (7), přičemž na dovnitř otočené, protilehlé, nosné ozuby (7) páternosterových výtahů (3) jsou ve vodorovné poloze volně uloženy jídelní podnosy (8), současně je ke strojové skříní (1) zezadu připevněno manipulační madlo (9), opatřené počítačovou jednotkou (10), která se skládá z klávesnice, displeje a průhledné ochranné membrány, přičemž k přední stěně strojové skříně (1) je připevněn nejméně jeden manipulátorový sloup (11), na jehož horním konci je připevněno manipulátorové rameno (12), na jehož volném konci je připevněn úchopný systém (13).

obr. 1



obr. 2

