



Государственный комитет
СССР
по делам изобретений
и открытий

О П И С А Н И Е ИЗОБРЕТЕНИЯ

К АВТОРСКОМУ СВИДЕТЕЛЬСТВУ

(11) 965764

(61) Дополнительное к авт. свид-ву № 440249

(22) Заявлено 12.11.80 (21) 3006451/25-08

с присоединением заявки № -

(23) Приоритет -

Опубликовано 15.10.82. Бюллетень № 38

Дата опубликования описания 18.10.82

(51) М. Кл.³

В 25 J 15/00

(53) УДК 62-229.
.72(088.8)

(72) Авторы
изобретения

и

А. А. Ахундов и Е. М. Копелев

(71) Заявители

ВСЕСОЮЗНАЯ
13 ПАТЕНТНО- 13
ТЕХНИЧЕСКАЯ
БИБЛИОТЕКА

(54) ЗАХВАТ

Изобретение относится к захватным устройствам промышленных роботов и может применяться в различных технологических процессах, где требуется точное манипулирование объектом.

По основному авт. св. № 440249 известен захват, содержащий стационарно установленную призматическую опору, расположенную симметрично продольной оси корпуса, и зажимные губки, соединенные с корпусом посредством шарнирных многозвенников, связанных с общим приводом, причем шарнирные многозвенники выполнены из звеньев разной длины так, что длина их ведущих звеньев больше длины каждого ведомого, а привод выполнен в виде самотормозящей червячной передачи, червяк которой расположен внутри корпуса вдоль его продольной оси, а каждый червячный сектор жестко соединен с ведущими звеньями соответствующего многозвенника, при этом губки выполнены сопрягаемыми, каждая в виде цилиндра с прорезями, ось которого совпадает с осью

подвижного шарнира, соединяющего ведомые звенья [1].

Недостатками указанного захвата являются ограниченные технологические возможности, так как не обеспечивается регулировка губок схвата.

Цель изобретения — расширение технологических возможностей.

Указанная цель достигается тем, что захват снабжен винтовой парой и направляющими, в которых с возможностью линейного перемещения установлена гайка винтовой пары, причем винт указанной винтовой пары жестко связан с валом червяка, а гайка — с призматической опорой.

На фиг. 1 показан захват для удержания изделия максимального радиуса; на фиг. 2 — то же, для удержания изделия минимального радиуса.

Захват состоит из симметрично расположенных, шарнирных многозвенников, состоящих из ведущего звена 1, ведомых звеньев 2 и 3, захватных губок 4, червяка 5, зубчатых секторов 6 и 7, жестко

Предлагаемый захват расширяет диапазон размеров захватываемых изделий и обеспечивает возможность захвата изделий разных форм и размеров в положении, когда центр изделия и захвата совпадает.

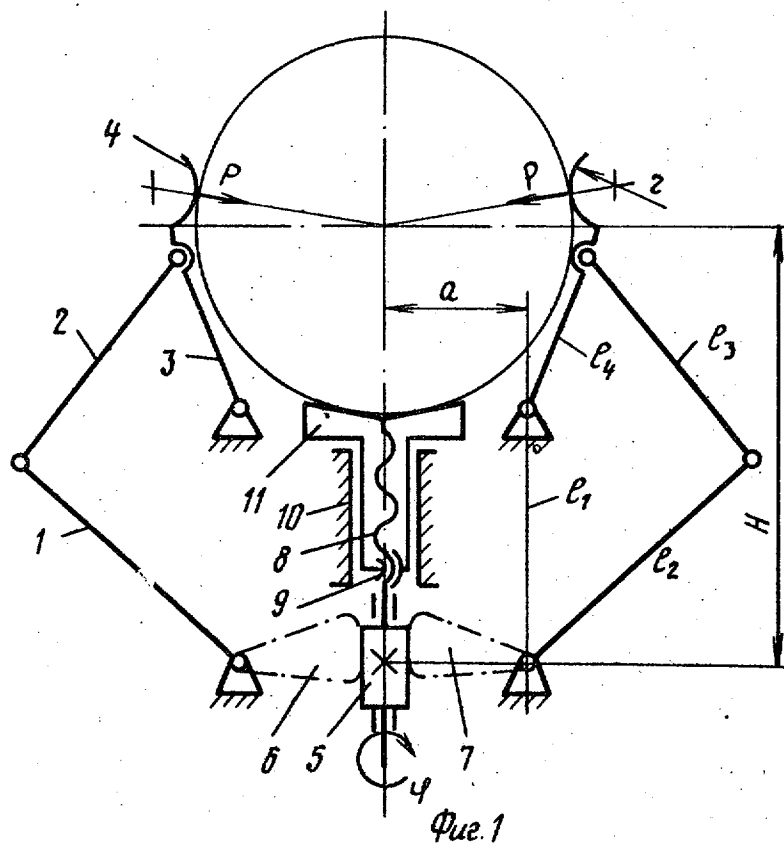
Ф о р м у л а и з о б р е т е н и я

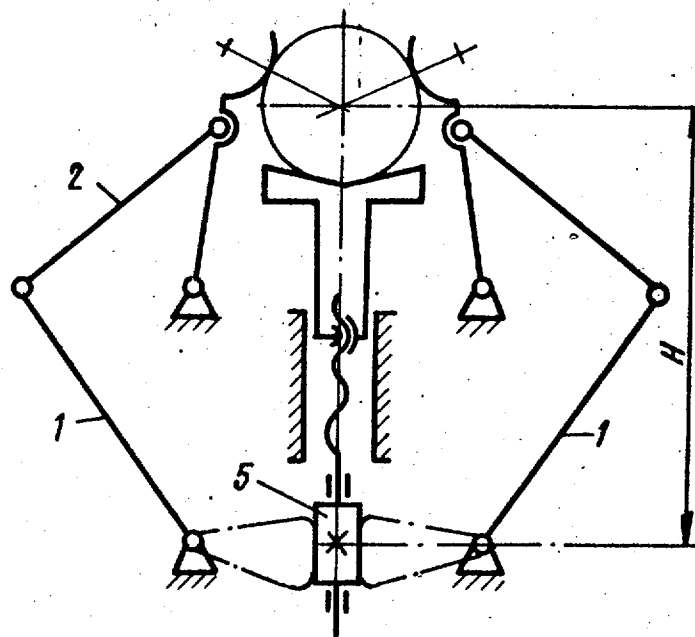
Захват по авт. св. № 440249, о т -
л и ч а ю щ и й с я т е м , ч т о , с ц е л ь ю
расширения технологических возможностей,
он снабжен винтовой парой и направляю-
щими, в которых с возможностью линейно-
го перемещения установлена гайка винтовой
пары, причем винт указанной винтовой па-
ры жестко связан с валом червяка, а гай-
ка - с призматической опорой.

Источники информации,

принятые во внимание при экспертизе

1. Авторское свидетельство СССР
№ 440249, кл. В 25 J 15/00, 1972.





Фиг. 2

Редактор М. Товтин	Составитель С. Новик Техред Т. Фанга	Корректор О. Билак
Заказ 7737/20	Тираж 1087	Подписное
ВНИИПИ Государственного комитета СССР по делам изобретений и открытий 113035, Москва, Ж-35, Раушская наб., д. 4/5		
Филиал ППП "Патент", г. Ужгород, ул. Проектная, 4		