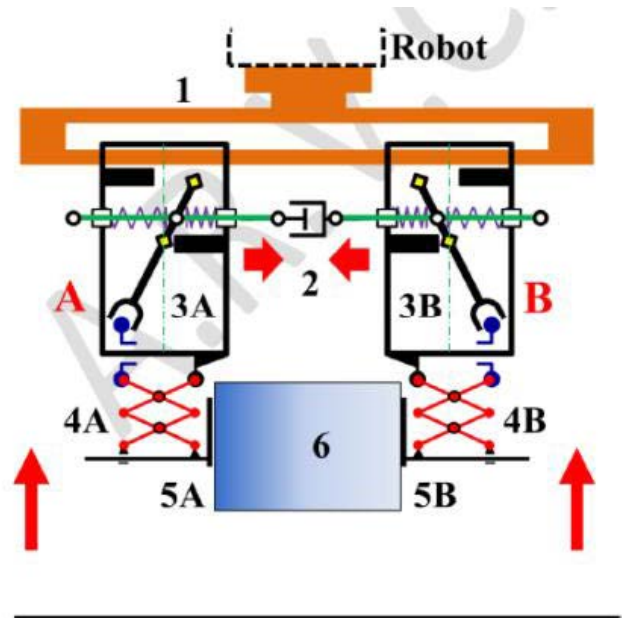


TITULO: PINZA DE RETRACCIÓN AUTOMÁTICA PARA ROBOT

DESCRIPCIÓN DE LA TECNOLOGÍA

Esta tecnología consiste en un sistema capaz de recoger elementos de una plataforma con una pinza. Se compone el sistema de un soporte (1), dos módulos idénticos (A y B), un actuador lineal que junta o separa ambos módulos (2) y dentro de cada módulo se encuentran dos mecanismos articulados (3A y 3B) que accionan los mecanismos de tijera (4A y 4B) y los dedos. En este sistema de tijera, que puede extenderse y plegarse en dirección normal al plano donde reposa la pieza (6), va acoplado el eslabón final (5A) y (5B) que hace contacto con el elemento que se pretende agarrar o liberar. Gracias a esta configuración, al juntar el actuador, los módulos se aproximan y las tijeras se estiran colocando los dedos a la distancia y a la altura que corresponde según la pieza a tomar. Lo contrario ocurre cuando se separan los módulos produciéndose que se suelte la pieza.



SECTORES DE APLICACIÓN EMPRESARIAL

La aplicación del sistema es muy amplia, y puede extenderse a todas aquellas situaciones donde sea necesario el manejo o manipulación de elementos de distintas formas y tamaños, ya sea a nivel industrial, colocado en el extremo de un robot, o a otros niveles, como por ejemplo colocado en un pequeño juguete para manipular fichas.

VENTAJAS TÉCNICAS Y BENEFICIOS EMPRESARIALES

Este mecanismo de aplicación en robótica, permite efectuar movimientos coordinados en varias direcciones accionados por un solo motor. Esta tecnología permite recoger elementos de una plataforma de forma que, una vez atrapados en la pinza, pueda moverse el robot si variar la altura del efector, respecto al plano paralelo de la plataforma donde están colocados los objetos.

ESTADO DE DESARROLLO DE LA TECNOLOGÍA

Se ha desarrollado exclusivamente en el laboratorio.

TITULO: PINZA DE RETRACCIÓN AUTOMÁTICA PARA ROBOT

DERECHOS DE PROPIEDAD INDUSTRIAL E INTELECTUAL

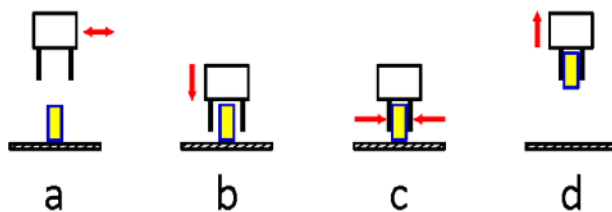
Protegido mediante patente en España. La totalidad de los derechos corresponden a la Universidad Miguel Hernández de Elche.

COLABORACIÓN BUSCADA

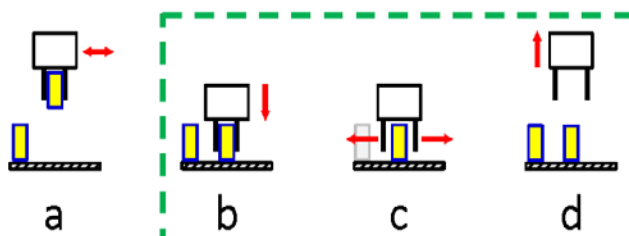
Colaboración con empresas interesadas para llevar a cabo pruebas de concepto de la tecnología que faciliten su comercialización e implantación industrial.

IMÁGENES RELACIONADAS

SECUENCIA DE TRABAJO



Coger pieza



Dejar pieza

DATOS DE CONTACTO

Mariano Almela Alarcón

M.almela@umh.es

Servicio Gestión de la Investigación - OTRI

UNIVERSIDAD MIGUEL HERNANDEZ DE ELCHE

Avda. de la Universidad s/n

Edif. Rectorado y Consejo Social

03202 Elche, Alicante

Telf.: 966658733