

СОЮЗ СОВЕТСКИХ СОЦИАЛИСТИЧЕСКИХ РЕСПУБЛИК

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ СССР
ПО ДЕЛАМ ИЗОБРЕТЕНИЙ И ОТКРЫТИЙ

АВТОРСКОЕ СВИДЕТЕЛЬСТВО

№ 1237413

На основании полномочий, предоставленных Правительством СССР,
Государственный комитет СССР по делам изобретений и открытий
выдал настоящее авторское свидетельство на изобретение:
"Механическая рука"

Автор (авторы): **Бабицкий Владимир Ильич, Нерубенко Георгий Петрович, Акинфиев Теодор Самуилович, Видниченко Елена Галиковна и Галь Анатолии Феодосьевич**

Заявитель: **НИКОЛАЕВСКИЙ ОРДЕНА ТРУДОВОГО КРАСНОГО ЗНАМЕНИ
КОРАБЛЕСТРОИТЕЛЬНЫЙ ИНСТИТУТ ИМ. АДМ. С. О. МАКАРОВА И
ГОСУДАРСТВЕННЫЙ НАУЧНО-ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ ИНСТИТУТ
МАШИНОВЕДЕНИЯ ИМ. АКАД. А. А. БЛАГОНРАВОВА**

Заявка № 3448751

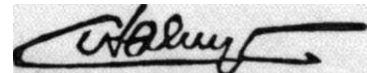
Приоритет изобретения 1 апреля 1982г

Зарегистрировано в Государственном реестре
изобретений СССР

15 февраля 1986г.

Действие авторского свидетельства распро-
страняется на всю территорию Союза ССР.

Председатель Комитета



Начальник отдела





ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ СССР
ПО ДЕЛАМ ИЗОБРЕТЕНИЙ И ОТКРЫТИЙ

ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ

К АВТОРСКОМУ СВИДЕТЕЛЬСТВУ

(21) 3448751/25-08

(22) 01.04.82

(46) 15.06.86. Бюлл. № 22

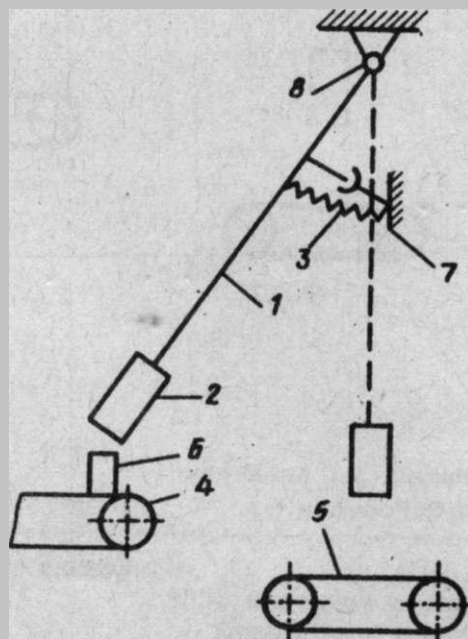
(71) Николаевский ордена Трудового
Красного Знамени кораблестроительный
институт им. адм. С. О. Макарова и
Государственный научно-исследова-
тельский институт **машиноведения**,
им. акад. А. А. Благонравова

(72) В. И. Бабицкий, Г. П. Нерубенко,
Т. С. Акинфиев, Е. Г. Бидниченко
и А. Ф. Галь

(53) 62-229.72(088.8)

(56) Авторское свидетельство СССР
№ 568346, кл. В 25 J 9 / 0 0 , 1 9 7 5 .

(54)(57) МЕХАНИЧЕСКАЯ РУКА, выполнен-
ная в виде рычага, шарнирно связан-
ного с основанием и снабженного зах-
ватным устройством, отличаю-
щаяся тем, что, с целью повыше-
ния экономичности работы, она снабже-
на упругим элементом, связывающим ры-
чаг с основанием, при этом рычаг под-
вешен на основании, упругий элемент
закреплен одним концом на рычаге меж-
ду шарниром и захватным устройством,
а другим - на основании, причем точка
крепления упругого элемента на осно-
вании расположена на **вертикали**, про-
ходящей через ось шарнира, соединяю-
щего рычаг с основанием.



Фиг. 1

I
S
3
3

Изобретение относится к машиностроению, а именно к манипуляторам, и может быть использовано для перемещения предметов между двумя конечными положениями.

Целью изобретения является повышение экономичности работы.

На фиг. 1 изображена механическая рука, общий вид; на фиг. 2 - механическая рука с двумя крайними положениями.

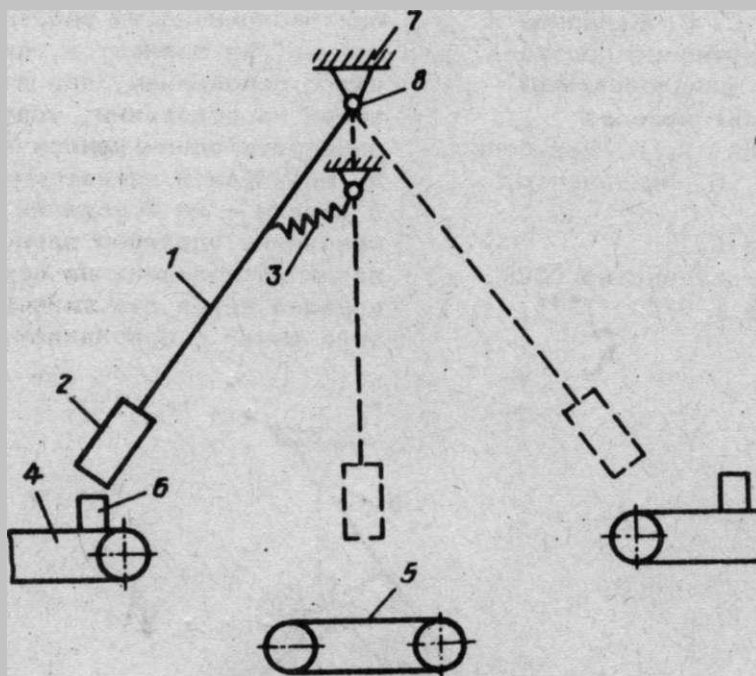
Механическая рука выполнена в виде рычага 1, захватного устройства 2 и упругого элемента 3. Питатель 4 в виде конвейера расположен выше приемного транспортера 5, на который передаются предметы 6 с питателя 4.

Рычаг 1 связан с основанием 7 посредством шарнира 8.

Механическая рука работает следующим образом.

Рычаг 1 устанавливают в точке максимального отклонения где захватывается предмет 6. Под действием силы тяжести, от веса собственного рычага 1 и предмета 6, рычаг 1 поворачивается вокруг оси шарнира 8, при этом упругий элемент 3 сжимается, накапливая потенциальную энергию. В крайнем нижнем положении предмет 6 сбрасывается на транспортер 5, а рычаг 1 за счет энергии упругого элемента 3 возвращается в исходное положение, и цикл повторяется.

В случае отсутствия ограничителя крайнего нижнего положения рычага 1 последний после прохождения крайней нижней точки, где предмет 6 сбрасывается на транспортер 5, по инерции перемещается дальше и под действием упругого элемента производит захват предмета с другого накопителя.



Фиг. 2

Составитель А. Алексеев
 Редактор А. Лежнина Техред О. Гортвай Корректор С. Черни

Заказ 3236/16 Тираж 1031 Подписное

ВНИИПИ Государственного комитета СССР
 по делам изобретений и открытий
 113035, Москва, Ж-35, Раушская наб., д. 4/5

Производственно-полиграфическое предприятие, г. Ужгород, ул. Проектная, 4