

Robot paralelo actuado mediante cables tirantes con efector reconfigurable

Información de contacto

Dirección: Principales:

- ALEJANDRO RODRIGUEZ BARROSO

alejandro.rbarroso@upm.es

- ROQUE JACINTO SALTAREN PAZMIÑO

roquejacinto.saltaren@upm.es

Tipo de oferta tecnológica

[Patentes](#)

¿Dónde?

Centro de Automática y Robótica (CAR). Centro Mixto UPM-CSIC Robots y máquinas inteligentes

Documentación

[Descargar documentación adicional \(jsp?id=1467&id_archivo=9745&tipo=patente&extension=fichero \)](#)

Descripción de la patente

La presente invención trata de un mecanismo robotizado actuado mediante cables tirantes cuyo efector consiste en un mecanismo pasivo reconfigurable. El efector tiene la capacidad de posicionarse y orientarse con precisión en espacio de trabajo del robot. Además de este posicionamiento, el efector es capaz de modificar su estructura interna mediante la acción de los cables tirantes para posicionar un efector secundario respecto del efector principal. De esta manera, el robot puede realizar tareas de manipulación, posicionamiento de precisión o transporte objetos voluminosos y/o de forma irregular sin necesidad de actuadores en la plataforma móvil. El mecanismo del efector consta de varios resortes capaces de almacenar la energía mecánica suministrada por los cables tirantes con el fin de ejercer movimientos de manipulación más estables

Situación

Concedida

Número de solicitud

P201830629

Número de publicación

ES2687712

Fecha de presentación

22/06/2018

Fecha de publicación

26/10/2018

Fecha de concesión

14/02/2019