

Sistema mecánico de actuación para un brazo robótico flexible

Información de contacto

Dirección: Principales:

- CLAUDIO ROSSI

claudio.rossi@upm.es

- ESTHER AGUADO GONZALEZ

e.aguado@upm.es

- VIRGILIO AUGUSTO GOMEZ LAMBO

virgilio.gomez.lambo@upm.es

- MIGUEL HERNANDO GUTIERREZ

miguel.hernando@upm.es

Otros inventores UPM:

- Daniel Bajo Collados E.T.S. de Ingenieros Industriales

Tipo de oferta tecnológica

[Patentes](#)

Áreas de investigación e innovación

- [Industria, materiales y economía circular](#)

¿Dónde?

[Centro de Automática y Robótica \(CAR\). Centro Mixto UPM-CSIC Laboratorio de Sistemas Autónomos Robótica y Cibernética](#)

Documentación

[Descargar documentación adicional \(jsp?id=1798&id_archivo=13287&tipo=patente&extension=fichero\)](#)

Descripción de la patente

Dicho sistema mecánico de actuación (100) comprende al menos dos placas (109), al menos dos conjuntos de accionamiento (301) y al menos dos conjuntos de soporte (102) que comprende cada uno al menos dos tiras (102.1, 102.2). Estas al menos dos tiras (102.1, 102.2) tienen dos extremos cada una y están unidas entre sí mediante una unión (102.4) unidireccional en la dirección longitudinal. Cada tira (102.1, 102.2) está acoplada a un único medio de accionamiento (301.1) respectivo. Uno de los extremos de cada tira (102.1, 102.2) se une a una placa (109) respectiva. La conexión entre tira (102.1, 102.2) y placa (109) forma distintos segmentos (109.1). Las tiras causan mayor rigidez en los segmentos (109.1) más próximos a los medios de accionamiento (301.1) que los segmentos (109.1) que están más alejados de los medios de accionamiento (301.1) al pasar más tiras (102.1, 102.2) por estos segmentos (109.1).

Situación

Concedida

Número de solicitud

P202230101

Número de publicación

ES2907801

Fecha de presentación

10/02/2022

Fecha de publicación

26/04/2022

Fecha de concesión

18/10/2022