

OFERTA TECHNOLOGICZNA UNIwersytetu RZESZOWSKIEGO

PRZEGUB Z NAPĘDEM I STEROWANIEM ŁĄCZĄCY RAMIONA ROBOTA



Cel / zakres zastosowania

Konstrukcja przegubu robota łączącego dwa ramiona ma zastosowanie w produkcji robotów, głównie robotów medycznych (chirurgicznych).

Cechy unikalne / innowacyjne produktu lub technologii

Cechą innowacyjną konstrukcji przegubu jest zastosowanie krzyżaka z końcówkami w kształcie walców, które są ułożyskowane. Przegub zapewnia przeprowadzenie cięgien napędowych ramion robota. Przegub ma dwa stopnie swobody (dwa obroty). Konstrukcja przegubu jest przedmiotem zgłoszenia patentowego nr P. 420509.

Cechy produktu / technologii pozwalające na rozwiązanie istotnych problemów dotychczasowych rozwiązań

W dotychczasowych manipulatorach medycznych stosowane są przeguby o jednym stopniu swobody (1 obrót). Rozwiązanie konstrukcyjne przegubu zgodnie ze zgłoszeniem patentowym P.420509 cechuje 2 stopnie swobody (2 obroty). Takie rozwiązanie zwiększa pole manipulacji narzędzia chirurgicznego lub narzędzia penetrującego.

Cechy produktu / technologii tworzące wartość dla klienta detalicznego

Zastosowanie przegubu wg prezentowanej konstrukcji pozwoli na zwiększenie liczby stopni swobody produkowanych robotów (medycznych), a tym samym na zwiększenie możliwości manipulacji narzędziami, którymi robot operuje.