Robot paralelo trepador y deslizante para trabajos en estructuras y superficies

Información de contacto

Dirección: Principales:

- RAFAEL ARACIL SANTONJA

  rafael.aracil@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=3&id_archivo=343&tipo=patente&extension=fichero)

Descripción de la patente

La presente invención permite realizar trabajos en sitios de difícil acceso y peligrosos para las personas, como los trabajos en estructuras metálicas de edificios, en centrales nucleares o en estructuras de cúpulas de estadios o coliseos, debajo de puentes metálicos, de limpieza sobre fachadas de edificios, o en el exterior o interior de cascos de barcos o aviones. El dispositivo robótico está basado en una estructura paralela consistente en dos anillos (1) y (2), que sirven de base, unidos entre si por seis accionamientos lineales (3), a través de uniones articuladas del tipo esférico (6) y universal (5). Además incluye anillos exteriores (4) uno por cada anillo (1) y (2), que giran en torno a cada anillo (1) y (2). En los anillos exteriores (4), se acoplan las patas (10) y los sistemas de fijación (11) y (12) para que el dispositivo robótico pueda trepar, desplazarse y orientarse en su espacio de trabajo.

Situación

Concedida

Número de solicitud

P200201666

Número de publicación

ES2230953

Fecha de presentación

16/07/2002

Fecha de concesión

24/05/2006