

# 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