

ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

(12) ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ К ПАТЕНТУ

(21)(22) Заявка: 2012116014/08, 19.04.2012

(24) Дата начала отсчета срока действия патента:
19.04.2012

Приоритет(ы):

(22) Дата подачи заявки: 19.04.2012

(43) Дата публикации заявки: 27.10.2013 Бюл. № 30

(45) Опубликовано: 20.08.2015 Бюл. № 23

(56) Список документов, цитированных в отчете о
поиске: RU 2313442 C1, 27.12.2007. SU 1548032
A1, 07.03.1990. SU 1158344 A, 30.05.1985. US
2002/0153184 A1, 24.10.2002. WO 01/37060 A1,
25.05.2001

Адрес для переписки:

394026, г. Воронеж, Московский просп., 14,
ГОУВПО "ВГТУ", патентный отдел

(72) Автор(ы):

Львович Яков Евсеевич (RU),
Андраханов Сергей Валерьевич (RU)

(73) Патентообладатель(и):

Федеральное государственное бюджетное
образовательное учреждение высшего
профессионального образования
"Воронежский государственный технический
университет" (RU)(54) МЕХАТРОННО-МОДУЛЬНЫЙ РОБОТ И СПОСОБ МНОГОАЛЬТЕРНАТИВНОЙ
ОПТИМИЗАЦИИ МОДУЛЕЙ АВТОМАТИЗАЦИИ СТРУКТУРНОГО СИНТЕЗА ДЛЯ ЕГО
СОЗДАНИЯ

(57) Реферат:

Изобретение относится к машиностроению, а именно к робототехнике, и может быть использовано при создании мехатронно-модульных роботов. Технический результат заключается в повышении эффективности ориентации в окружающей среде реконфигурируемых мехатронных устройств, преимущественно мехатронно-модульных роботов. Мехатронно-модульный робот состоит как минимум из двух сопряженных между собой

модулей, предпочтительно двух и более, первичного и вновь с ним сопрягаемого/ых, при этом сопряжение каждого нового модуля с ранее собранным/и осуществлено вдоль выбранного направления и обеспечено стыковкой его первой интерфейсной площадки с одной из свободных на любых других элементах конструкции, занимающих ближайшее крайнее положение в том или ином ряду. 2 н. и 1 з.п. ф-лы, 4 ил.