

10 ES 11 12 13	NUMERO 283513	14 Y
	FECHA DE PRESENTACION 18 DIC. 1984	



ESPAÑA

MODELO DE UTILIDAD

1 - MAYO 1985

15 PRIORIDADES: 16 NUMERO	17 FECHA	18 PAIS
CON PROTECCION TEMPORAL DE LA XIII BIENAL ESPAÑOLA DE LA MAQUINA-HERRAMIENTA, CELEBRADA EN BILBAO DEL 23 al 31 DE OCTUBRE DE 1.984		

19 FECHA DE PUBLICIDAD	20 CLASIFICACION INTERNACIONAL F16 H 1/00
------------------------	-----------------------------------------------------

21 TITULO DE LA INVENCIÓN "UN DISPOSITIVO DE ACCIONAMIENTO DE LOS EJES Y/O CARRO DE UN ROBOT INDUSTRIAL"

22 SOLICITANTE (S) DANOBAT, S. Coop.

DOMICILIO DEL SOLICITANTE Polg. Inds. de Arriaga, s/n.- ELGOIBAR (Guipúzcoa)

23 INVENTOR (ES)

24 TITULAR (ES)

25 REPRESENTANTE D. MIGUEL ANGEL URIZAR BARANDIARAN (337/9)

Memoria descriptiva de un Modelo de Utilidad en exclusiva para España, que por "UN DISPOSITIVO DE ACCIONAMIENTO DE LOS EJES Y/O CARRO DE UN ROBOT INDUSTRIAL", se solicita por veinte años a favor de DANOBAT, S. Coop, de acuerdo con las Leyes vigentes sobre Propiedad Industrial, pudiéndose, de acuerdo con los Convenios Internacionales sobre la materia, extender esta solicitud a otros países reivindicando la misma prioridad.

La presente invención trata de un dispositivo de accionamiento de los ejes y/o carro de un robot industrial, caracterizado porque consta de:

a).- un cuerpo-carcasa que incluye, en sí mismo a:
b).- un motor que acciona, a través de una misma cadena cinemática, a:

b₁).- un primer piñón incorporado a un freno,
b₂).- un segundo piñón montado sobre una rueda dentada que acciona a un eje de giro del robot en el que, a su vez va montado un conjunto móvil;

de modo que con el mismo motor, puede hacerse girar o detenerse por la acción del freno.

También se caracteriza porque dicho conjunto móvil consta de:

a).- un cuerpo-carcasa que incluye, en sí mismo a:
b).- sendos motores que accionan respectivamente:
b₁) a través de una cadena cinemática y un juego de piñón/rueda dentada a un eje de giro, que es un eje del robot,

b₂) a través de una pareja de engranajes cónicos a un husillo a bolas en el que se monta un carro transversal de modo que éste posee un desplazamiento lineal.

Por ello, el dispositivo de accionamiento de los ejes y/o carro de un robot industrial de la invención, constituye una novedad industrial, con características propias y ventajosas respecto a las soluciones conocidas que le hacen merecedor del privilegio de explotación exclusiva, a tenor de las

Leyes vigentes sobre Propiedad Industrial.

Para comprender mejor el objeto de la presente invención, se representa en los planos una forma preferente de realización práctica, susceptible de cambios accesorios que no desvirtúen su fundamento.

35 La figura 1 representa una vista general esquemática del cuerpo-carcasa (5) y todos sus elementos integrantes en posición de trabajo.

40 La figura 2 representa una vista general esquemática del cuerpo-carcasa (16) y todos sus elementos integrantes en posición de trabajo.

El montaje de carcasa (16) en el eje de giro (6) se hace por intermedio de la brida (19); de modo que, si gira el eje (6) de la figura (1) gira todo el conjunto móvil representado en la figura 2.

En ambas figuras destacan las siguientes particularidades:

- 45 1.- Motor.
- 111.- Soporte.
- 2.- Freno.
- 3.- Cadena cinemática.
- 4.- Ruedas dentadas a 90º.
- 50 5.- Carcasa.
- 6.- Eje de giro.
- 11.- Motores.
- 110.- Pared interior.
- 12.- Freno.
- 55 13.- Cadena cinemática.
- 14.- Ruedas dentadas a 90º
- 15.- Carro transversal.
- 151.- Eje.
- 16.- Carcasa.
- 60 17.- Eje de giro.

18.- Engranajes cónicos

19.- Brida

20.- Husillo a bolas

65

El motor (1) se monta en un soporte (111) de la propia carcasa (5) y en su eje de salida lleva la cadena cinemática (3).

A través de dicha cadena cinemática (3) se accionan, respectivamente:

- a un freno (2)

70

- a un juego de ruedas (4) dentadas a 90°. Una rueda (41) va solidaria al eje de salida de la cadena cinemática (3) y otra rueda dentada (42) solidaria al eje de giro (6).

En dicho eje de giro (6) se monta un conjunto móvil (CM).

Dicho conjunto móvil (CM) está formado, básicamente, por:

75

- una carcasa (16),

- sendos motores (11),

- un freno (12), y

- una cadena cinemática (13) que hacen moverse en giro a un eje (17) y en desplazamiento lineal a un carro transversal (15).

80

Este conjunto móvil (CM) va solidario al eje de giro (6) mediante una brida (19) montada fija en la carcasa (16).

Los motores (11) -dos motores (11)- se montan en una pared interior (110) de la carcasa (16).

85

El eje de salida de un motor (11) acciona, a través de la cadena cinemática (13), a un juego de piñón (141) y rueda (142) dentados a 90° que hace girar al eje (17).

El eje de salida de otro motor (11) hace girar a un juego de engranajes cónicos (18) que, a través de un husillo a bolas (20) provoca un desplazamiento lineal del carro transversal (15), guiado en un eje (151).

REIVINDICACIONES

90 1.- Un dispositivo de accionamiento de los ejes y/o carro de un robot industrial, caracterizado porque consta de:

a).- un cuerpo-carcasa que incluye, en si mismo a:

b).- un motor que acciona, a través de una misma cadena cinemática, a:

95 b₁).- un primer piñón incorporado a un freno,

b₂).- un segundo piñón montado sobre una rueda dentada que acciona a un eje de giro del robot en el que, a su vez va montado un conjunto móvil;

de modo que con el mismo motor puede hacerse girar o detenerse por la acción del freno.

100 2.- Un dispositivo de accionamiento de los ejes y/o carro de un robot industrial, según reivindicación primera, caracterizado porque dicho conjunto móvil consta de:

a).- un cuerpo-carcasa que incluye, en si mismo a:

105 b).- sendos motores que accionan respectivamente:

b₁).- a través de una cadena cinemática y un juego de piñón/rueda dentada a un eje de giro, que es un eje del robot,

b₂).- a través de una pareja de engranajes cónicos a un husillo a bolas en el que se monta un carro transversal de modo que éste posee un desplazamiento lineal.

110 3.- UN DISPOSITIVO DE ACCIONAMIENTO DE LOS EJES Y/O CARRO DE UN ROBOT INDUSTRIAL.

Tal como se ha descrito en la presente memoria de seis hojas y sus planos anexos.

Madrid, 18 DIC 1984

El Agente Oficial

MIGUEL ANGEL URIZAR BARANDIARAN

.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....

Escala variable

Fig. 1

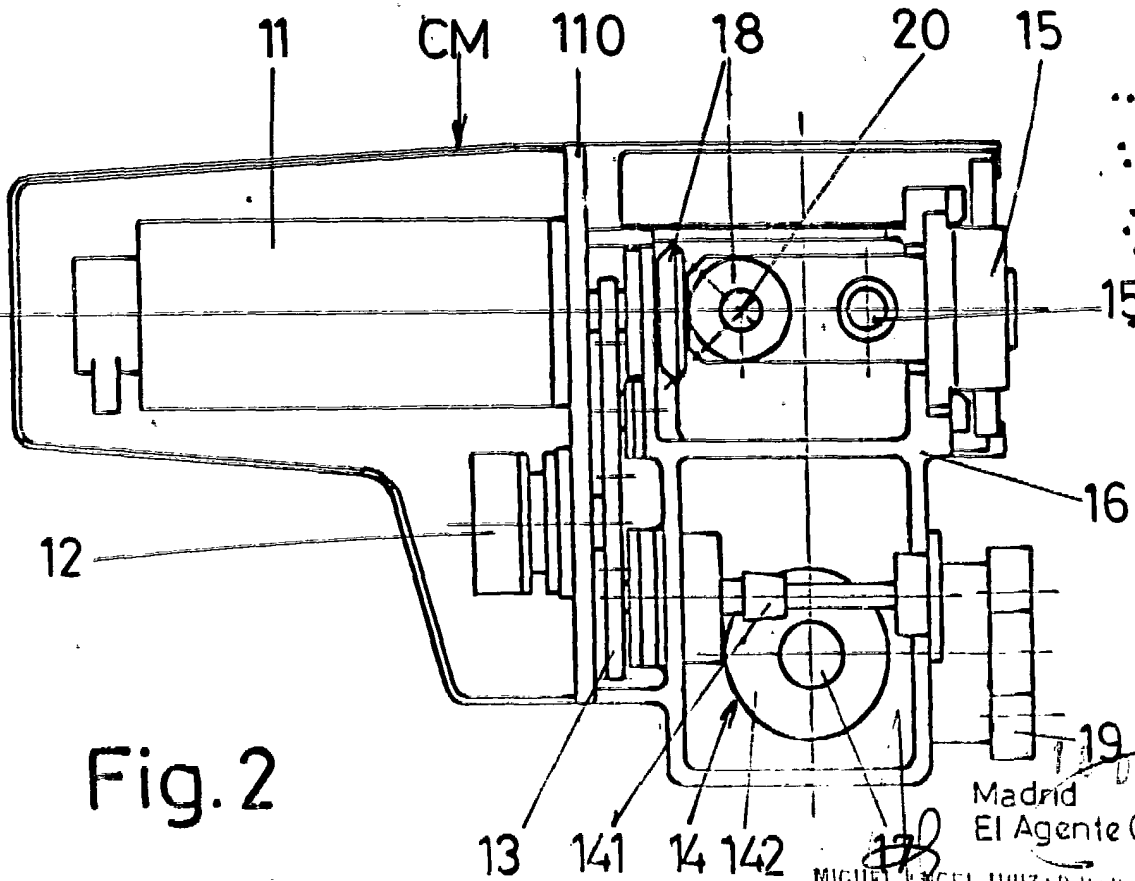
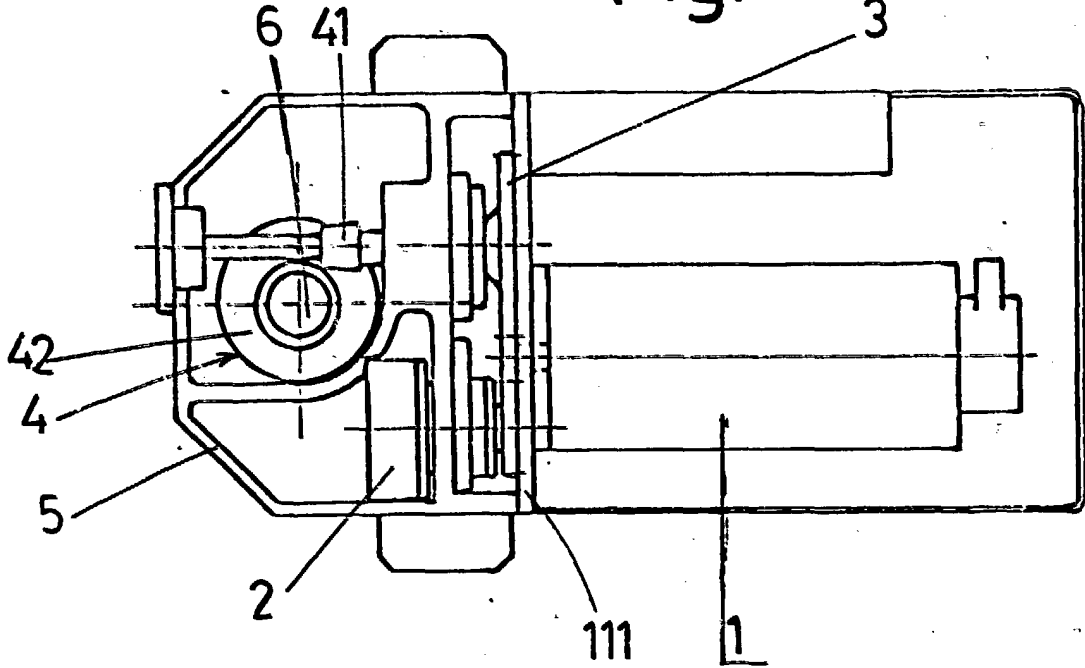


Fig. 2

Madrid
El Agente Oficial

MIGUEL ANGEL URIZAR BARCELONA