



**ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ**

(12) ТИТУЛЬНЫЙ ЛИСТ ОПИСАНИЯ ПОЛЕЗНОЙ МОДЕЛИ К ПАТЕНТУ

(21)(22) Заявка: 2015131213/02, 27.07.2015

(24) Дата начала отсчета срока действия патента:
27.07.2015

Приоритет(ы):

(22) Дата подачи заявки: 27.07.2015

(45) Опубликовано: 27.03.2016 Бюл. № 9

Адрес для переписки:

620002, г. Екатеринбург, ул. Мира, 19, УрФУ,
Центр интеллектуальной собственности, Маркс
Т.В.

(72) Автор(ы):

**Либерман Яков Львович (RU),
Кубатиев Ранис Ринатович (RU)**

(73) Патентообладатель(и):

**Федеральное государственное автономное
образовательное учреждение высшего
профессионального образования "Уральский
федеральный университет имени первого
Президента России Б.Н. Ельцина" (RU)**

(54) **РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЙ КОМПЛЕКС**

(57) **Формула полезной модели**

Робототехнический комплекс, содержащий напольный робокар, включающий в себя шасси с установленными на нем приводами, блоком отсчета перемещений и промышленным манипулятором, подвесной робот-наблюдатель, выполненный в виде сканирующей Web-камеры с блоком координатного перемещения и связанным с ним блоком программирования координат, и терминал оператора, входы которого соединены с блоком отсчета перемещений, установленным на шасси, и Web-камерой, а выходы - с промышленным манипулятором и установленными на шасси приводами, отличающийся тем, что он снабжен блоком преобразования текущих координат шасси в координаты Web-камеры, первой и второй ключевыми схемами, генератором импульсов и элементом задержки импульсов, при этом рабочий вход первой ключевой схемы соединен с блоком отсчета перемещений шасси, а ее выход - со входом блока преобразования координат, рабочий вход второй ключевой схемы соединен с выходами блока преобразования координат, а ее выход - с блоком программирования координат Web-камеры, причем выход генератора импульсов через элемент задержки соединен с управляющим входом второй ключевой схемы и напрямую - с управляющим входом первой ключевой схемы.

**RU
160746
U1**

**RU
160746
U1**

