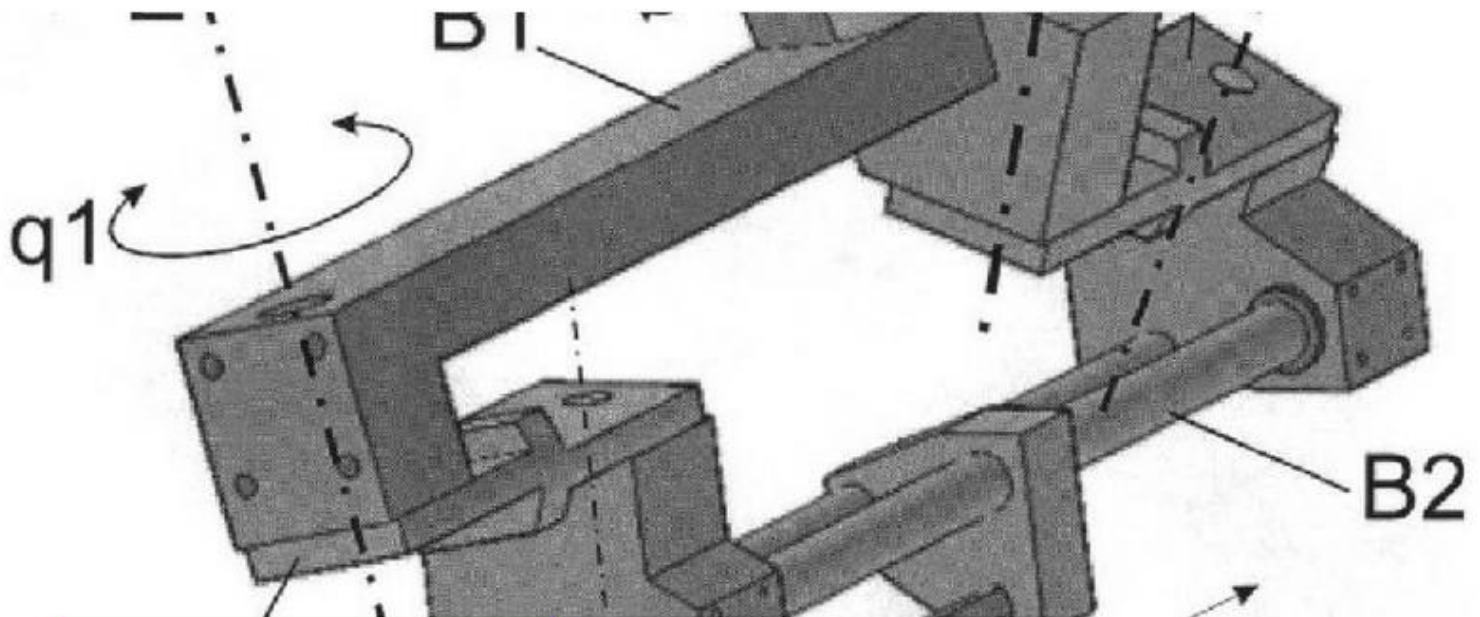




PERNA DE ROBÔ BASEADA NO MECANISMO ESPACIAL DE QUATRO BARRAS



INVENTORES:

- João Carlos Mendes de Carvalho
- Anézio Alves de Oliveira Júnior

REGISTRO:

PI 0606212-1

MAIS INFORMAÇÕES:

atendimento@intelecto.ufu.br

(34) 3239-4977 / (34) 3239-4978

RESUMO:

Refere-se a uma perna de robô móvel construída a partir do mecanismo espacial de quatro barras, desenvolvida para resolver problemas como agilidade e controle, encontrados na aplicação de robótica móvel tais como para a execução de serviços industriais, médicos, domésticos e de prospecção. Essa perna de robô é formada por um mecanismo espacial de quatro barras definido por uma biela fixa e outra móvel, de comprimento; por uma manivela de entrada de movimento com movimento de rotação, e uma manivela de saída, ambas de comprimento; um prolongamento onde está fixado o pé, e duas articulações complementares. A perna assim constituída permite que ao pé descrever uma trajetória semelhante a um passo humano. O uso das pernas dessa invenção, confere maior flexibilidade e mobilidade do robô, permite que ele se movimente em baixas ou altas velocidades, transponha obstáculos e permite que seu movimento possa ser controlado em tempo real.