УДК 621.867
О. Куцевич
(Тернопільський державний технічний університет імені Івана Пулюя)

АДАПТИВНИЙ ЗАХОПЛЮВАЧ ДЕТАЛЕЙ З КРИВОЛІНІЙНИМИ ПОВЕРХНЯМИ ДЛЯ ТРАНСПОРТУЮЧОГО ПРИСТРОЮ З ФУНКЦІЯМИ РОЗМІРНОГО КОНТРОЛЮ

Питання захоплення деталей складної форми з криволінійним профілем поверхні, яка контактує з захватним органом, постає в багатьох завантажувальних та транспортуючих системах. У представленому в [1] роботизованому комплексі об'єктом захоплення та транспортування з одночасним розмірним контролем є рефлектор офсетної дзеркальної антени супутникового телебачення та зв'язку. Оскільки поверхня захоплення 1 (рис.1) відсічена з вихідного параболоїда обертання площиною, розміщеною під

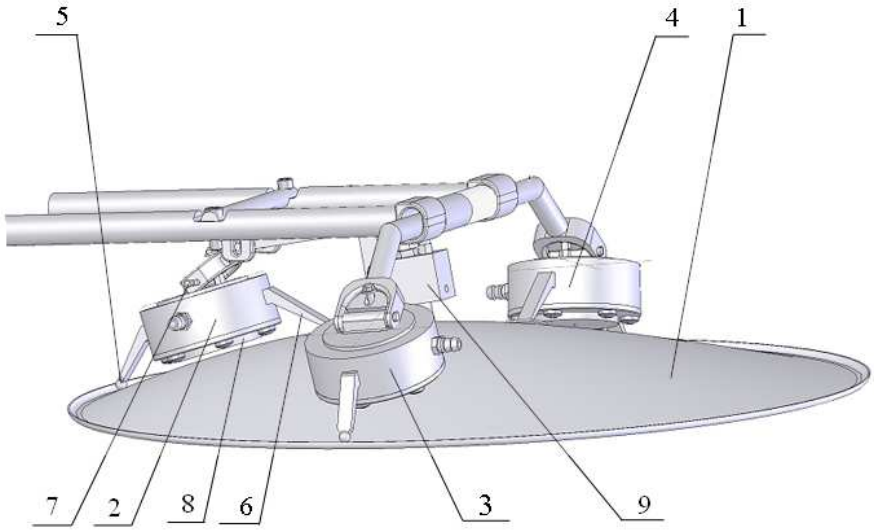

Рисунок 1

заданим, відмінним від прямого, кутом до його осі, то звернені до цієї поверхні робочі сторони захоплювачів 2, 3 і 4 будуть мати несиметричну форму, до того ж, у пари 3, 4 – відмінну від форми захоплювача 2. За упорами 5, 6 положення кожного адаптується до можливої зміни форми рефлектора, шляхом відповідного провороту корпуса відносно підвісної осі 7, однак для досягнення максимальних силових характеристик захоплювача їх робочі сторони, як, наприклад, сторона 8 для захоплювача 2, виконі складеними з окремих фрагментів, сопла яких є розгалуженнями від центрального сопла, з відповідними торцевими поверхнями, виставленими відносно зразкового рефлектора з усередненими розмірними характеристиками та зафіксовані в цьому положенні через використання кріпильних блоків з самотвердіючою масою.

При цьому пневматичний пристрій 9 типу «сопло-заслонка» залишається достатньо інформативним.

Література

1.Патент України на корисну модель №28019 UA, МПК B25J 15/00.- Роботизований технологічний комплекс / О.А. Куцевич, Я.І Проць, В.Б. Савків, А.В. Куцевич .-№u 2007 07077; Заявл.25.06.2007; Опубл. 26.11.2007.-Бюл.№19.-16 с.