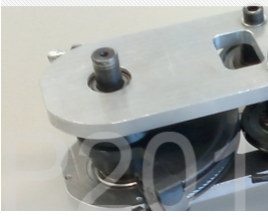


## Actuador con mecanismo de rigidez variable y par umbral.

Patente P201200712 >>



### Resumen:

### Resumen

Actuador para articulaciones de revolución. El actuador dispone de un motor principal para posicionar el eslabón de salida. Un segundo motor de menor tamaño modifica la configuración de un mecanismo interno con el objeto de modificar la rigidez de la transmisión. De esta forma la unión entre el eje de la salida del motor y el eslabón puede comportarse como una unión totalmente rígida o como una unión muy flexible.

### Ventaja competitiva

Las principales innovaciones con respecto a los actuadores de rigidez variable existentes es su campo de variación de rigidez (desde totalmente rígida hasta casi nula), la posibilidad de regular el mecanismo para que disponga de un par umbral (límite de fuerza a partir del cual la transmisión se hace flexible), y estar compuesto el mecanismo de variación de rigidez por un sistema de cable-polea que aporta flexibilidad en la ubicación de los distintos componentes del actuador.

### Sectores de aplicación

- Robótica asistencial y de servicio.
- Rehabilitación asistida por robots.
- Robots andadores.
- Prótesis robótica

**Sectores de aplicación:** Salud, Biotecnología

**Área tecnológica:** Ciencias y Tecnologías de la Salud

**Enlace:** <http://virtual.ual.es/investigacion/patentes/patente.seam?patente=67&lang=es>

**Estado:** published

**Inventores:** García Vallejo, D. Giménez Fernández, A. Jardón Huete, A. López Martínez, J. Sánchez Salinas, S. Torres Moreno, J. L.

**Licenciada:** No

**Contacto** [Solicitar más información de Actuador con mecanismo de rigidez variable y par umbral.](#)