

Изобретение относится к промышленной робототехнике. Модуль манипулятора содержит первый и второй стержни, расположенные в неподвижной направляющей, и пневмопривод, шток которого установлен с возможностью возвратно-поступательного движения и жестко связан с первым стержнем. Модуль также оснащен упругим элементом, жестко связанным с первым и вторым стержнями, и электропневмопреобразователями, связанными с тормозными головками и датчиком обратной связи. Упругий элемент выполнен в виде пальца с двумя пазами на его цилиндрической поверхности. Тормозные головки выполнены в виде клеммных зажимов, установленных с возможностью контакта с неподвижной направляющей с поочередной фиксацией первого и второго стержней. Изобретение позволяет упростить регулировку шага перемещения стержней с одновременным упрощением конструкции модуля за счет исключения из нее каретки.