

Винахід належить до промислової робототехніки. Модуль маніпулятора містить перший та другий стержні, що розташовані у нерухомій напрямній, та пневмоциліндр, шток якого встановлений з можливістю зворотно – поступального руху та жорстко зв'язаний з першим стержнем. Модуль також обладнаний пружним елементом, жорстко зв'язаним з першим та другим стержнями, та електропневмоперетворювачами, зв'язаними з гальмівними головками і датчиком зворотного зв'язку. Пружний елемент виконаний у вигляді пальця з двома пазами на його циліндричній поверхні. Гальмівні головки виконані у вигляді клемних затискачів, які встановлені з можливістю контактування з нерухомою напрямною з по черговим фіксуванням першого та другого стержнів. Винахід дозволяє спростити регулювання кроку переміщення стержнів з одночасним спрощенням конструкції модуля за рахунок вилучення з неї каретки.