

Струминний двосторонній орієнтуючий пристрій, який містить корпус, взаємодіюча з об'єктом маніпулювання поверхня якого циліндричної форми, перпендикулярно до її осі симетрично виконано сопло для з'єднання робочої камери з атмосферою, причому осі об'єкта маніпулювання і корпусу розміщено в одній площині паралельно між собою, а між їх циліндричними поверхнями при роботі буде утворено зазор, причому робочу камеру через отвір з'єднано з джерелом тиску, корпус оснащено додатковою робочою камерою і додатковим соплом, що розміщені симетрично до робочої камери і сопла відносно поздовжнього паза, який виконано посередині взаємодіючої із об'єктом маніпулювання поверхні, причому камери з'єднано між собою трубкою для нагнітання стиснутого повітря, а робочу камеру оснащено шарніром, причому додаткове сопло виконане таким чином, що між відрізком його твірної і перпендикуляром, опущеним з основи цього відрізка до осі корпусу, утворено кут $\alpha=15...45^\circ$, який відрізняється тим, що до корпусу зі сторони взаємодіючої з об'єктом маніпулювання поверхні за допомогою прямокутного стержня Г-подібної форми жорстко закріплено внутрішній корпус, який виконано із прямокутної частини і циліндричної частини, що утворюють внутрішню робочу камеру, циліндрична частина внутрішнього корпусу взаємодіє з об'єктом маніпулювання, її вісь співпадає з віссю корпусу, перпендикулярно до осі циліндричної частини внутрішнього корпусу симетрично виконано орієнтуюче сопло для з'єднання внутрішньої робочої камери з атмосферою, причому осі об'єкта маніпулювання і циліндричної частини внутрішнього корпусу розміщено в одній площині паралельно між собою, а між їх циліндричними поверхнями утворено зазор, циліндричну частину внутрішнього корпусу оснащено силовим соплом, яке виконане таким чином, що між відрізком його твірної і перпендикуляром, опущеним з основи цього відрізка до осі циліндричної частини внутрішнього корпусу, утворено кут $\beta=15...45^\circ$, до циліндричної частини внутрішнього корпусу прикріплено ролик-упор з можливістю регулювання положення за допомогою поздовжнього пазу для ролика-упора, який виконано на циліндричній частині внутрішнього корпусу, в прямокутній частині внутрішнього корпусу виконано глухий отвір із різью для кріплення руки робота чи маніпулятора, внутрішню робочу камеру через отвір живлення з'єднано з джерелом тиску, на циліндричній частині внутрішнього корпусу довкола орієнтуючого сопла симетрично виконано виступ для фіксації зорієнтованого об'єкта маніпулювання.