

A1 (21) 402421 (22) 2013 01 21

(51) G02C 5/12 (2006.01)  
G02C 5/14 (2006.01)

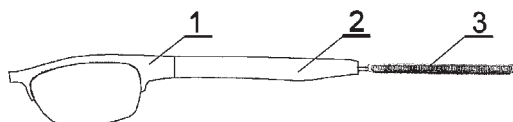
(71) LIW LEWANT SPÓŁKA Z OGRANICZONĄ  
ODPOWIEDZIALNOŚCIĄ FABRYKA WYROBÓW  
Z TWORZYW SZTUCZNYCH, Bielawa

(72) SZWACZKA WACŁAW

(54) Element antypoślizgowy oprawy okularów

(57) Element antypoślizgowy oprawy okularów charakteryzuje się tym, że ma postać nasadki (3) albo plakietki, przy czym nasadka (3) jest stałym albo oddzielnym elementem zauszniaka (2) z co najmniej jedną antypoślizgową powierzchnią.

(10 zastrzeżeń)



A1 (21) 402495 (22) 2013 01 21

(51) G05F 1/14 (2006.01)

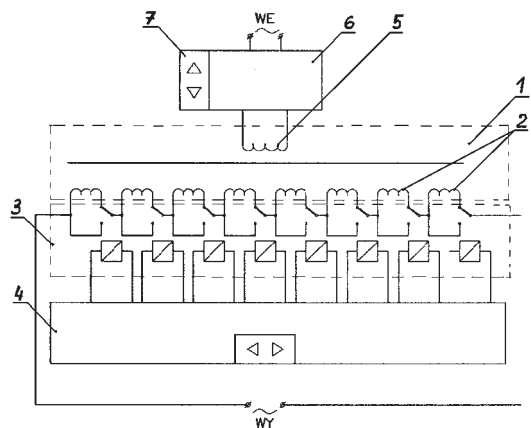
(71) PYTLECH ROBERT ZUE PYTLECH, Częstochowa

(72) PYTLECH ROBERT

(54) Regulator napięcia przemiennego

(57) Regulator napięcia przemiennego umożliwia uzyskanie na wyjściu dowolnego napięcia w zakresie od 0÷230V lub 0÷400V, z krokiem napięcia przypadającego na 1 zwój uzwojenia. Regulator napięcia przemiennego stanowi transformator (1), który po stronie wtórnej ma osiem niezależnych uzwojeń (2) ze zwojami. Końce uzwojeń (2) są połączone ze sobą szeregowo za pomocą przełączników elektrycznych (3). Uzwojenie po stronie pierwotnej (5) włączone jest do sieci niskiego napięcia poprzez stycznik elektroniczny (6).

(2 zastrzeżenia)



A1 (21) 402553 (22) 2013 01 25

(51) G05G 9/047 (2006.01)  
B25J 13/02 (2006.01)

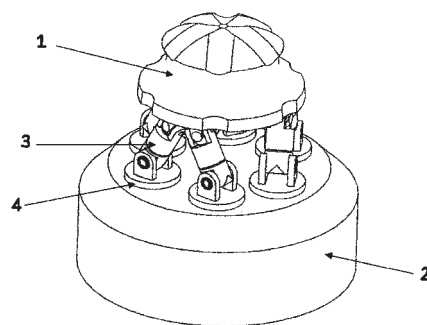
(71) PRZEMYSŁOWY INSTYTUT AUTOMATYKI I POMIARÓW  
PIAP, Warszawa

(72) KRAKÓWKA TOMASZ; KOZAK MARIUSZ

(54) Urządzenie do sterowania o 6 stopniach swobody

(57) Urządzenie do sterowania o 6 stopniach swobody, przeznaczone do sterowania elementami wykonawczymi różnego rodzaju urządzeń, składa się z gałki (1), połączonej za pomocą sześciu ramion podtrzymujących (3), połączonych obrotowo z sześcioma siłownikami liniowymi (4), usytuowanych symetrycznie na podstawie (2) i połączonych z nią przegubowo.

(1 zastrzeżenie)



A1 (21) 402548 (22) 2013 01 25

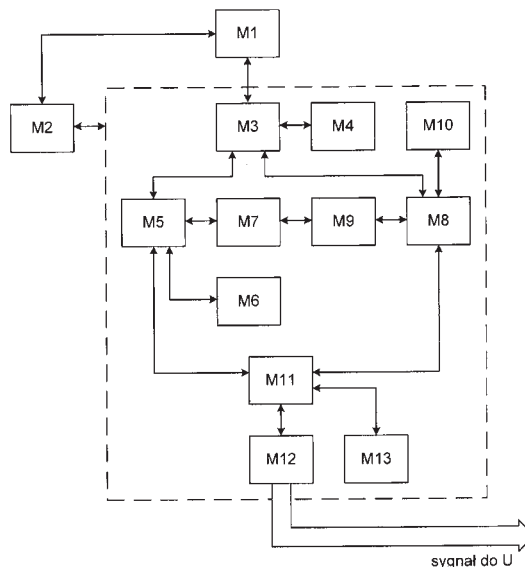
(51) G06F 21/62 (2013.01)  
H04L 9/08 (2006.01)

(71) AKADEMIA GÓRNICZO-HUTNICZA  
IM. STANISŁAWA STASZICA W KRAKOWIE, Kraków

(72) PACYNA PIOTR; RAMS TOMASZ

(54) Sposób i układ do selektywnej dystrybucji kluczy grupowych z dynamicznym wykluczeniem członków grupy

(57) Sposób polega na rozsyłaniu w czasie sesji poprzez sieć telekomunikacyjną zaszyfrowanego klucza grupowego z urządzeniem menedżera grupy do urządzeń użytkownika (U) i deszyfrowaniu szyfrogramu tego klucza grupowego w urządzeniu użytkownika przy użyciu klucza personalnego. Charakteryzuje się tym, że w każdej sesji w urządzeniu menedżera grupy w generatory modyfikatorów (M9) generuje się modyfikatory kluczy personalnych. Szyfruje się je i rozsyła się do urządzeń użytkowników (U). W urządzeniu użytkownika deszyfruje się odebrany modyfikator wykorzystując dane z pamięci danych maskujących użytkownika. Z pamięci kluczy personalnych pobiera się wartość dotychczasowego klucza personalnego i tworzy się nowy klucz personalny. Korzystnie, jeśli do szyfrowania klucza grupowego używa się technik opartych na arytmetyce wykładniczej, a do szyfrowania modyfikatorów używa się technik opartych na wielomianie wykluczającym, oraz jeśli szyfrogram modyfikatorów kluczy personalnych otrzymany przez zaszyfrowanie modyfikatorów kluczy personalnych z użyciem danych maskujących grupy, szyfruje się powtórnie kluczem grupowym. Układ charakteryzuje się tym, że w urządzeniu menedżera grupy interfejs administratora przyłączony jest do modułu selekcji grupy (M3), z którym połączone są szyfrator kluczy grupowych (M5) i szyfrator modyfikatorów (M8). Z szyfratorami połączone są generatory (M6) i (M9). Dodatkowo generator modyfikatorów (M9) połączony jest z pamięcią kluczy personalnych grupy (M7). Szyfratory (M5) (M8) połączone są poprzez moduł przygotowania



wiadomości (M11) z modułem nadawczym (M12). W każdym urządzeniu użytkownika do modułu odbiorczego przyłączony jest deszyfrator klucza grupowego i deszyfrator modyfikatora oba połączone z pamięcią klucza personalnego. Deszyfrator klucza grupowego połączony jest z interfejsem odbiorcy klucza.

(5 zastrzeżeń)

A1 (21) 402588 (22) 2013 01 28

(51) G06T 7/60 (2006.01)  
G06T 15/10 (2011.01)

(71) BĘDKOWSKI JANUSZ, Skierniewice  
(72) BĘDKOWSKI JANUSZ

(54) **Urządzenie rozpoznawania obiektów trójwymiarowych i zastosowanie tego urządzenia do lokalizacji i budowy map geometrycznych**

(57) Przedmiotem wynalazku jest urządzenie rozpoznawania obiektów trójwymiarowych i zastosowanie tego urządzenia do lokalizacji i budowy map geometrycznych. Cechą charakterystyczną urządzenia jest możliwość szybkiego rozpoznawania obiektów trójwymiarowych przechowywanych w bazie wiedzy. Rozpoznanie obiektów jest wykorzystane do wyszukania miejsca wykonania pomiaru trójwymiarowego w odniesieniu do zbudowanej uprzednio bazy wiedzy przechowującej informację o obiektach trójwymiarowych. Baza wiedzy służy także do przechowywania geometrycznej mapy przestrzennej zorganizowanej w postaci grafu, przy czym w wierzchołkach przechowywana jest informacja dotycząca obiektu trójwymiarowego a gałęzie łączą sąsiednie miejsca wykonania pomiaru a w konsekwencji sąsiednie obiekty trójwymiarowe. Urządzenie składa się z: • urządzenia sensorycznego pozyskującego dane w postaci chmury punktów 3D, • procesora umożliwiającego obliczenia równoległe przetwarzającego dane w postaci chmury punktów 3D, • bazy wiedzy o obiektach trójwymiarowych. Urządzenie współpracuje z systemem lokalizacji i budowy map geometrycznych.

(7 zastrzeżeń)

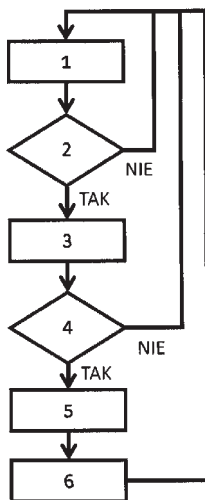
A1 (21) 402489 (22) 2013 01 21

(51) G08B 23/00 (2006.01)

(71) POLITECHNIKA POZNAŃSKA, Poznań  
(72) GESSNER ANDRZEJ; KOWAL MICHAŁ

(54) **Sposób monitorowania i rejestrowania kolizji w obrabiarkach**

(57) Przedmiotem wynalazku jest sposób monitorowania i rejestrowania kolizji w obrabiarkach, wykorzystujący informację z akcelerometru zamocowanego do łoża obrabiarki oraz z pomiaru chwilowej wartości prądu serwośilników wszystkich osi sterowanych. Sposób monitorowania kolizji jest wykorzystywany przez producentów obrabiarek do monitorowania ich poprawnego użytkowania. Sposób monitorowania i rejestrowania kolizji polega



na śledzeniu aktualnej wartości przyspieszenia (1) podawanej przez akcelerometr zamocowany do łoża obrabiarki. Zarejestrowanie przyspieszenia większego niż zdefiniowane graniczne (2) wyzwała cykl weryfikujący aktualną chwilową wartość prądu serwośilników wszystkich osi (3). W przypadku stwierdzenia w którejś z osi przekroczenia określonej wartości prądu serwośilnika (4) następuje odczytanie aktualnej daty i godziny (5) oraz rejestracja informacji o kolizji w tej osi (6).

(1 zastrzeżenie)

A1 (21) 402492 (22) 2013 01 21

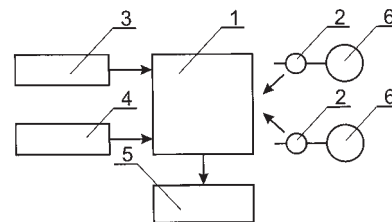
(51) G08B 23/00 (2006.01)

(71) POLITECHNIKA POZNAŃSKA, Poznań  
(72) GESSNER ANDRZEJ; KOWAL MICHAŁ

(54) **Układ do monitorowania kolizji w obrabiarkach**

(57) Przedmiotem wynalazku jest układ do monitorowania kolizji w obrabiarkach, który wykorzystuje informację z akcelerometru zamocowanego do łoża obrabiarki oraz mierzący chwilowe wartości prądu serwośilników wszystkich osi sterowanych, mający zastosowanie do monitorowania poprawnego użytkowania obrabiarek. Jednostka logiczna (1) zbiera, przetwarza oraz archiwizuje informacje dotyczące aktualnego stanu systemu. Na podstawie chwilowej wartości prądu (2) serwośilnika (6) oraz informacji z czujnika przyspieszenia (3) układ podejmuje decyzję o rejestracji wykrytej kolizji. Dzięki wyposażeniu systemu w zegar czasu rzeczywistego (4) fakt ten rejestrowany jest z aktualnym stemplem czasowym, umożliwiając tym samym wygodne zarządzanie danymi kolizji. Przechowane dane o kolizji można wizualizować za pomocą systemu raportowania (5).

(1 zastrzeżenie)



A1 (21) 402581 (22) 2013 01 28

(51) G09B 23/22 (2006.01)

H05B 37/00 (2006.01)

H05B 37/02 (2006.01)

(71) UNIWERSYTET ŁÓDZKI, Łódź  
(72) BEDNAREK STANISŁAW; JACÓN PIOTR

(54) **Przyrząd do badania efektów składania barw**

(57) Przedmiotem wynalazku jest przyrząd do badania efektów składania barw, który zawiera trzy diody elektroluminescencyjne ( $D_1$ ), ( $D_2$ ), o jednakowej średnicy oraz ściętych płasko powierzchniach czołowych, świecące odpowiednio światłem czerwonym, zielonym oraz niebieskim, każda dioda ( $D_1$ ), ( $D_2$ ), połączona jest równoległe przez oddzielny potencjometr ( $R_1$ ), ( $R_2$ ), ( $R_3$ ) i opornik zabezpieczający ( $R$ ) z bateriami zasilającymi ( $B_1$ ), ( $B_2$ ), załączanymi wyłącznikiem ( $W$ ) oraz każda z diod ( $D_1$ ), ( $D_2$ ), znajduje się w jednym z trzech cylindrycznych kanałów (1), (2), rozmieszczonych symetrycznie co  $120^\circ$ , w nieprzezroczystej i elektroizolacyjnej głowicy (4), zbiegających się w przedniej części głowicy (4) i tworzących otwór wylotowy, o powierzchni ograniczonej trzema łukami, przed którym umieszczone są, jedna za drugą, trzy takie same, obracane ręcznie wokół osi (8), (9), (10) rozmieszczone co  $120^\circ$ , kołowe tarcze (5), (6), (7), przepuszczające światło, z których każda podzielona jest na siedem sektorów o takim samym kącie środkowym  $51,43^\circ$ , przy czym jeden sektor jest przezroczysty, a pozostałe stanowią filtry optyczne o barwach czerwonej, pomarańczowej, żółtej, zielonej, niebieskiej i fioletowej, wszystkie elementy elektryczne przyrządu połączone są przewodami w izolacji (11), przy czym potencjometry ( $R_1$ ), ( $R_2$ ), ( $R_3$ ) i wyłącznik ( $W$ ), przymocowane są do ściany bocznej rury (12), stanowiącej obudowę przyrządu i zaopatrzone