

Title (en)
FLEXIBLE ARM, PARTICULARLY FOR ROBOT.

Title (de)
FLEXIBELER ARM, ZUM BEISPIEL FÜR ROBOTER.

Title (fr)
BRAS FLEXIBLE, NOTAMMENT POUR ROBOT.

Publication
EP 0239602 A1 19871007 (FR)

Application
EP 86905838 A 19860923

Priority
FR 8514148 A 19850924

Abstract (en)
[origin: WO8701645A1] There is disclosed a device intended to connect two objects and to vary their relative position and orientation, and which may be applied particularly to manipulator arms. Said device comprises: a deformable sealed tube (1), for example of rubber, provided with a carcass which may be comprised of diagonal armatures (8) allowing the flexure and elongation of the tube but not its torsion, shearing or swelling; a series of flexible elements adjustable in lengths, distributed on the contour of the tube and associated to the tube and arranged substantially longitudinally with respect to the tube axis. Said flexible elements may be for example comprised of passages (6) for cables (7) which connect both ends of the tube and are integral therewith; means (16) to vary the length of the adjustable length flexible elements; means for creating and/or maintaining a pressure inside the tube. Application to robot arms.

Abstract (fr)
Dispositif pour relier deux objets et faire varier leur position et leur orientation relatives. Ce dispositif comprend: un tube étanche et déformable (1), par exemple en caoutchouc, muni d'une carcasse qui peut être constituée par des armatures diagonales (8) permettant sa flexion et son allongement mais non sa torsion, son cisaillement ou son gonflement; une série d'éléments flexibles à longueur réglable, répartis sur le pourtour du tube et associés au tube et disposés sensiblement longitudinalement par rapport à l'axe du tube. Ceux-ci peuvent être, par exemple, constituées par des passages (6) de câbles (7) qui relient les deux extrémités du tube et solidaires de celui-ci; des moyens (16) pour faire varier la longueur des éléments flexibles à longueur réglable; des moyens pour créer et/ou maintenir une pression à l'intérieur du tube. Application aux bras robotiques.

IPC 1-7
B25J 18/06

IPC 8 full level
B25J 18/06 (2006.01); **B64C 3/52** (2006.01)

CPC (source: EP)
B25J 18/06 (2013.01); **B64C 3/52** (2013.01)

Citation (search report)
See references of WO 8701645A1

Designated contracting state (EPC)
AT BE CH DE FR GB IT LI LU NL SE

DOCDB simple family (publication)
WO 8701645 A1 19870326; EP 0239602 A1 19871007; FR 2587644 A1 19870327; FR 2587644 B1 19871224; JP S63501000 A 19880414

DOCDB simple family (application)
FR 8600321 W 19860923; EP 86905838 A 19860923; FR 8514148 A 19850924; JP 50497686 A 19860923