

Title (en)

PROCESS AND DEVICE FOR CORRECTING THE POSITION OF INDUSTRIAL ROBOT ARMS.

Title (de)

VERFAHREN UND VORRICHTUNG ZUR POSITIONSKORREKTUR VON INDUSTRIEROBOTERARMEN.

Title (fr)

PROCEDE ET DISPOSITIF DE CORRECTION DE LA POSITION DES BRAS DE ROBOTS INDUSTRIELS.

Publication

EP 0378554 A1 19900725 (DE)

Application

EP 88907301 A 19880830

Priority

DE 3729161 A 19870901

Abstract (en)

[origin: WO8902101A1] The invention concerns a process for correcting by means of a position sensor the position of the free end of a robot arm which has deviated from its set position, in particular as a result of flexions and/or torsions. The robot arm comprises at least one connecting element which prolongs at least one joint or a corresponding base. The deviation from the position at the end of the connecting element is measured by an energy beam emitted by an energy emitter arranged at the other end of the connecting element and is corrected automatically by the process described in Patent...(Patent application P36 14 122.4-32) in function of the measured deviation of the robot arm, which is returned to the set position. The energy beam is directed by an essentially non-loaded measurement drive in function of a predetermined set value.

Abstract (fr)

Un procédé permet de corriger au moyen d'un système de mesure des déplacements la position de l'extrémité libre du bras d'un robot, notamment lorsque celle-ci a quitté sa position de consigne suite à des flexions et/ou des torsions. Le bras du robot comprend au moins un élément de liaison qui prolonge au moins une articulation ou base correspondante. La déviation par rapport à la position de consigne à l'extrémité de l'élément de liaison est mesurée au moyen d'un faisceau d'énergie émis par un émetteur d'énergie agencé à l'autre extrémité de l'élément de liaison et est corrigée automatiquement, selon le procédé décrit dans le brevet P36 14 122.4-32 en fonction de la déviation mesurée du bras du robot, qui est ainsi ramené à la position de consigne. Le faisceau d'énergie est dirigé au moyen d'un entraînement de mesure essentiellement non soumis à des charges en fonction d'une valeur prédéterminée de consigne.

IPC 1-7

B25J 9/18; **G05B 19/18**

IPC 8 full level

B25J 9/16 (2006.01); **G05B 19/404** (2006.01)

CPC (source: EP)

B25J 9/1638 (2013.01); **G05B 19/404** (2013.01); **G05B 2219/39176** (2013.01)

Citation (search report)

See references of WO 8902101A1

Designated contracting state (EPC)

AT BE CH DE FR GB IT LI LU NL SE

DOCDB simple family (publication)

WO 8902101 A1 19890309; EP 0378554 A1 19900725

DOCDB simple family (application)

EP 8800775 W 19880830; EP 88907301 A 19880830