

Title (en)  
WRIST ACTUATOR.

Title (de)  
HANDGELENK-ÜBUNGSVORRICHTUNG.

Title (fr)  
ACTUATEUR DE POIGNET.

Publication  
**EP 0394225 A1 19901031 (EN)**

Application  
**EP 88900507 A 19871201**

Priority  
US 60001684 A 19840412

Abstract (en)  
[origin: WO8905217A1] The present invention includes a robot wrist actuator (10) having a cylindrical housing (12) with first and second housing wall portions (22, 24) coaxially disposed with respect to each other. First and second gimbal assemblies (14, 16) are included within the housing (12) for pitch and yaw movement and are rotatably mounted to the housing. First and second linkages connect the first and second gimbal assemblies (14, 16) such that movement is transmitted from one gimbal assembly to another.

Abstract (fr)  
La présente invention comprend un actuateur de poignet robot (10) comportant un logement cylindrique (12) doté d'une première et d'une seconde parties de parois (22, 24) disposées coaxialement l'une par rapport à l'autre. Les premier et second ensembles à cardan (14, 16) sont inclus à l'intérieur du logement (12) pour effectuer un mouvement d'inclinaison longitudinale et de lacet, et sont montés rotatifs sur le logement. Des premières ainsi que de secondes liaisons relient les premier et second ensembles à cardan (14, 16), de sorte que le mouvement est transmis d'un ensemble de balancier à un autre.

IPC 1-7  
**B25J 17/02; G05G 11/00**

IPC 8 full level  
**B25J 17/02** (2006.01)

CPC (source: EP)  
**B25J 17/0275** (2013.01); **B25J 17/0283** (2013.01)

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

DOCDB simple family (publication)  
**WO 8905217 A1 19890615**; EP 0394225 A1 19901031; EP 0394225 A4 19911030

DOCDB simple family (application)  
**US 8703163 W 19871201**; EP 88900507 A 19871201