

Title (en)  
MOORING SYSTEM.

Title (de)  
VORRICHTUNG ZUM NACHBILDEN VON MUSTERN FÜR TEXTILMASCHINEN.

Title (fr)  
SYSTEME D'AMARRAGE.

Publication  
**EP 0521984 A1 19930113 (EN)**

Application  
**EP 91906929 A 19910326**

Priority  
SE 9001079 A 19900326

Abstract (en)  
[origin: WO9114615A1] Mooring system between a movable unit (10), e.g. a ship and a stationary unit (11), e.g. a quay, and which system comprises partly a mooring device (15) consisting of a robot arm (20) which is movable at least in the vertical direction and provided with a coupling means (28) at one of the units (11) and partly a mooring armature (29) for receiving and fixation of the coupling means (28) at the other unit (10). The robot arm is constituted by an actuator (21) movable in the horizontal plane (Z-direction) which actuator can be activated during preferably the whole mooring phase. The coupling means (28) is connected to a device for absorbing lateral forces (transverse ship forces) acting on the free extreme end of the actuator (21), so that substantially no bending moments are transferred to the actuator (21). Said device is constituted by flexible means, arranged to act on the coupling means (28) and which are intended to transmit said forces to either unit (10 or 11) or both units (10 and 11).

Abstract (fr)  
On décrit un système d'amarrage entre un objet mobile (10), par exemple un navire et un objet stationnaire (11), par exemple un quai, ledit système comportant partiellement un dispositif d'amarrage (15) composé d'un bras de robot (20) mobile dans au moins la direction verticale et pourvu de moyens d'accouplement (28) sur l'un des objets (11) et partiellement d'une armature d'amarrage (29) pour recevoir et fixer les moyens d'accouplement (28) à l'autre objet (10). Le bras de robot est constitué par un élément de commande (21) mobile dans le plan horizontal (direction Z), et peut être commandé de préférence pendant toute la phase d'amarrage. Les moyens d'accouplement (28) sont reliés à un dispositif pour absorber les forces latérales (forces transversales du navire) qui agissent sur l'extrémité distale libre de l'élément de commande (21) de sorte qu'essentiellement aucun moment de flexion ne soit transmis à l'élément de commande (21). Ledit dispositif est constitué de moyens souples, agencés pour agir sur les moyens d'accouplement (28) et destinés à transmettre lesdites forces à l'un ou l'autre des objets (10 ou 11) ou aux deux objets (10 ou 11).

IPC 1-7  
**B63B 21/00**

IPC 8 full level  
**B63B 21/00** (2006.01); **E02B 3/24** (2006.01)

CPC (source: EP)  
**B63B 21/00** (2013.01); **E02B 3/24** (2013.01)

Citation (search report)  
See references of WO 9114615A1

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

DOCDB simple family (publication)  
**WO 9114615 A1 19911003**; EP 0521984 A1 19930113; FI 924291 A0 19920925; FI 924291 A 19920925; SE 469790 B 19930913; SE 9001079 D0 19900326; SE 9001079 L 19910927

DOCDB simple family (application)  
**SE 9100232 W 19910326**; EP 91906929 A 19910326; FI 924291 A 19920925; SE 9001079 A 19900326