

Title (en)

AUTONOMOUS UNDERWATER VEHICLE AND SYSTEM FOR RECOVERING SUCH AN UNDERWATER VEHICLE

Title (de)

AUTONOMES UNTERWASSERFAHRZEUG UND SYSTEM ZUR BERGUNG EINES SOLCHEN UNTERWASSERFAHRZEUGS

Title (fr)

VÉHICULE AUTONOME SOUS-MARIN ET SYSTÈME DE RÉCUPÉRATION D'UN TEL VÉHICULE SOUS-MARIN

Publication

**EP 4245653 A1 20230920 (FR)**

Application

**EP 23161363 A 20230313**

Priority

FR 2202267 A 20220315

Abstract (en)

[origin: US2023294798A1] An underwater vehicle includes a hull extending along a main longitudinal axis and at least one first pincer member disposed towards a forward end of the hull, characterized in that it further includes a second pincer member disposed towards an aft end of the hull, which is an opposite end to the forward end, the first and second pincer members being disposed respectively on a first lateral part and a second lateral part of the hull, on opposite sides of the main longitudinal axis, and being configured to take an open position or a closed position, and a detection member and a guide member which are respectively configured to detect cables and in order for the first and second pincer members to come respectively into engagement with one of the respective cables.

Abstract (fr)

L'invention concerne un véhicule autonome sous-marin comprenant une coque (160) s'étendant selon un axe principal longitudinal (150) et au moins une première pince (132a-b) disposée vers une extrémité avant de la coque, caractérisé en ce qu'il comprend en outre une deuxième pince (130a-b) disposée vers une extrémité arrière de la coque, opposée à l'extrémité avant, lesdites première et deuxième pinces étant disposées respectivement sur une première partie latérale (160c) et une deuxième partie latérale (160d) de la coque, de part et d'autre de l'axe principal longitudinal, et étant configurées pour prendre une position ouverte ou une position fermée, et un organe de détection et un organe de guidage qui sont respectivement configurés pour détecter des câbles et pour que les première et deuxième pinces viennent respectivement en prise avec un des câbles respectifs.

IPC 8 full level

**B63B 27/16** (2006.01); **B63G 8/00** (2006.01)

CPC (source: EP US)

**B63B 21/04** (2013.01 - US); **B63B 21/16** (2013.01 - US); **B63B 21/20** (2013.01 - US); **B63B 27/16** (2013.01 - EP); **B63G 8/001** (2013.01 - EP US); **B63G 8/04** (2013.01 - US); **B63G 8/39** (2013.01 - US); **B63B 2021/203** (2013.01 - US); **B63B 2027/165** (2013.01 - EP); **B63G 2008/004** (2013.01 - EP US)

Citation (search report)

- [XY] CN 109353455 A 20190219 - HUIHAI INSTITUTE TECH
- [Y] US 5291194 A 19940301 - AMES GREGORY H [US]
- [A] EP 2551185 A1 20130130 - ECA ROBOTICS [FR]
- [A] WO 2016046497 A1 20160331 - ECA ROBOTICS [FR]

Designated contracting state (EPC)

AL AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR HR HU IE IS IT LI LT LU LV MC ME MK MT NL NO PL PT RO RS SE SI SK SM TR

Designated extension state (EPC)

BA

Designated validation state (EPC)

KH MA MD TN

DOCDB simple family (publication)

**EP 4245653 A1 20230920**; FR 3133590 A1 20230922; US 2023294798 A1 20230921

DOCDB simple family (application)

**EP 23161363 A 20230313**; FR 2202267 A 20220315; US 202318182740 A 20230313