



(11) **EP 1 433 576 B8**

(12) **KORRIGIERTE EUROPÄISCHE PATENTSCHRIFT**

(15) Korrekturinformation:
Korrigierte Fassung Nr. 1 (W1 B1)
Korrekturen, siehe
Bibliographie INID code(s) 73, 74

(51) Int Cl.:
B23K 26/08 ^(2014.01) **B25J 19/00** ^(2006.01)

(48) Corrigendum ausgegeben am:
18.04.2018 Patentblatt 2018/16

(45) Veröffentlichungstag und Bekanntmachung des
Hinweises auf die Patenterteilung:
28.02.2018 Patentblatt 2018/09

(21) Anmeldenummer: **03029828.5**

(22) Anmeldetag: **24.12.2003**

(54) **Knickarmroboter mit einer an der zweiten Achse angeordneten Lasereinrichtung**

Jointed arm type robot with a laser device arranged at its second axis

Robot de type à bras articulé muni d'un laser disposé au niveau de son deuxième axe

(84) Benannte Vertragsstaaten:
DE ES FR IT

(30) Priorität: **24.12.2002 DE 10261592**

(43) Veröffentlichungstag der Anmeldung:
30.06.2004 Patentblatt 2004/27

(73) Patentinhaber: **KUKA Industries GmbH**
86165 Augsburg (DE)

(72) Erfinder:
• **Fischer, Axel**
63785 Obernburg (DE)
• **Kroth, Eberhard, Dr.**
63785 Obernburg (DE)

(74) Vertreter: **Tillmann, Axel et al**
KUKA AG
Patentabteilung
Zugspitzstraße 140
86165 Augsburg (DE)

(56) Entgegenhaltungen:
FR-A- 2 551 378 US-A- 4 698 483

• **PRITSCHOW G ET AL: "KINCKARMROBOTER
ZUR 3-D-LASERBEARBEITUNG HOHE
GENAUIGKEIT UND INNENLIEGENDE
STRAHLFUHRUNG" WERKSTATTSTECHNIK,
SPRINGER VERLAG. BERLIN, DE, Bd. 85, Nr. 6,
1. Juni 1995 (1995-06-01), Seiten 318-322,
XP000509040 ISSN: 0340-4544**

EP 1 433 576 B8

Anmerkung: Innerhalb von neun Monaten nach Bekanntmachung des Hinweises auf die Erteilung des europäischen Patents im Europäischen Patentblatt kann jedermann nach Maßgabe der Ausführungsordnung beim Europäischen Patentamt gegen dieses Patent Einspruch einlegen. Der Einspruch gilt erst als eingelegt, wenn die Einspruchsgebühr entrichtet worden ist. (Art. 99(1) Europäisches Patentübereinkommen).