



(11) **EP 3 305 477 B8**

(12) **KORRIGIERTE EUROPÄISCHE PATENTSCHRIFT**

- (15) Korrekturinformation: **Korrigierte Fassung Nr. 1 (W1 B1)**
Korrekturen, siehe Bibliographie INID code(s) 73
- (51) Int Cl.: **B25J 9/10^(2006.01) B25J 9/00^(2006.01)**
- (48) Corrigendum ausgegeben am:
12.06.2019 Patentblatt 2019/24
- (45) Veröffentlichungstag und Bekanntmachung des Hinweises auf die Patenterteilung:
27.03.2019 Patentblatt 2019/13
- (21) Anmeldenummer: **17193934.1**
- (22) Anmeldetag: **29.09.2017**

(54) **VORRICHTUNG ZUM DREIDIMENSIONALEN POSITIONIEREN EINER KOPPELKOMPONENTE SOWIE AKTOR-SYSTEM**

DEVICE FOR THREE-DIMENSIONAL POSITIONING OF A COUPLING COMPONENT AND ACTUATOR SYSTEM

DISPOSITIF DE POSITIONNEMENT TRIDIMENSIONNEL D'UN COMPOSANT DE COUPLAGE AINSI QUE SYSTÈME D'ACTIONNEURS

- (84) Benannte Vertragsstaaten:
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 MK MT NL NO PL PT RO RS SE SI SK SM TR
- (30) Priorität: **05.10.2016 DE 102016219260**
- (43) Veröffentlichungstag der Anmeldung:
11.04.2018 Patentblatt 2018/15
- (73) Patentinhaber:
• **AIRBUS HELICOPTERS DEUTSCHLAND GmbH**
86609 Donauwörth (DE)
• **Fraunhofer-Gesellschaft zur Förderung der angewandten Forschung e.V.**
80686 München (DE)
Benannte Vertragsstaaten:
AL AT BE BG CH CY CZ DE DK EE FI GB GR HR HU IE IS IT LI LT LU LV MC MK MT NL NO PL PT RO RS SE SI SK SM TR
- (72) Erfinder:
• **Bormann, Erik**
64293 Darmstadt (DE)
- **Lehmann, Martin**
64285 Darmstadt (DE)
- **Mohr, Maximilian**
92318 Neumarkt (DE)
- **Roser, Tim**
86609 Donauwörth (DE)
- **Buesing, Sebastian**
86159 Augsburg (DE)
- **Wolf, Christian**
89231 Neu-Ulm (DE)
- (74) Vertreter: **GPI & Associés**
EuroParc de Pichaury
Bâtiment B2 - 1er Etage
1330, rue Guillibert de la Lauzière
13856 Aix-en-Provence Cedex 3 (FR)
- (56) Entgegenhaltungen:
EP-A2- 1 145 806 CN-A- 104 802 155
DE-C1- 19 903 613

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).

EP 3 305 477 B8

- DAMIEN CHABLAT ET AL: "Architecture Optimization of a 3-DOF Translational Parallel Mechanism for Machining Applications, the Orthoglide", ARXIV.ORG, CORNELL UNIVERSITY LIBRARY, 201 OLIN LIBRARY CORNELL UNIVERSITY ITHACA, NY 14853, 24. August 2007 (2007-08-24), XP080299781, DOI: 10.1109/TRA.2003.810242