



(11) **EP 3 612 357 B8**

(12) **KORRIGIERTE EUROPÄISCHE PATENTSCHRIFT**

- (15) Korrekturinformation:  
**Korrigierte Fassung Nr. 1 (W1 B1)**  
**Korrekturen, siehe**  
**Bibliographie INID code(s) 73**
- (48) Corrigendum ausgegeben am:  
**24.01.2024 Patentblatt 2024/04**
- (45) Veröffentlichungstag und Bekanntmachung des Hinweises auf die Patenterteilung:  
**13.12.2023 Patentblatt 2023/50**
- (21) Anmeldenummer: **18719110.1**
- (22) Anmeldetag: **17.04.2018**
- (51) Internationale Patentklassifikation (IPC):  
**B25J 15/00<sup>(2006.01)</sup> B25J 19/02<sup>(2006.01)</sup>**  
**B25J 9/16<sup>(2006.01)</sup>**
- (52) Gemeinsame Patentklassifikation (CPC):  
**B25J 15/00; B25J 19/02; B25J 19/027;**  
**B25J 9/1694; G05B 2219/39466**
- (86) Internationale Anmeldenummer:  
**PCT/EP2018/059741**
- (87) Internationale Veröffentlichungsnummer:  
**WO 2018/192907 (25.10.2018 Gazette 2018/43)**

- (54) **LINEAR-, GREIF-, SPANN-, DREH- ODER SCHWENKVORRICHTUNG, VERFAHREN ZUM BETREIBEN EINER DERARTIGEN VORRICHTUNG, UND EINRICHTUNG ZUR AUSWERTUNG EINER DERARTIGEN VORRICHTUNG**

LINEAR, GRIPPING, CLAMPING, ROTARY OR SWIVELLING DEVICE, METHOD FOR OPERATING A DEVICE OF THIS TYPE, AND UNIT FOR EVALUATING A DEVICE OF THIS TYPE

DISPOSITIF LINÉAIRE, DE PRÉHENSION, DE SERRAGE, DE ROTATION OU DE PIVOTEMENT, PROCÉDÉ SERVANT À FAIRE FONCTIONNER UN DISPOSITIF DE CE TYPE, ET SYSTÈME SERVANT À ÉVALUER UN DISPOSITIF DE CE TYPE

- |  |   |
|--|---|
| <p>(84) Benannte Vertragsstaaten:<br/><b>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</b></p> <p>(30) Priorität: <b>19.04.2017 DE 102017108325</b></p> <p>(43) Veröffentlichungstag der Anmeldung:<br/><b>26.02.2020 Patentblatt 2020/09</b></p> <p>(73) Patentinhaber: <b>SCHUNK SE &amp; Co. KG</b><br/><b>Spanntechnik Greiftechnik</b><br/><b>Automatisierungstechnik</b><br/><b>74348 Lauffen am Neckar (DE)</b></p> <p>(72) Erfinder:<br/>• <b>FLAXMEYER, Florian</b><br/><b>74074 Heilbronn (DE)</b></p> | <p>• <b>FELLHAUER, Bruno</b><br/><b>74336 Brackenheim (DE)</b></p> <p>(74) Vertreter: <b>DREISS Patentanwälte PartG mbB</b><br/><b>Friedrichstraße 6</b><br/><b>70174 Stuttgart (DE)</b></p> <p>(56) Entgegenhaltungen:<br/><b>CN-A- 101 273 688 US-A1- 2016 107 316</b></p> <p>• <b>HIRZINGER G ET AL: "SENSOR-BASED SPACE-ROBOTICS-ROTEX AND ITS TELEROBOTIC FEATURES", IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS AND AUTOMATION, IEEE INC, NEW YORK, US, Bd. 9, Nr. 5, 1. Oktober 1993 (1993-10-01) , Seiten 649-663, XP000422845, ISSN: 1042-296X, DOI: 10.1109/70.258056</b></p> |
|--|---|

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 3 612 357 B8**