

(19)



(11)

EP 3 913 322 B8

(12)

FASCICULE DE BREVET EUROPEEN CORRIGE

(15) Information de correction:

Version corrigée no 1 (W1 B1)
Corrections, voir
Bibliographie code(s) INID 73

(51) Classification Internationale des Brevets (IPC):

G01B 11/00 ^(2006.01) **B23Q 17/24** ^(2006.01)
B25J 11/00 ^(2006.01) **G05B 19/418** ^(2006.01)
G06T 7/00 ^(2017.01)

(48) Corrigendum publié le:

14.12.2022 Bulletin 2022/50

(52) Classification Coopérative des Brevets (CPC):

G01B 11/005; B23Q 17/2471; B25J 11/00;
G05B 19/41875; G06T 7/001; G01B 2210/52;
G06T 2207/10028; G06T 2207/30164; Y02P 90/02

(45) Date de publication et mention de la délivrance du brevet:

09.11.2022 Bulletin 2022/45

(21) Numéro de dépôt: **21174861.1**

(22) Date de dépôt: **19.05.2021**

(54) PROCÉDÉ POUR LE CONTRÔLE D'UNE PIÈCE EN COURS DE FABRICATION

VERFAHREN ZUR KONTROLLE EINES WERKSTÜCKS WÄHREND SEINER HERSTELLUNG
 METHOD FOR CONTROLLING A PART DURING MANUFACTURING

(84) Etats contractants désignés:

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

(74) Mandataire: **Ipside**

29, rue de Lisbonne
75008 Paris (FR)

(30) Priorité: **20.05.2020 FR 2005384**

(43) Date de publication de la demande:

24.11.2021 Bulletin 2021/47

(56) Documents cités:

- **MICHELE GERMANI ET AL: "Automation of 3D view acquisition for geometric tolerances verification", 2009 IEEE 12TH INTERNATIONAL CONFERENCE ON COMPUTER VISION WORKSHOPS, ICCV WORKSHOPS : KYOTO, JAPAN, 27 SEPTEMBER - 4 OCTOBER 2009, INSTITUTE OF ELECTRICAL AND ELECTRONICS ENGINEERS, PISCATAWAY, NJ, 27 septembre 2009 (2009-09-27), pages 1710-1717, XP031664519, ISBN: 978-1-4244-4442-7**
- **SAHA M ET AL: "Planning multi-goal tours for robot arms", PROCEEDINGS / 2003 IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION : SEPTEMBER 14 - 19, 2003, THE GRAND HOTEL, TAIPEI, TAIWAN; [PROCEEDINGS OF THE IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION], IEEE SERVICE CENTER, PISCATAWAY, NJ, vol. 3, 14 septembre 2003 (2003-09-14), pages 3797-3803, XP010668317, DOI: 10.1109/ROBOT.2003.1242179 ISBN: 978-0-7803-7736-3**

(73) Titulaire: **I-MC**

84120 Pertuis (FR)

(72) Inventeurs:

- **Nozais, Dominique**
84120 Pertuis (FR)
- **Peuzin-Jubert, Manon**
13100 Aix en Provence (FR)
- **Pernot, Jean-Philippe**
13090 Aix En Provence (FR)
- **Polette, Arnaud**
13100 Aix en Provence (FR)
- **Mari, Jean-Luc**
13008 Marseille (FR)

EP 3 913 322 B8

Il est rappelé que: Dans un délai de neuf mois à compter de la publication de la mention de la délivrance du brevet européen au Bulletin européen des brevets, toute personne peut faire opposition à ce brevet auprès de l'Office européen des brevets, conformément au règlement d'exécution. L'opposition n'est réputée formée qu'après le paiement de la taxe d'opposition. (Art. 99(1) Convention sur le brevet européen).