

(12) DEMANDE INTERNATIONALE PUBLIÉE EN VERTU DU TRAITÉ DE COOPÉRATION EN MATIÈRE DE BREVETS (PCT)

(19) Organisation Mondiale de la
Propriété Intellectuelle
Bureau international



(43) Date de la publication internationale
30 juillet 2015 (30.07.2015)

WIPO | PCT

(10) Numéro de publication internationale
WO 2015/110521 A1

(51) Classification internationale des brevets :
B25J 15/00 (2006.01) *B25J 15/10* (2006.01)

(21) Numéro de la demande internationale :
PCT/EP2015/051235

(22) Date de dépôt international :
22 janvier 2015 (22.01.2015)

(25) Langue de dépôt : français

(26) Langue de publication : français

(30) Données relatives à la priorité :
1450531 22 janvier 2014 (22.01.2014) FR

(71) Déposant : ALDEBARAN ROBOTICS [FR/FR]; 43 rue
du Colonel Pierre Avia, F-75015 Paris (FR).

(72) Inventeurs : LAVILLE, Jérémy; 43 rue du Colonel Pierre
Avia, F-75015 Paris (FR). CLERC, Vincent; 19, rue Chef
de Ville, F-92140 Clamart (FR). MAISONNIER, Bruno;
Villa Adrienne, 19, avenue du Général Leclerc, F-75014
Paris (FR).

(74) Mandataires : COLLET, Alain et al.; Marks & Clerk
France, 22, Avenue Aristide Briand, F-94117 Arcueil (FR).

(81) États désignés (sauf indication contraire, pour tout titre
de protection nationale disponible) : AE, AG, AL, AM,
AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY,
BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM,
DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT,
HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JP, KE, KG, KN, KP, KR,
KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG,
MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM,
PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC,
SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN,
TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.

(84) États désignés (sauf indication contraire, pour tout titre
de protection régionale disponible) : ARIPO (BW, GH,
GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ,
TZ, UG, ZM, ZW), eurasien (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU,
TJ, TM), européen (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE,
DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU,
LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK,
SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ,
GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

Publiée :

— avec rapport de recherche internationale (Art. 21(3))

(54) Title : ACTUATION OF A HAND INTENDED FOR BEING PROVIDED ON A HUMANOID ROBOT

(54) Titre : ACTIONNEMENT D'UNE MAIN DESTINÉE À ÉQUIPER UN ROBOT À CARACTÈRE HUMANOÏDE

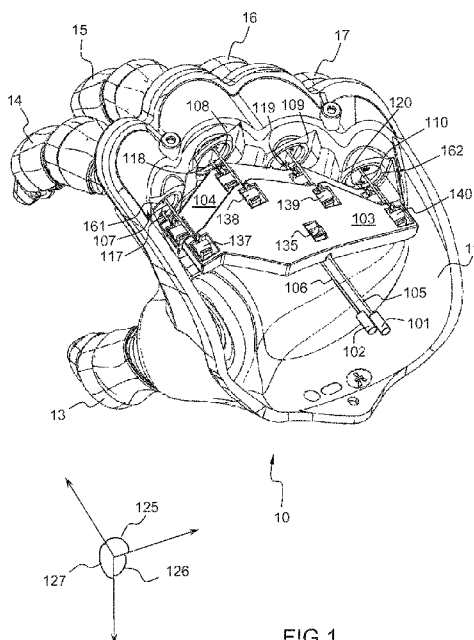


FIG.1

(57) Abstract : The invention relates to a hand intended for being provided on a humanoid robot. The hand (10) comprises a palm (11) and a plurality of fingers (13, 14, 15, 16, 17) motorised relative to the palm (11). According to the invention, the hand (10) includes one actuator (101, 102) shared by a plurality of fingers (14, 15, 16, 17) and a spreader (103, 104) making it possible to distribute a force exerted by the actuator (101, 102) onto the fingers (14, 15, 16, 17).

(57) Abrégé : L'invention concerne une main destinée à équiper un robot à caractère humanoïde. La main (10) comprend une paume (11) et plusieurs doigts (13, 14, 15, 16, 17) motorisés par rapport à la paume (11). Selon l'invention, la main (10) comprend un actionneur (101, 102) commun à plusieurs doigts (14, 15, 16, 17) et un palonnier (103, 104) permettant de répartir un effort exercé par l'actionneur (101, 102) vers les doigts (14, 15, 16, 17).