



(43) Date de la publication internationale
8 mai 2014 (08.05.2014)

WIPO | PCT

(10) Numéro de publication internationale
WO 2014/068260 A1

(51) Classification internationale des brevets :
B67D 9/02 (2010.01)

(21) Numéro de la demande internationale :
PCT/FR2013/052617

(22) Date de dépôt international :
31 octobre 2013 (31.10.2013)

(25) Langue de dépôt : français

(26) Langue de publication : français

(30) Données relatives à la priorité :
1260464 2 novembre 2012 (02.11.2012) FR

(71) Déposant : FMC TECHNOLOGIES SA [FR/FR]; Route
des Clérimois, F-89100 Sens (FR).

(72) Inventeurs : FUSY, Joël; 5 B, rue de Clamart, F-89290
Vincelles (FR). PELLETIER, Frédéric; 8, rue Pierre La-
rousse, F-89100 Sens (FR).

(74) Mandataire : SANTARELLI; 14 avenue de la Gran-
de-Armée, Boîte Postale 237, F-75822 Paris Cedex 17
(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, LT, 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, 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).

Déclarations en vertu de la règle 4.17 :

— relative à la qualité d'inventeur (règle 4.17.iv))

Publiée :

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

(54) Title : SYSTEM AND METHOD FOR TRANSFERRING FLUID

(54) Titre : SYSTÈME ET PROCÉDÉ DE TRANSFERT DE FLUIDE

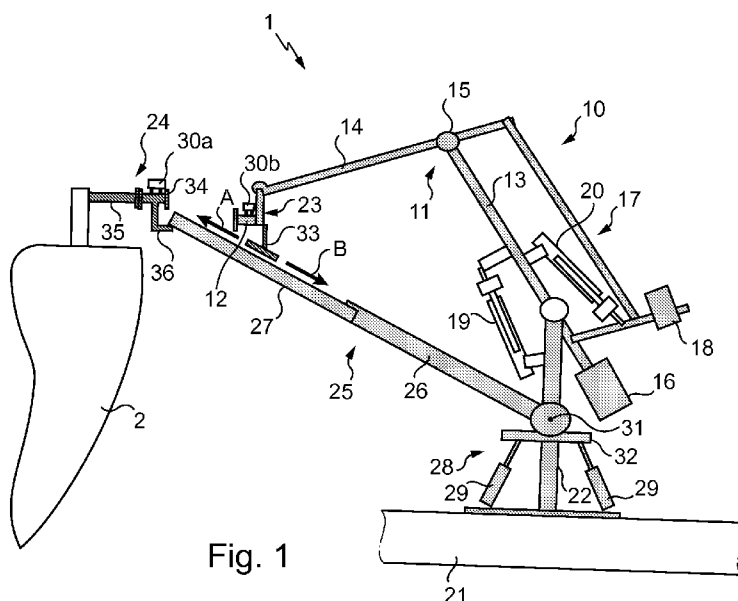


Fig. 1

(57) Abstract : A system (1) for transferring a fluid product, comprising a balanced arm (10) for transferring the fluid product, having a transfer compass (13, 14) comprising a transfer line having a line end fixed to a support and a mobile line end (23) provided with a connection/disconnection member (12) for connecting the line to a target pipe (24), characterised in that it further comprises a telescopic arm (25) designed to be secured, by one of the longitudinal ends of same, to the mobile line end (23) so as to move said end to a position connecting the connection/disconnection member (12) to the target pipe (24), and mounted via the opposite longitudinal end of same to a parallel robot (25) controlled in dependence to the detection of movements experienced by the target pipe (24) so as to compensate, at the connection/disconnection member, for the movements of the target pipe.

(57) Abrégé : Un système de transfert (1) d'un produit fluide, comportant un bras équilibré de transfert (10) du produit fluide, ayant un compas de transfert (13,14) comportant une ligne de transfert

[Suite sur la page suivante]



ayant une extrémité de ligne fixée à un support et une extrémité de ligne mobile (23) pourvue d'un organe de connexion/déconnexion (12) destiné au raccordement de la ligne à une tubulure cible (24), caractérisé en ce qu'il comporte en outre un bras télescopique (25) adapté à être solidarisé par l'une de ses extrémités longitudinales à l'extrémité de ligne mobile (23) pour déplacer celle-ci vers une position de raccordement de l'organe de connexion/déconnexion (12) à la tubulure cible (24) et monté par son extrémité longitudinale opposée sur un robot parallèle (25) commandé en dépendance de la détection de mouvements que subit la tubulure cible (24) pour compenser au niveau de l'organe de connexion/déconnexion des mouvements de la tubulure cible.