

(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
12 décembre 2013 (12.12.2013)

WIPO | PCT

(10) Numéro de publication internationale
WO 2013/182811 A1

(51) Classification internationale des brevets :
B25J 5/00 (2006.01) **B62D 57/024** (2006.01)

(21) Numéro de la demande internationale :
PCT/FR2013/051277

(22) Date de dépôt international :
5 juin 2013 (05.06.2013)

(25) Langue de dépôt : français

(26) Langue de publication : français

(30) Données relatives à la priorité :
1201640 7 juin 2012 (07.06.2012) FR

(71) Déposant : NEXTER SYSTEMS [FR/FR]; 34, Boulevard
de Valmy, BP 504, F-42328 Roanne cedex (FR).

(72) Inventeurs : STEUX, Bruno; 19 rue Camille Chevillard,
F-78400 Chatou (FR). BOURAOUL, Laurent; 10 avenue
du Général de Gaulle, F-94240 L'Hay-les-roses (FR).

(74) Mandataires : CHAILLOT, Geneviève et al.; Cabinet
Chaillot, 16/20 avenue de l'Agent Sarre, BP 74, F-92703
colombes cedex (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, 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, 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).

Publiée :

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

(54) Title : ROLLING ROBOT COMPRISING AN ARM

(54) Titre : ROBOT ROULANT COMPRENANT UN BRAS

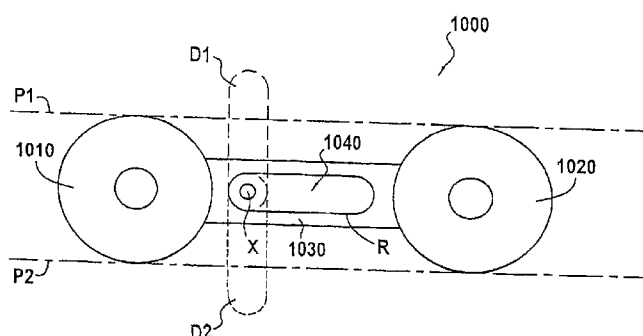


FIG.1

(57) Abstract : The invention relates to a rolling robot (1000) comprising movement means (1010, 1020) that allow it to move parallel to a first movement plane (P1) or alternatively parallel to a second movement plane (P2), and also a body (1030), the volume of which is confined between the two movement planes (P1, P2), characterized in that it also comprises an arm (1040) that is mounted on the body and assumes either a stowed configuration (R) in which it is confined between the two movement planes, or a first deployed configuration (D1) in which it projects through the first movement plane (P1), or a second deployed configuration (D2) in which it projects through the second movement plane (P2).

(57) Abrégé : L'invention porte sur un robot roulant (1000) comprenant des moyens de déplacement (1010, 1020) lui permettant de se déplacer parallèlement à un premier plan de déplacement (P1) ou alternativement parallèlement à un deuxième plan de déplacement (P2), ainsi qu'un corps (1030) dont le volume est cantonné entre les deux plans de déplacement (P1, P2), caractérisé en ce qu'il comprend de plus un bras (1040) monté sur le corps et prenant soit une configuration

[Suite sur la page suivante]



de rangement (R) dans lequel il est cantonné entre les deux plans de déplacement, soit une première configuration de déploiement (D1) dans laquelle il fait saillie à travers le premier plan de déplacement (P1), soit encore une deuxième configuration de déploiement (D2) dans laquelle il fait saillie à travers le deuxième plan de déplacement (P2).