(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
2 novembre 2006 (02.11.2006)

PCT

(10) Numéro de publication internationale
WO 2006/114485 A1

(51) Classification internationale des brevets :
G01N 29/265 (2006.01) *G01N 29/28* (2006.01)
G01N 29/22 (2006.01)

(21) Numéro de la demande internationale :
PCT/FR2005/001085

(22) Date de dépôt international : 28 avril 2005 (28.04.2005)

(25) Langue de dépôt : français

(26) Langue de publication : français

(71) Déposant *(pour tous les États désignés sauf US)* : **ROBOPLANET** [FR/FR]; 6, rue de Denver, Cours d'Ajot, F-29200 BREST (FR).

(72) Inventeur; et

(75) Inventeur/Déposant *(pour US seulement)* : **BRUSSIEUX, Marc** [FR/FR]; 5, rue de Guilbaud, F-29200 BREST (FR).

(74) Mandataire : **CABINET REGIMBEAU**; Espace Performance, Bâtiment K, F-35769 SAINT GREGOIRE Cedex (FR).

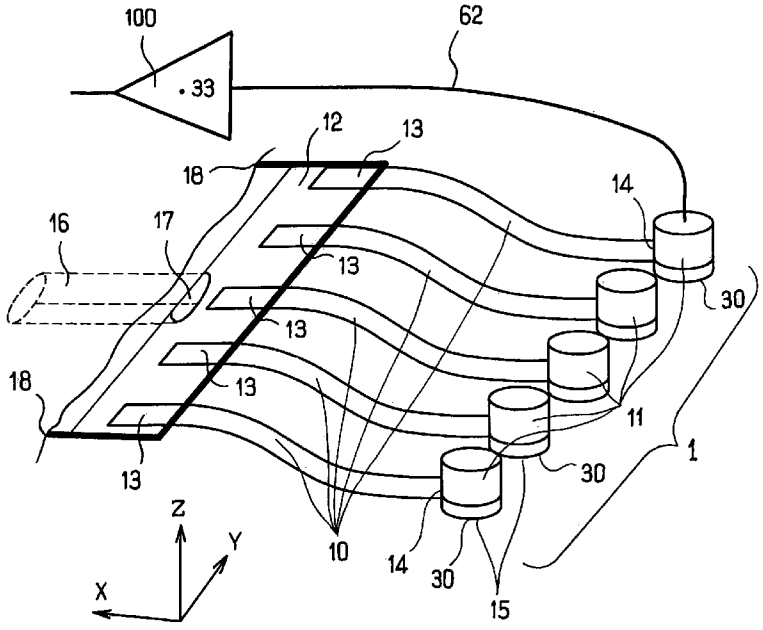
(81) États désignés *(sauf indication contraire, pour tout titre de protection nationale disponible)* : AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KM, KP, KR, KZ, LC, LK,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

(84) États désignés *(sauf indication contraire, pour tout titre de protection régionale disponible)* : ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasien (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), européen (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

[Suite sur la page suivante]

(54) **Title:** TOOL, SENSOR AND DEVICE FOR A WALL NON-DISTRUCTIVE CONTROL

(54) **Titre :** OUTIL, CAPTEUR ET DISPOSITIF DE CONTROLE NON DESTRUCTIF DE PAROI



(57) **Abstract:** The invention relates to a non-distructive control tool (1) for a three-dimensional wall comprising a plurality of juxtaposed non-distructive control sensors (11). According to said invention, said sensors (11) are mounted on a support (10) for jointly displacing the assembly thereof with respect to the wall. The support (10) is deformable for each sensor (11) in such a way that the sensors (11) are displaceable with respect to each other. First stress means for individually constrain the each sensor application face (30) in such away that it is placed against the wall and second sliding means for enabling the each sensor application face (30) to be slidable on said wall are provided.

[Suite sur la page suivante]

WO 2006/114485 A1

Déclarations en vertu de la règle 4.17 :
— *relative au droit du déposant de demander et d'obtenir un brevet (règle 4.17.ii))*
— *relative à la qualité d'inventeur (règle 4.17.iv))*

Publiée :
— *avec rapport de recherche internationale*
— *avant l'expiration du délai prévu pour la modification des revendications, sera republiée si des modifications sont reçues*

En ce qui concerne les codes à deux lettres et autres abréviations, se référer aux "Notes explicatives relatives aux codes et abréviations" figurant au début de chaque numéro ordinaire de la Gazette du PCT.

(57) Abrégé : L'invention concerne un outil (1) de contrôle non destructif de paroi tridimensionnelle, comportant une pluralité de capteurs (11) de contrôle non destructif juxtaposés. Suivant l'invention, les capteurs (11) sont montés sur un support (10) de déplacement en commun de l'ensemble des capteurs (11) par rapport à la paroi. Le support (10) est déformable pour chaque capteur (11) de manière à ce que les capteurs (11) soient déplaçables les uns par rapport aux autres. Des premiers moyens de contrainte pour contraindre individuellement la face (30) d'application de chaque capteur à se trouver contre la paroi, et des deuxièmes moyens de glissement pour faire glisser la face (30) d'application de chaque capteur (11) contre la paroi, sont prévus.