

BERICHTIGTE FASSUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum
Internationales Büro



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum
28. August 2008 (28.08.2008)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 2008/101568 A1

(51) Internationale Patentklassifikation:
B25J 9/16 (2006.01)

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP2008/000278

(22) Internationales Anmeldedatum:
16. Januar 2008 (16.01.2008)

(25) Einreichungssprache: Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache: Deutsch

(30) Angaben zur Priorität:
10 2007 008 903.3
23. Februar 2007 (23.02.2007) DE

(71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme
von US): ABB TECHNOLOGY AG [CH/CH]; Affoltern
Strasse 44, CH-8050 Zürich (CH).

(72) Erfinder; und

(75) Erfinder/Anmelder (nur für US): DAI, Fan [DE/DE];

Am Markstein 5c, 64673 Zwingenberg (DE). **FRO-
HBERGER, Anke** [DE/DE]; Waldhofstrasse 3, 68169
Mannheim (DE). **MATTHIAS, Björn** [DE/DE]; Zeuterner
Strasse 4, 76669 Bad Schönborn (DE). **UNGER, Joachim**
[DE/DE]; Weinbergstrasse 9, 68259 Mannheim (DE).

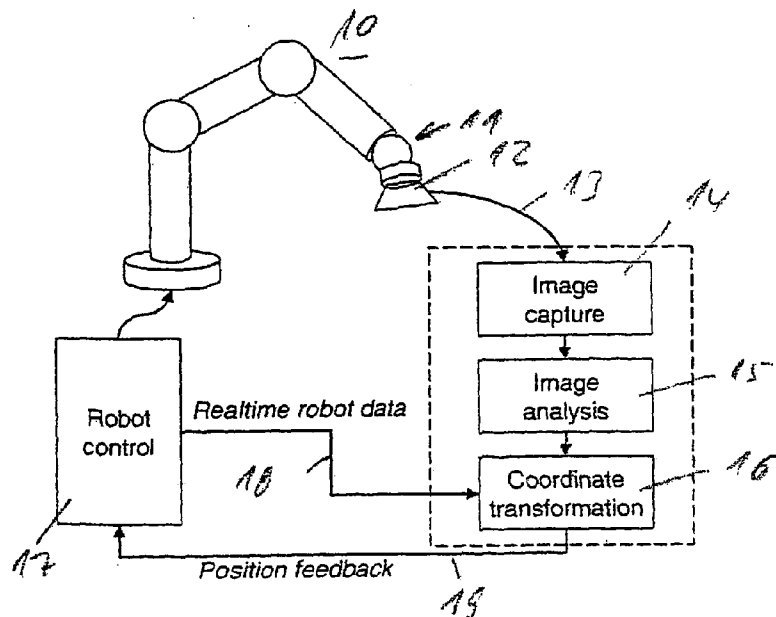
(74) Anwälte: **MILLER, Toivo** usw.; ABB Patent GmbH,
Wallstadter Strasse 59, 68526 Ladenburg (DE).

(81) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für
jede verfügbare nationale Schutzrechtsart): AE, AG, AL,
AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BR, BW, BY,
BZ, CA, CH, 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, KM, 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, PG,
PH, PL, PT, RO, RS, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM,

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: DEVICE FOR CONTROLLING A ROBOT

(54) Bezeichnung: EINRICHTUNG ZUM STEuern EINES ROBOTERS



(57) Abstract: The invention relates to a device for controlling a robot (10), with a robot control unit (17), with at least one digital camera (12), which is fitted on the robot and whose output signals can be supplied to an image recording unit (14). The output signals from the image recording unit connected to the camera (12) can be supplied to an image processing device (15) which is connected to said image recording unit. By means of a coordinate transformation device (16), in which the signals originating from the image processing unit (15) and the robot control unit (17) are processed and transformed into robot control signals, said signals can be supplied back to the robot control unit (17).

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

WO 2008/101568 A1



SV, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC,
VN, ZA, ZM, ZW.

(84) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare regionale Schutzrechtsart): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), europäisches (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MT, NL, NO, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

Erklärung gemäß Regel 4.17:

— *Erfindererklärung (Regel 4.17 Ziffer iv)*

Veröffentlicht:

— *mit internationalem Recherchenbericht*

(48) Datum der Veröffentlichung dieser berichtigten

Fassung: 23. Oktober 2008

(15) Informationen zur Berichtigung:

siehe Mitteilung vom 23. Oktober 2008

(57) Zusammenfassung: Die Erfindung betrifft eine Einrichtung zum Steuern eines Roboters (10), mit einer Robotersteuereinheit (17), mit wenigstens einer am Roboter angebrachten digitalen Kamera (12), deren Ausgangssignale einer Bilderfassungseinheit (14) zuführbar sind. Die Ausgangssignale der mit der Kamera (12) verbundenen Bilderfassungseinheit sind einer mit dieser verbundenen Bildverarbeitungseinrichtung (15) zuführbar. Mit einer Koordinatentransformationseinrichtung (16), in der die von der Bildverarbeitungseinheit (15) und der Robotersteuereinheit (17) herkommenden Signale zu Robotersteuersignalen verarbeitet und transformiert werden, sind wieder der Robotersteuereinheit (17) zuführbar.