



(10) **DE 10 2011 016 113 B8 2021.05.27**

(12)

Berichtigung der Patentschrift

(21) Aktenzeichen: **10 2011 016 113.9**

(51) Int Cl.: **B25J 19/00 (2006.01)**

(22) Anmelddatum: **05.04.2011**

(43) Offenlegungstag: **15.12.2011**

(45) Veröffentlichungstag
der Patenterteilung: **18.03.2021**

(15) Korrekturinformation:

(30)

(48) Veröffentlichungstag der Berichtigung: **27.05.2021**

(30) Unionspriorität:

12/760,954

15.04.2010 US

(56) Ermittelter Stand der Technik:

DE	100 32 363	A1
DE	699 26 423	T2
US	7 138 976	B1
US	2006 / 0 145 494	A1
US	2007 / 0 050 045	A1
US	2007 / 0 236 162	A1
US	2007 / 0 299 427	A1
US	2010 / 0 077 867	A1
US	4 982 611	A
US	5 280 981	A
US	5 143 505	A
US	6 042 555	A

(73) Patentinhaber:

**GM Global Technology Operations LLC (n.
d. Gesetzen des Staates Delaware), Detroit,
Mich., US; The U.S.A. as Represented by the
Administrator of the National Aeronautics and
Space Administration, Washington, D.C., US**

(74) Vertreter:

**Manitz Finsterwald Patent- und
Rechtsanwaltspartnerschaft mbB, 80336
München, DE**

(72) Erfinder:

**Wampler, Charles W. II, Birmingham, Mich., US;
Platt, Robert J. Jr., Cambridge, Mich., US**

(54) Bezeichnung: **Verfahren und Vorrichtung zum Kalibrieren mehrachsiger Kraftaufnehmer in einem
geschickten Roboter**

Die oben angegebenen bibliografischen Daten entsprechen dem aktuellen Stand zum Zeitpunkt der Veröffentlichung dieser Berichtigung. Die Zusammenfassung bzw. der Hauptanspruch sowie die Titelseitenzeichnung werden aus technischen Gründen hier nicht erneut veröffentlicht. Diese Informationen können der Originalveröffentlichung entnommen werden.