

Symbol	Typ	Titel
<b>B</b>	<b>Sektion</b>	<b>Sektion B — Arbeitsverfahren; Transportieren</b>
<b>B25</b>	<b>Klasse</b>	<b>Handwerkzeuge; tragbare Werkzeuge mit Kraftantrieb; Griffe für Handgeräte; Werkstatteinrichtungen; Manipulatoren</b>
<b>B25J</b>	<b>Unterklasse</b>	<b>Manipulatoren; mit Manipuliereinrichtungen ausgestattete Räume (Automatische Vorrichtungen zum Pflücken einzelner Früchte, Gemüse, Hopfen oder dgl. A01D 46/30; Nadel-Manipulatoren für die Chirurgie A61B 17/062; Manipulatoren im Zusammenhang mit Walzwerken B21B 39/20; Manipulatoren im Zusammenhang mit Schmiedemaschinen B21J 13/10; Mittel zum Halten von Rädern oder Teilen davon B60B 30/00; Krane B66C; Anordnungen zum Handhaben von Brennstoffen oder anderen innerhalb eines Kernreaktors verwendeten Materialien G21C 19/00; bauliche Verbindung von Manipulatoren mit gegen Strahlung abgeschirmten Zellen oder Räumen G21F 7/06) [5]</b>
<b>B25J 1/00</b>	<b>Hauptgruppe</b>	<b>Räumlich von Hand einstellbare Manipulatoren (mit Phantom-Nachfolgesteuerung B25J 3/00; Mikromanipulatoren B25J 7/00) [1, 2006.01]</b>
B25J 1/02	1-Punkt Untergruppe	. mit Lenkergetriebe oder biegsam [1, 2006.01]
B25J 1/04	1-Punkt Untergruppe	. steif, z.B. Warengreifer für Lagerregale [1, 2006.01]
B25J 1/06	1-Punkt Untergruppe	. mit Scherenspreizgetriebe [1, 2006.01]
B25J 1/08	1-Punkt Untergruppe	. beweglich in einer Wand gehalten [1, 2006.01]
B25J 1/10	2-Punkt Untergruppe	. . Schieberhalterungen und Schwenkzapfenhalterungen hierfür [1, 2006.01]
B25J 1/12	1-Punkt Untergruppe	. mit Vorrichtungen zum Befestigen an einer Tragsäule [1, 2006.01]
<b>B25J 3/00</b>	<b>Hauptgruppe</b>	<b>Manipulatoren mit Phantom-Nachfolgesteuerung, d.h. sowohl die steuernde als auch die gesteuerte Baugruppe führen übereinstimmende räumliche Bewegungen aus [1, 2006.01]</b>
B25J 3/02	1-Punkt Untergruppe	. mit einem Lenkerparallelogrammgetriebe zwischen den Geber- und Empfänger-Baugruppen (Pantografen B43L 13/00) [1, 2006.01]
B25J 3/04	1-Punkt Untergruppe	. mit Servomechanismen (durch Servomechanismen betätigte Köpfe B25J 15/02) [1, 2006.01]
<b>B25J 5/00</b>	<b>Hauptgruppe</b>	<b>Auf Rädern oder Fahrzeugen montierte Manipulatoren (B25J 1/00 hat Vorrang; programmgesteuerte Manipulatoren B25J 9/00) [1, 2006.01]</b>
B25J 5/02	1-Punkt Untergruppe	. auf einer Führungsbahn laufend [1, 2006.01]
B25J 5/04	2-Punkt Untergruppe	. . wobei die Führungsbahn zusätzlich bewegt wird, z.B. nach Art einer wandernden Kranbrücke [1, 2006.01]
B25J 5/06	1-Punkt Untergruppe	. Manipulatoren, ausgestattet mit einem Steuerstand für die Bedienungsperson [1, 2006.01]
<b>B25J 7/00</b>	<b>Hauptgruppe</b>	<b>Mikromanipulatoren [1, 2006.01]</b>
<b>B25J 9/00</b>	<b>Hauptgruppe</b>	<b>Programmgesteuerte Manipulatoren [1, 2006.01]</b>
B25J 9/02	1-Punkt Untergruppe	. gekennzeichnet durch die Bewegung der Arme, z.B. Linearbewegungen (B25J 9/06 hat Vorrang) [4, 2006.01]
B25J 9/04	2-Punkt Untergruppe	. . durch Drehung wenigstens eines Armes, ohne Berücksichtigung der Bewegungen des Werkzeugträgers, z.B. Bewegungen in Zylinderkoordinaten oder Polarkoordinaten [4, 2006.01]
B25J 9/06	1-Punkt Untergruppe	. gekennzeichnet durch mehrgelenkige Arme [4, 2006.01]
B25J 9/08	1-Punkt Untergruppe	. gekennzeichnet durch Baukastensystem [4, 2006.01]
B25J 9/10	1-Punkt Untergruppe	. gekennzeichnet durch Mittel zum Positionieren der Manipulatorelemente [4, 2006.01]
B25J 9/12	2-Punkt Untergruppe	. . elektrisch [4, 2006.01]
B25J 9/14	2-Punkt Untergruppe	. . hydraulisch oder pneumatisch [4, 2006.01]

Symbol	Typ	Titel
B25J 9/16	1-Punkt Untergruppe	. Programmsteuerungen (übergreifende Fabrikationssteuerung, d.h. zentrale Steuerung einer Mehrzahl von Maschinen, G05B 19/418) [4, 2006.01]
B25J 9/18	2-Punkt Untergruppe	. . elektrisch [4, 2006.01]
B25J 9/20	2-Punkt Untergruppe	. . hydraulisch oder pneumatisch [4, 2006.01]
B25J 9/22	2-Punkt Untergruppe	. . Aufzeichnungs- oder Wiedergabe-Systeme (allgemein G05B 19/42) [4, 2006.01]
<b>B25J 11/00</b>	<b>Hauptgruppe</b>	<b>Anderweitig nicht vorgesehene Manipulatoren [1, 2006.01]</b>
<b>B25J 13/00</b>	<b>Hauptgruppe</b>	<b>Steuerungen für Manipulatoren (Programmsteuerungen B25J 9/16) [1, 4, 2006.01]</b>
B25J 13/02	1-Punkt Untergruppe	. durch Handgriff betätigte Steuereinrichtungen [1, 2006.01]
B25J 13/04	1-Punkt Untergruppe	. durch Fußhebel betätigte Steuereinrichtungen [1, 2006.01]
B25J 13/06	1-Punkt Untergruppe	. Steuerstände, z.B. Schaltpulte, Schalttafeln [1, 2006.01]
B25J 13/08	1-Punkt Untergruppe	. mit Sensoren, z.B. optische oder Berührungs-Sensoren [4, 2006.01]
<b>B25J 15/00</b>	<b>Hauptgruppe</b>	<b>Greifköpfe [1, 2006.01]</b>
B25J 15/02	1-Punkt Untergruppe	. mit Servomechanismen betätigt [1, 2006.01]
B25J 15/04	1-Punkt Untergruppe	. mit Vorkehrung für ein ferngesteuertes Abnehmen oder Auswechseln des Kopfes oder von dessen Teilen [1, 2006.01]
B25J 15/06	1-Punkt Untergruppe	. mit durch Vakuum oder magnetisch betätigten Spannmitteln [1, 2006.01]
B25J 15/08	1-Punkt Untergruppe	. mit Greiffingern (B25J 15/02 , B25J 15/04 haben Vorrang) [4, 2006.01]
B25J 15/10	2-Punkt Untergruppe	. . mit mindestens drei Fingern [4, 2006.01]
B25J 15/12	2-Punkt Untergruppe	. . mit gelenkigen Fingern [4, 2006.01]
<b>B25J 17/00</b>	<b>Hauptgruppe</b>	<b>Gelenkverbindungen [1, 2006.01]</b>
B25J 17/02	1-Punkt Untergruppe	. Gelenkverbindungen nach Art eines Handgelenkes [1, 2006.01]
<b>B25J 18/00</b>	<b>Hauptgruppe</b>	<b>Arme [4, 2006.01]</b>
B25J 18/02	1-Punkt Untergruppe	. ausfahrbar [4, 2006.01]
B25J 18/04	2-Punkt Untergruppe	. . drehbeweglich [4, 2006.01]
B25J 18/06	1-Punkt Untergruppe	. gelenkig [4, 2006.01]
<b>B25J 19/00</b>	<b>Hauptgruppe</b>	<b>Zubehör, hergerichtet für Manipulatoren, z.B. zum Überwachen, zum Beobachten; Sicherheitsvorrichtungen in Verbindung mit oder besonders ausgelegt zur Verwendung bei Manipulatoren (Sicherheitsvorrichtungen allgemein F16P; Strahlungsschutz allgemein G21F) [1, 2006.01]</b>
B25J 19/02	1-Punkt Untergruppe	. Sensoren [4, 2006.01]
B25J 19/04	2-Punkt Untergruppe	. . optisch [4, 2006.01]
B25J 19/06	1-Punkt Untergruppe	. Sicherheitseinrichtungen [4, 2006.01]
<b>B25J 21/00</b>	<b>Hauptgruppe</b>	<b>Räume mit Manipuliertorrichtungen (bauliche Merkmale der Halterung des Manipulators in der Wand B25J 1/08) [1, 2006.01]</b>
B25J 21/02	1-Punkt Untergruppe	. Mit Handschuhen ausgestattete Laborierkästen, d.h. Räume für das Durchführen von Manipulationen durch Handschuhe tragende Personen, wobei die Handschuhe an den Kastenwänden fest angebracht sind; Handschuhe hierfür [1, 2006.01]