200936471

發明專利說明書

（本說明書格式、順序及粗體字，請勿任意更動，※記號部分請勿填寫）

※ 申請案號：97105722

※ 申請日期：97.2.19　　※IPC 分類：B65G 49/06(2006.01)

一、發明名稱：（中文/英文）

定位裝置及其與輸送裝置的組合

二、申 請 人：（共 1 人）

姓名或名稱：（中文/英文）

由田新技股份有限公司

代表人：（中文/英文）

鄒嘉駿

住居所或營業所地址：（中文/英文）

(23553)台北縣中和市連城路 268 號 10 樓之 1

國　籍：（中文/英文）

中華民國

三、發明人：（共 3 人）

姓　名：（中文/英文）

1. 蔡鴻儒
2. 呂忠勇
3. 鄭景鴻

國　籍：（中文/英文）

1. 中華民國
2. 中華民國
3. 中華民國

四、聲明事項：

☐ 主張專利法第二十二條第二項☐第一款或☐第二款規定之事實，其事實發生日期為：　年　月　日。

☐ 申請前已向下列國家（地區）申請專利：

【格式請依：受理國家（地區）、申請日、申請案號　順序註記】

☐ 有主張專利法第二十七條第一項國際優先權：

☐ 無主張專利法第二十七條第一項國際優先權：

☐ 主張專利法第二十九條第一項國內優先權：

【格式請依：申請日、申請案號　順序註記】

☐ 主張專利法第三十條生物材料：

☐ 須寄存生物材料者：

國內生物材料 【格式請依：寄存機構、日期、號碼　順序註記】

國外生物材料 【格式請依：寄存國家、機構、日期、號碼　順序註記】

☐ 不須寄存生物材料者：

所屬技術領域中具有通常知識者易於獲得時，不須寄存。

九、發明說明：

【發明所屬之技術領域】

本發明是有關於一種定位裝置，特別是指一種藉由傾斜及氣浮原理將板件快速定位的定位裝置。

【先前技術】

如圖 1 及圖 2 所示，一般定位裝置 1 通常包括一用以輸送板件 10 的輸送帶 11，一固定於輸送帶 11 鄰近後側端處的第一定位機構 12、分別位於輸送帶 11 左、右側的一第二定位機構 13 與一第三定位機構 14，以及一鄰近輸送帶 11 近前端處的第四定位機構 15。輸送帶 11 將板件 10 傳送到第一定位機構 12 的位置後，板件 10 後側會抵觸於第一定位機構 12 上，但板件 10 被輸送帶 11 輸送的過程中，易因振動或其他因素而產生偏擺的情形，因此藉由第二、第三定位機構 13、14 朝輸送帶 11 方向靠近並分別抵壓於板件 10 的左、右兩側，以控制板件 10 在 Y 軸方向的定位。接著，藉由第四定位機構 15 朝第一定位機構 12 的方向移動並推擠板件 10 後移，使得第四、第一定位機構 15、12 分別抵壓於板件 10 的前、後兩側，以控制板件 10 在 X 軸方向的定位，此時板件 10 即完成在 X 軸及 Y 軸方向的定位，板件 10 在定位後即可進行檢測或其他加工作業，或者是藉由輸送手臂的挾持而輸送到下一工作站進行加工作業。

然而，此種定位裝置 1 需藉由四組定位機構才能完成板件 10 的定位，導致定位的流程較為繁複，所需的工時較長，板件 10 的製造成本也相對提高。此外，第一、第二、

第三、第四定位機構 12、13、14、15 是以接觸方式進行板件 10 的定位，板件 10 容易被夾傷而產生受損的情形，若板件 10 為一軟性材質時，更容易產生被夾傷的情形。再者，若板件 10 的大小改變時，定位裝置 1 的第二、第三、第四定位機構 13、14、15 需進行調整位置的動作，且因可調整位置的範圍有限，故無法適用於各種不同尺寸的板件作定位的動作。

另外，台灣專利第 I240101 號(申請號為 92103192)專利案所揭露的液晶面板定位吸附裝置，主要是利用一吸附平台吸附液晶面板，並使液晶面板承靠於第一定位邊及第二定位邊，之後再藉由二定位桿將液晶面板分別朝向第一、第二定位邊的方向推壓，以將液晶面板定位到固定位置。由於此種液晶面板定位吸附裝置的定位方式，類似前述的習知技術，因此，同樣會因定位的流程繁複且需較長的工時，而導致液晶面板的製造成本提高，且接觸式的定位方式同樣會產生夾傷液晶面板的問題。

【發明內容】

本發明之一目的，在於提供一種定位方式簡單且可提供板件快速定位，並能避免板件被夾傷的定位裝置。

本發明之另一目的，在於提供一種定位裝置及輸送裝置的組合，定位裝置的定位方式簡單且可提供板件快速定位，並能避免板件被夾傷。

本發明的其他目的和優點可以從本發明所揭露的技術特徵中得到進一步的了解。

為達上述之一或部份或全部目的或是其他目的，本發明之實施例所揭露之定位裝置，用以定位一板件，定位裝置包含一基座、一承載平台及一擋件。

承載平台設置於基座頂端，承載平台包括有一用以承載板件的承載頂面，一位於承載頂面一側的第一側邊、一位於承載頂面另一側且與第一側邊相鄰接的第二側邊、一由第一、第二側邊所界定出的角隅，承載平台位在使角隅相對於承載平台的其他部位處於一最低點的一傾斜位置，使得板件可沿著承載頂面朝角隅方向滑移。擋件包括一設置在鄰近第一側邊的第一擋板，及一設置在鄰近第二側邊的第二擋板，第一、第二擋板用以供板件抵靠。

於本發明之一實施例中，定位裝置還包含有一設置於基座與承載平台底部之間的驅動機構，驅動機構用以驅使承載平台在傾斜位置與水平位置之間運動，使承載平台在水平位置時，承載頂面可將板件承載於一水平狀態。

於本發明之一實施例中，第一擋板與第二擋板垂直並呈 L 形，承載平台在傾斜位置時，承載頂面分別與第一擋板及第二擋板垂直，且第一、第二擋板分別凸出承載頂面以供板件抵靠。

於本發明之一實施例中，承載平台還包括多數個間隔設置於承載頂面的吹氣孔，使板件可被經由所述吹氣孔所吹出的氣體支撐，而於滑移過程中與承載頂面相間隔。

於本發明之一實施例中，承載平台還包括多數個間隔設置於承載頂面的吸氣孔，使板件可被經由所述吸氣孔之

吸力吸附於承載頂面。

於本發明之一實施例中，承載平台還包括一相反於第二側邊的第三側邊，及一相反於第一側邊並連接於第二、第三側邊之間的第四側邊，承載頂面具有一承載面部，及一鄰近第三、第四側邊連接處並與承載面部相連接的斜切面部，斜切面部位於角隅的對角並傾斜於承載面部，以降低承載平台在傾斜位置時相對於最低點的一最高點高度。

於本發明之一實施例中，基座包括有一樞軸，承載平台還包括一與樞軸樞接的樞接座，驅動機構為一汽缸，其包括有一接合於基座的固定件、一樞接於固定件頂端的缸體、一穿設於缸體內且凸出缸體頂端的桿體，及一設置於桿體頂端並接合於承載平台底部的萬向接頭，桿體可相對於缸體上下往復運動，以帶動承載平台在傾斜位置及水平位置之間運動。

於本發明之一實施例中，樞接座鄰近於第三、第四側邊的連接處，承載平台呈一矩形，且樞軸的延伸方向與承載平台的長、短邊傾斜。

本發明之實施例中的定位裝置，藉由承載平台在傾斜位置時角隅是相對於其他部位處於最低點，及搭配第一、第二擋板的配置，使得板件滑移至角隅處後，即可快速地完成定位的動作，此種簡單的定位方式能縮短板件定位的流程及工時，以減少板件的製造成本，同時，能減少軟性材質的板件在定位過程中被夾傷而導致受損的情形。此外，承載平台在傾斜位置時，因第四側邊處無第一、第二擋

板等擋止件的設計，使得第四側邊處呈開放狀，因此，在使用上具有較大的彈性供不同尺寸的板件作定位的動作。

【實施方式】

有關本發明之前述及其他技術內容、特點與功效，在以下配合參考圖式之一個較佳實施例的詳細說明中，將可清楚的呈現。以下實施例中所提到的方向用語，例如：上、下、左、右、前或後等，僅是參考附加圖式的方向。因此，使用的方向用語是用來說明並非用來限制本發明。

如圖 3 及圖 4 所示，是本發明定位裝置的一較佳實施例，該定位裝置 300 主要用以定位一板件 2(圖 12)，板件 2 可為一液晶面板、彩色濾光片、偏光片或玻璃基板等呈板狀的料件，定位裝置 300 包含一基座 3、一擋件 4、一承載平台 5 及一驅動機構 6。

如圖 4、圖 5、圖 6、圖 7 及圖 8 所示，基座 3 包括一呈矩形的底板 31、由底板 31 頂面朝上凸伸的一第一基板 32 與一第二基板 33，及一樞軸 34，第一、第二基板 32、33 概呈平行且不與底板 31 的長、短邊平行，樞軸 34 安裝於第一基板 32 上且鄰近於頂端處。第二基板 32 用以供驅動機構 5 組裝，且第二基板 32 鄰近頂端處樞設有一用以供擋件 4 組裝的角度調整板 35，角度調整板 35 具有一樞接於第二基板 33 的一樞接孔 331 內的第一桿件 351，及一穿設於第二基板 33 的一弧形導槽 332 內的第二桿件 352，藉此，角度調整板 35 可以第一桿件 351 為軸心相對於第二基板 33 在弧形導槽 332 所界定的角度範圍內轉動，以調整擋件

4 的傾斜角度。擋件 4 包括有一用以與角度調整板 35 接合的接合板 41、一凸設於接合板 41 左側的第一擋板 42，及一凸設於接合板 41 後側並與第一擋板 42 相連接的第二擋板 43，第一擋板 42 與第二擋板 43 垂直，且由圖 8 的俯視圖觀之兩者是呈 L 形。由於第二基板 33 是傾斜於底板 31 的長邊及短邊，且第二基板 33 是呈左後、右前方向延伸，同時，角度調整板 35 是朝向左後方向下傾斜，因此，擋件 4 的接合板 41 組裝於角度調整板 35 後，擋件 4 是呈傾斜狀且第一、第二擋板 42、43 與接合板 41 的連接處相對於接合板 41 的其他部位是位於最低的位置。

承載平台 5 呈矩形，其包括一第一側邊 51、一第二側邊 52、一第三側邊 53 及一第四側邊 54，第一、第四側邊 51、54 分別為長邊，第二、第三側邊 52、53 分別為短邊，第一、第四側邊 51、54 分別連接於第二、第三側邊 52、53 的左、右相反端。承載平台 5 還包括一用以承載板件 2(圖 12)的承載頂面 55，多數個間隔設置於承載頂面 55 的吹氣孔 56，多數個間隔設置於承載頂面 55 的吸氣孔 57、及一設置於底部且鄰近於第三、第四側邊 53、54 連接處的樞接座 58，承載頂面 55 具有一承載面部 551，及一鄰近於第三、第四側邊 53、54 連接處並與承載面部 551 相連接的斜切面部 552，斜切面部 552 是由與承載面部 552 的連接處向下傾斜，使得承載頂面 55 在其斜切面部 552 處是呈現傾斜的狀態。

吹氣孔 56 及吸氣孔 57 的佈設方式，是採最鄰近第三

側邊 53 上的第一列為吹氣孔 56、第二列為吸氣孔 57，第三列再為吹氣孔 56 之間隔排列的方式依序設置於承載頂面 55，各吹氣孔 56 可與一連接於承載平台 5 底部的吹氣機構(圖未示)相連通，吹氣機構透過各吹氣孔 56 向承載頂面 55 的方向吹送氣體，使得板件 2 底面可平均地受到各吹氣孔 56 所吹出的氣體支撐，而與承載頂面 55 保持一定的間隔距離而浮在承載頂面 55 上方。另外，各吸氣孔 57 可與一連接於承載平台 5 底部的吸氣機構(圖未示)相連通，吸氣機構透過各吸氣孔 57 吸氣，使得板件 2 底面因空氣被抽離而緊密地貼附於承載頂面 55。然而，吹氣孔 56 及吸氣孔 57 的佈設方式，也可採交錯或其他的排列方式，只要吹氣孔 56 及吸氣孔 57 可分別平均地對板件 2 的各位置處作吹氣及吸氣的動作即可，並不以本實施例所揭露的佈設方式為限。

承載平台 5 的樞接座 58 樞接於基座 3 的樞軸 34，且承載平台 5 底部鄰近第四側邊 54 的中段處是透過驅動機構 6 接合於基座 3 的第二基板 33 上，藉此，使承載平台 5 接合於基座 3 頂端。驅動機構 6 為一汽缸，其包括有一鎖固於第二基板 33 上的固定件 61、一樞接於固定件 61 頂端的缸體 62、一穿設於缸體 62 內且凸出缸體 62 頂端的桿體 63，及一設置於桿體 63 頂端並接合於承載平台 5 底部的萬向接頭 64，桿體 63 可相對於缸體 62 在一第一位置(如圖 6)及一第二位置(如圖 10)之間上下往復運動，以帶動承載平台 5 在一傾斜位置(如圖 6)及一水平位置(如圖 10)之間運動。當桿體 63 在第一位置時，萬向接頭 64 與承載平台 5 接合處的

高度略低於第一基板 32 頂端的高度，且因樞軸 34 是由第一基板 32 朝左前方向延伸，樞軸 34 的延伸方向並分別與承載平台 5 的長邊(即第一、第四側邊 51、54)及短邊(即第二、第三側邊 52、53)傾斜，使得承載平台 5 位在傾斜位置，此時，承載平台 5 的第一、第二側邊 51、52 所界定出的一角隅 59 對應於擋件 4 的第一、第二擋板 42、43 與接合板 41 的連接處，角隅 59 相對於承載平台 5 的其他部位處於一最低點，而位於角隅 59 對角的斜切面部 552 相對於承載平台 5 的其他部位是處於一最高點，且承載頂面 55 的承載面部 551 分別與擋件 4 的第一、第二擋板 42、43 垂直且靠攏。

如圖 9、圖 10 及圖 11 所示，驅動機構 6 的桿體 63 朝箭頭 I 所示的方向由第一位置上移的過程中，承載平台 5 會以樞軸 34 為軸心相對於基座 3 向上轉動，由於驅動機構 6 並非帶動承載平台 5 作直線運動，因此必需藉由缸體 62 與固定件 61 的樞接設計，以及搭配萬向接頭 64 的配置，使得缸體 62 能同時相對於固定件 61 作小幅度地擺動，藉此，使桿體 63 可順利地驅使承載平台 5 向上轉動，以避免桿體 63 在上移過程中產生卡住的情形。當萬向接頭 64 與承載平台 5 接合處的高度與第一基板 32 頂端的高度相當時，桿體 63 即相對於缸體 62 上移到第二位置，此時，承載平台 5 位在水平位置，且承載頂面 55 的承載面部 551 呈水平狀。另外，欲使承載平台 5 復位到傾斜位置時，驅使桿體 63 朝相反於箭頭 I 所示的方向由第二位置下移到第一位置

後，承載平台 5 即可由水平位置復位到傾斜位置。

如圖 12、圖 13、圖 14 及圖 15 所示，定位裝置 300 在應用上可與一用以輸送板件 2 的輸送裝置 7 相配合，輸送裝置 7 包含有一支撐架 71，及一設置於支撐架 71 頂端的輸送元件 72，支撐架 71 界定有一前端 711 及一後端 712，輸送元件 72 為一可由前端 711 朝向後端 712 水平輸送板件 2 的輸送帶。定位裝置 300 是設置於支撐架 71 後側，且承載平台 5 的第三側邊 53 鄰近於支撐架 71 的後端 712，另外，輸送元件 72 輸送板件 2 的高度是高於承載平台 5 在傾斜位置時的最高點高度(即高於承載頂面 55 的斜切面部 552 高度)。

由於承載平台 5 在傾斜位置時，角隅 59 是位於最低點處，因此輸送元件 72 將板件 2 經由後端 712 輸送至承載平台 5 時，板件 2 因自重及地心引力的關係滑落至承載頂面 55 後會朝箭頭 II 所示的方向朝角隅 59 處滑移，同時承載頂面 55 上由各吹氣孔 56 吹出氣體，使板件 2 在滑移過程中可平均地受到各吹氣孔 56 所吹出的氣體支撐，而與承載頂面 55 保持一定的間隔距離並浮在承載頂面 55 上，以避免板件 2 直接與承載頂面 55 摩擦而造成損傷的情形。此外，藉由承載頂面 55 的切平面部 552 的配置，能降低承載平台 5 在傾斜位置時的最高點高度，使輸送元件 72 將板件 2 經由後端 712 輸送至承載平台 5 的過程較為平順，且能避避免因承載平台 5 的高度落差太大而導致板件 2 撞傷的情形產生。

如圖 16 及圖 17 所示，當板件 2 滑移至承載平台 5 的角隅 59 後，板件 2 的第一邊 21 及第二邊 22 會分別抵靠於擋件 4 的第一擋板 42 及第二擋板 43，且承載平台 5 的吹氣孔 56 會停止吹氣的動作，由於第一擋板 42 與第二擋板 43 垂直，且承載平台 5 在傾斜位置時，承載頂面 55 的承載面部 551 分別與第一、第二擋板 42、43 垂直，因此，當板件 2 底面貼附於承載頂面 55 的承載面部 551，以及板件 2 的第一邊 21 及第二邊 22 分別抵靠於第一擋板 42 及第二擋板 43 後，即完成定位的動作。接著，承載平台 5 透過吸氣孔 57 進行吸氣的動作，以將板件 2 與承載面部 551 之間的氣體抽離，使板件 2 能緊密地貼附於承載面部 551。之後，藉由驅動機構 6 的桿體 63 上移到第二位置，以將承載平台 5 推動到水平位置，使承載面部 551 上的板件 2 呈水平的狀態，此時，定位後的板件 2 即可直接進行檢測或其他加工作業，或者是藉由輸送手臂(圖未示)的挾持而輸送到下一工作站進行加工作業。

特別說明的是，在設計上，第一擋板 42 及第二擋板 43 亦可直接分別設置於承載平台 5 的第一側邊 51 及第二側邊 52，以將第一、第二擋板 42、43 分別與承載平台 5 結合成一體，使承載平台 5 可同時帶動第一、第二擋板 42、43 在傾斜位置及水平位置之間運動，同樣可達到定位板件 2 的功效。

歸納上述，本實施例的定位裝置 300，藉由承載平台 5 在傾斜位置時角隅 59 是相對於其他部位處於最低點，以及

搭配第一、第二擋板 42、43 的配置，使得板件 2 滑移至角隅 59 處後，即可快速地完成定位的動作，此種簡單的定位方式能縮短板件 2 定位的流程及工時，以減少板件 2 的製造成本，同時，能減少軟性材質的板件在定位過程中被夾傷而導致受損的情形。此外，承載平台 5 在傾斜位置時，因第四側邊 54 處無第一、第二擋板 42、43 等擋止件的設計，使得第四側邊 54 處呈開放狀，因此，在使用上具有較大的彈性供不同尺寸的板件作定位的動作，故確實能達到本發明所訴求之目的。

惟以上所述者，僅為本發明之較佳實施例而已，當不能以此限定本發明實施之範圍，即大凡依本發明申請專利範圍及發明說明內容所作之簡單的等效變化與修飾，皆仍屬本發明專利涵蓋之範圍內。另外本發明的任一實施例或申請專利範圍不須達成本發明所揭露之全部目的或優點或特點。此外，摘要部分和標題僅是用來輔助專利文件搜尋之用，並非用來限制本發明之權利範圍。

【圖式簡單說明】

圖 1 是一般定位裝置的示意圖；

圖 2 是類似圖 1 的示意圖，說明板件被第一、第二、第三、第四定位機構定位；

圖 3 是本發明定位裝置的一較佳實施例的立體圖；

圖 4 是本發明定位裝置的一較佳實施例的另一視角的立體圖；

圖 5 是本發明定位裝置的一較佳實施例的側視圖，說

明承載平台在傾斜位置；

圖 6 是本發明定位裝置的一較佳實施例的前視圖，說明桿體在第一位置，而承載平台在傾斜位置；

圖 7 是本發明定位裝置的一較佳實施例的分解圖，說明基座、擋件、承載平台及驅動機構的組裝關係；

圖 8 是本發明定位裝置的一較佳實施例的俯視圖，圖中未顯示承載平台；

圖 9 是本發明定位裝置的一較佳實施例的俯視圖；

圖 10 是本發明定位裝置的一較佳實施例的前視圖，說明桿體在第二位置，而承載平台在水平位置；

圖 11 是本發明定位裝置的一較佳實施例的側視圖，說明承載平台在水平位置；

圖 12 是本發明定位裝置的一較佳實施例與一輸送裝置的立體圖，說明輸送裝置的輸送元件輸送板件至承載平台上；

圖 13 是圖 12 的側視圖，說明輸送裝置的輸送元件輸送板件至承載平台上；

圖 14 是類似於圖 12 的立體圖，說明板件在承載平台的承載頂面上滑移；

圖 15 是本發明定位裝置的一較佳實施例的示意圖，說明吹氣孔吹出的氣體支撐板件；

圖 16 是類似於圖 14 的立體圖，說明板件的第一邊及第二邊分別抵靠於第一擋板及第二擋板而到達定位；及

圖 17 是類似於圖 10 的前視圖，說明承載平台在水平

位置，且板件呈水平狀態。

【主要元件符號說明】

2 ……板件
21……第一邊
22……第二邊
300……定位裝置
3 ……基座
31……底板
32……第一基板
33……第二基板
331……樞接孔
332……弧形導槽
34……樞軸
35……角度調整板
351……第一桿件
352……第二桿件
4 ……擋件
41……接合板
42……第一擋板
43……第二擋板
5 ……承載平台
51……第一側邊
52……第二側邊
53……第三側邊
54……第四側邊
55……承載頂面
551……承載面部
552……斜切面部
56……吹氣孔
57……吸氣孔
58……樞接座
59……角隅
6 ……驅動機構
61……固定件
62……缸體
63……桿體
64……萬向接頭
7 ……輸送裝置
71……支撐架
711……前端
712……後端
72……輸送元件

五、中文發明摘要：

一種定位裝置，用以定位一板件並包含一基座、一承載平台及一擋件，承載平台設於基座頂端並包括一用以承載板件的承載頂面，一位於承載頂面一側的第一側邊、一位於承載頂面另一側且與第一側邊相鄰接的第二側邊、一由第一、第二側邊所界定出的角隅，承載平台位在使角隅相對於承載平台的其他部位處於一最低點的一傾斜位置，使得板件可沿著承載頂面朝角隅方向滑移，擋件包括一設置在鄰近第一側邊的第一擋板，及一設置在鄰近第二側邊的第二擋板，第一、第二擋板用以供板件抵靠，藉此，使得板件滑移至角隅處後，即可快速地完成定位的動作。

六、英文發明摘要：

十、申請專利範圍：

1. 一種定位裝置，用以定位一板件，該定位裝置包含：

一基座；

一承載平台，設置於該基座頂端，該承載平台包括有一用以承載該板件的承載頂面，一位於該承載頂面一側的第一側邊、一位於該承載頂面另一側且與該第一側邊相鄰接的第二側邊、一由該第一、第二側邊所界定出的角隅，該承載平台位在使該角隅相對於該承載平台的其他部位處於一最低點的一傾斜位置，使得該板件可沿著該承載頂面朝該角隅方向滑移；以及

一擋件，包括一設置在鄰近該第一側邊的第一擋板，及一設置在鄰近該第二側邊的第二擋板，該第一、第二擋板用以供該板件抵靠。

2. 依據申請專利範圍第 1 項所述之定位裝置，其中，該定位裝置還包含有一設置於該基座與該承載平台底部之間的驅動機構，該驅動機構用以驅使該承載平台在該傾斜位置與一水平位置之間運動，使該承載平台在該水平位置時，該承載頂面可將該板件承載於一水平狀態。

3. 依據申請專利範圍第 1 項所述之定位裝置，其中，該第一擋板與該第二擋板垂直並呈 L 形。

4. 依據申請專利範圍第 3 項所述之定位裝置，其中，該承載平台在該傾斜位置時，該承載頂面分別與該第一擋板及該第二擋板垂直，且該第一、第二擋板分別凸出該承載頂面以供該板件抵靠。

5. 依據申請專利範圍第 1 項所述之定位裝置，其中，該承載平台還包括多數個間隔設置於該承載頂面的吹氣孔，使該板件可被經由所述吹氣孔所吹出的氣體支撐，而於滑移過程中與該承載頂面相間隔。

6. 依據申請專利範圍第 1 或 5 項所述之定位裝置，其中，該承載平台還包括多數個間隔設置於該承載頂面的吸氣孔，使該板件可被經由所述吸氣孔之吸力吸附於該承載頂面。

7. 依據申請專利範圍第 2 項所述之定位裝置，其中，該第一擋板與該第二擋板垂直並呈 L 形，該承載平台在該傾斜位置時，該承載頂面分別與該第一擋板及該第二擋板垂直，且該第一、第二擋板分別凸出該承載頂面以供該板件抵靠。

8. 依據申請專利範圍第 7 項所述之定位裝置，其中，該承載平台還包括多數個間隔設置於該承載頂面的吹氣孔，使該板件可被經由所述吹氣孔所吹出的氣體支撐，而於滑移過程中與該承載頂面相間隔。

9. 依據申請專利範圍第 8 項所述之定位裝置，其中，該承載平台還包括多數個間隔設置於該承載頂面的吸氣孔，使該板件可被經由所述吸氣孔之吸力吸附於該承載頂面。

10. 依據申請專利範圍第 9 項所述之定位裝置，其中，該承載平台還包括一相反於該第二側邊的第三側邊，及一相反於該第一側邊並連接於該第二、第三側邊之間的第四

側邊，該承載頂面具有一承載面部，及一鄰近該第三、第四側邊連接處並與該承載面部相連接的斜切面部，該斜切面部位於該角隅的對角並傾斜於該承載面部，以降低該承載平台在該傾斜位置時相對於該最低點的一最高點高度。

11. 依據申請專利範圍第 10 項所述之定位裝置，其中，該基座包括有一樞軸，該承載平台還包括一與該樞軸樞接的樞接座，該驅動機構為一汽缸，其包括有一接合於該基座的固定件、一樞接於該固定件頂端的缸體、一穿設於該缸體內且凸出該缸體頂端的桿體，及一設置於該桿體頂端並接合於該承載平台底部的萬向接頭，該桿體可相對於該缸體上下往復運動，以帶動該承載平台在該傾斜位置及該水平位置之間運動。

12. 依據申請專利範圍第 11 項所述之定位裝置，其中，該樞接座鄰近於該第三、第四側邊的連接處，該承載平台呈一矩形，且該樞軸的延伸方向與該承載平台的長、短邊傾斜。

13. 一種定位裝置及輸送裝置的組合，用以輸送一板件並對該板件定位，該組合包括：

一輸送裝置，包含一前端、一後端，及一由該前端朝該後端方向輸送該板件的輸送元件；

一定位裝置，設置於該輸送裝置的該後端，用以定位該板件，該定位裝置包含：

一基座；

一承載平台，設置於該基座頂端並鄰近於該輸送裝置的該後端，該承載平台包括有一用以承載該板件的承載頂面，一位於該承載頂面一側的第一側邊、一位於該承載頂面另一側且與該第一側邊相鄰接的第二側邊、一由該第一、第二側邊所界定出的角隅，該承載平台位在使該角隅相對於該承載平台的其他部位處於一最低點的一傾斜位置，使得該板件可沿著該承載頂面朝該角隅方向滑移；以及

一擋件，包括一設置在鄰近該第一側邊的第一擋板，及一設置在鄰近該第二側邊的第二擋板，該第一、第二擋板用以供該板件抵靠。

14. 依據申請專利範圍第 13 項所述之定位裝置及輸送裝置的組合，其中，該輸送元件為一可水平輸送該板件的輸送帶，該輸送元件輸送該板件的高度高於該承載平台在該傾斜位置時相對於該最低點的一最高點高度。

15. 依據申請專利範圍第 14 項所述之定位裝置及輸送裝置的組合，其中，該定位裝置還包含有一設置於該基座與該承載平台底部之間的驅動機構，該驅動機構用以驅使該承載平台在該傾斜位置與一水平位置之間運動，使該承載平台在該水平位置時，該承載頂面可將該板件承載於一水平狀態。

16. 依據申請專利範圍第 15 項所述之定位裝置及輸送裝置的組合，其中，該第一擋板與該第二擋板垂直並呈 L 形，該承載平台在該傾斜位置時，該承載頂面分別與該第一

擋板及該第二擋板垂直，且該第一、第二擋板分別凸出該承載頂面以供該板件抵靠。

17. 依據申請專利範圍第 16 項所述之定位裝置及輸送裝置的組合，其中，該承載平台還包括多數個間隔設置於該承載頂面的吹氣孔，使該板件可被經由所述吹氣孔所吹出的氣體支撐，而於滑移過程中與該承載頂面相間隔。

18. 依據申請專利範圍第 17 項所述之定位裝置及輸送裝置的組合，其中，該承載平台還包括多數個間隔設置於該承載頂面的吸氣孔，使該板件可被經由所述吸氣孔之吸力吸附於該承載頂面。

19. 依據申請專利範圍第 18 項所述之定位裝置及輸送裝置的組合，其中，該承載平台還包括一相反於該第二側邊的第三側邊，及一相反於該第一側邊並連接於該第二、第三側邊之間的第四側邊，該承載頂面具有一承載面部，及一鄰近該第三、第四側邊連接處並與該承載面部相連接的斜切面部，該斜切面部位於該角隅的對角並傾斜於該承載面部，以降低該承載平台在該傾斜位置時的該最高點高度。

20. 依據申請專利範圍第 19 項所述之定位裝置及輸送裝置的組合，其中，該基座包括有一樞軸，該承載平台還包括一與該樞軸樞接的樞接座，該驅動機構為一汽缸，其包括有一接合於該基座的固定件、一樞接於該固定件頂端的缸體、一穿設於該缸體內且凸出該缸體頂端的桿體，及一設置於該桿體頂端並接合於該承載平台底部的萬向

接頭，該桿體可相對於該缸體上下往復運動，以帶動該承載平台在該傾斜位置及該水平位置之間運動。

21. 依據申請專利範圍第 20 項所述之定位裝置及輸送裝置的組合，其中，該樞接座鄰近於該第三、第四側邊的連接處，該承載平台呈一矩形，且該樞軸的延伸方向與該承載平台的長、短邊傾斜。

十一、圖式：

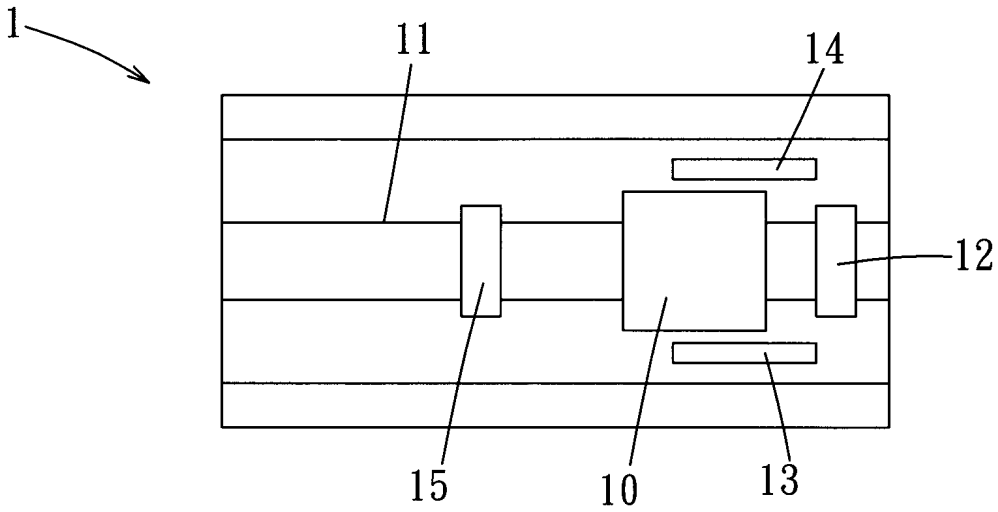


圖 1

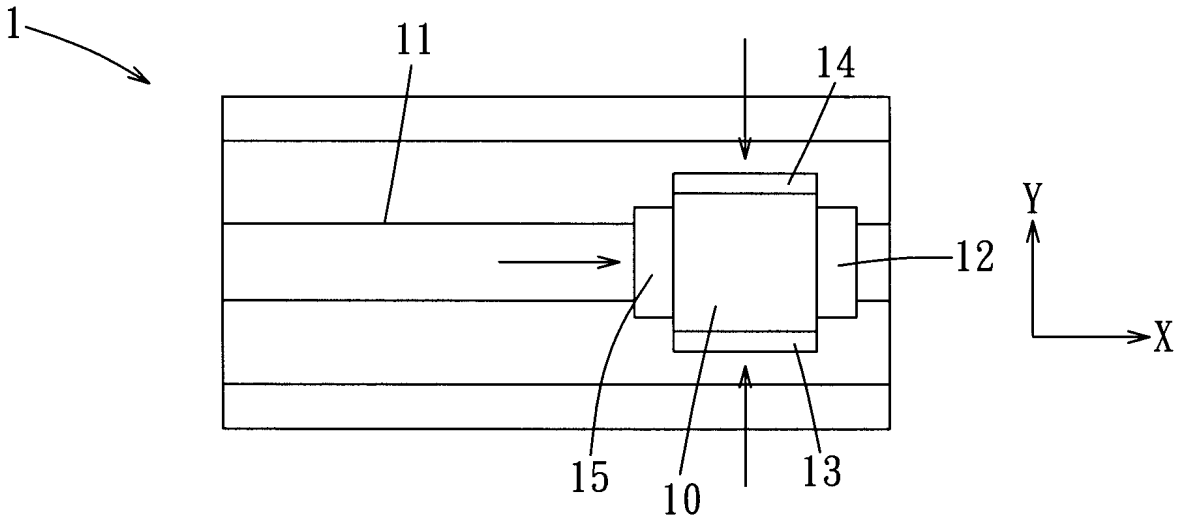


圖 2

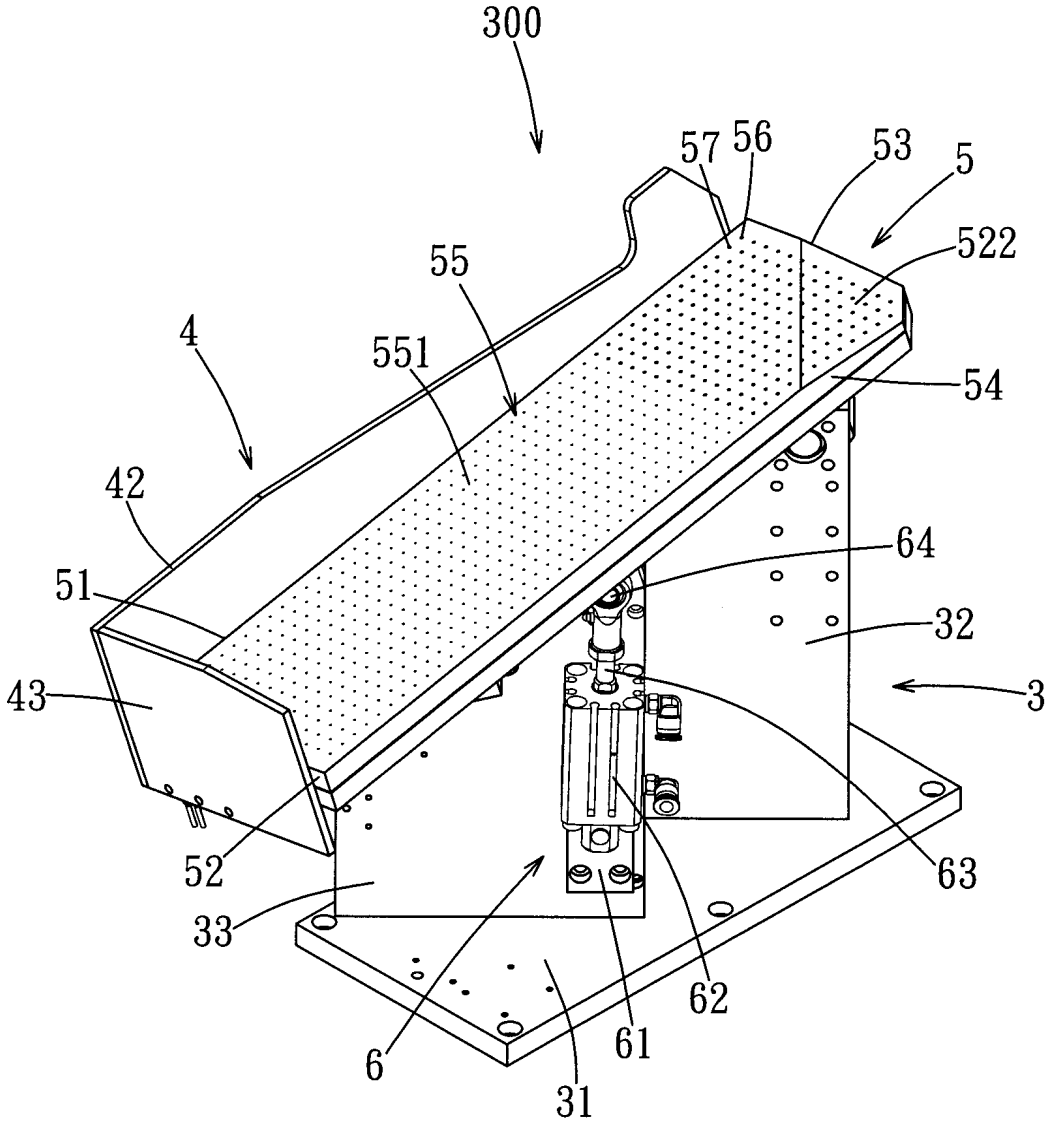


圖 3

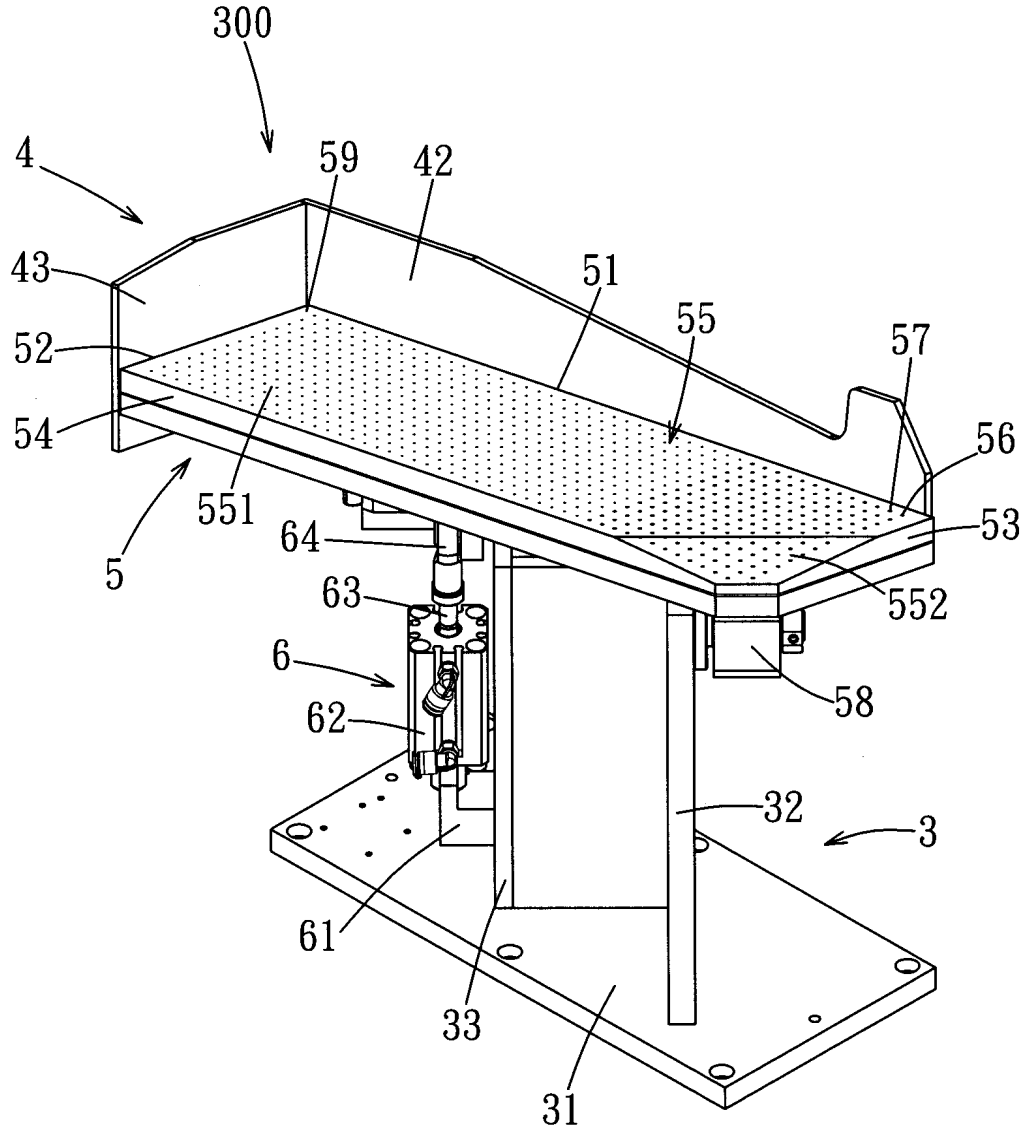


圖 4

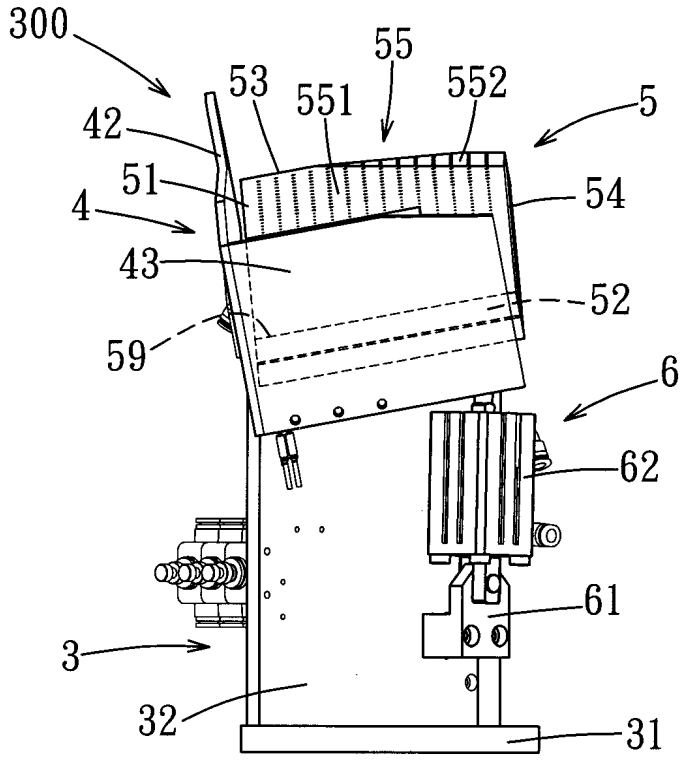

300
53
55
551
552
5
42
51
54
4
43
52
59
6
62
61
3
32
31

圖 5

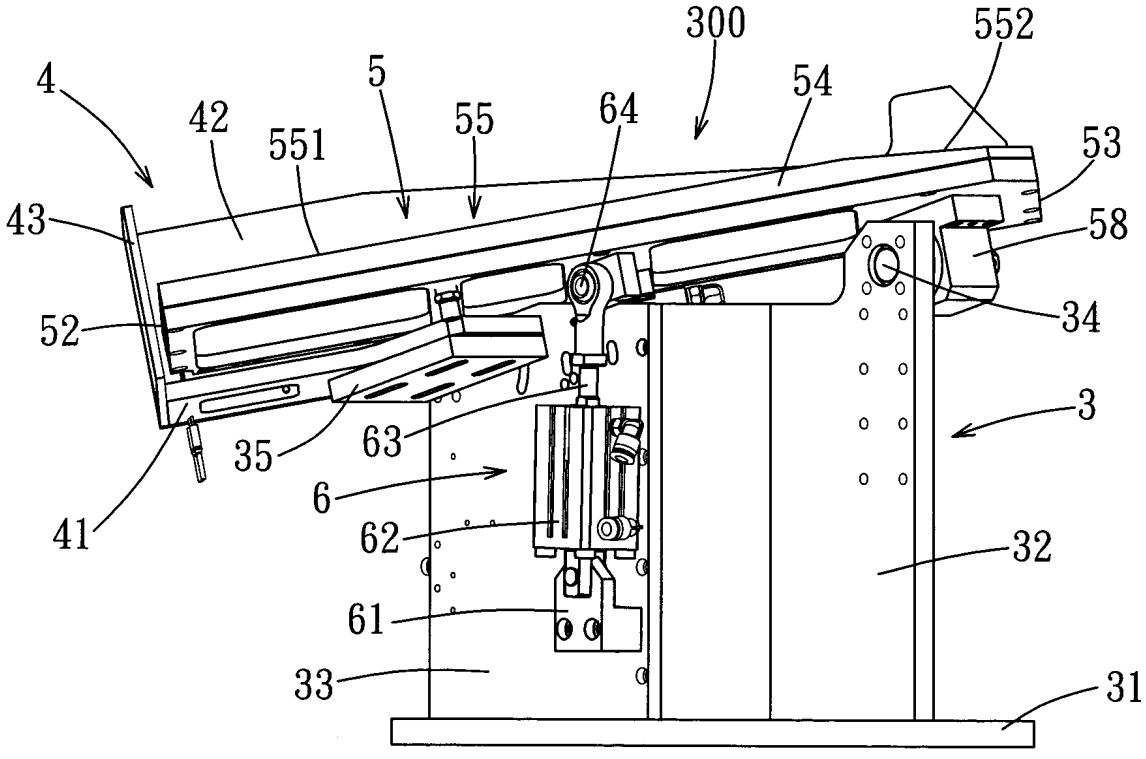

300
552
4
5
54
42
551
55
64
53
43
58
52
34
3
35
63
6
41
62
32
61
33
31

圖 6

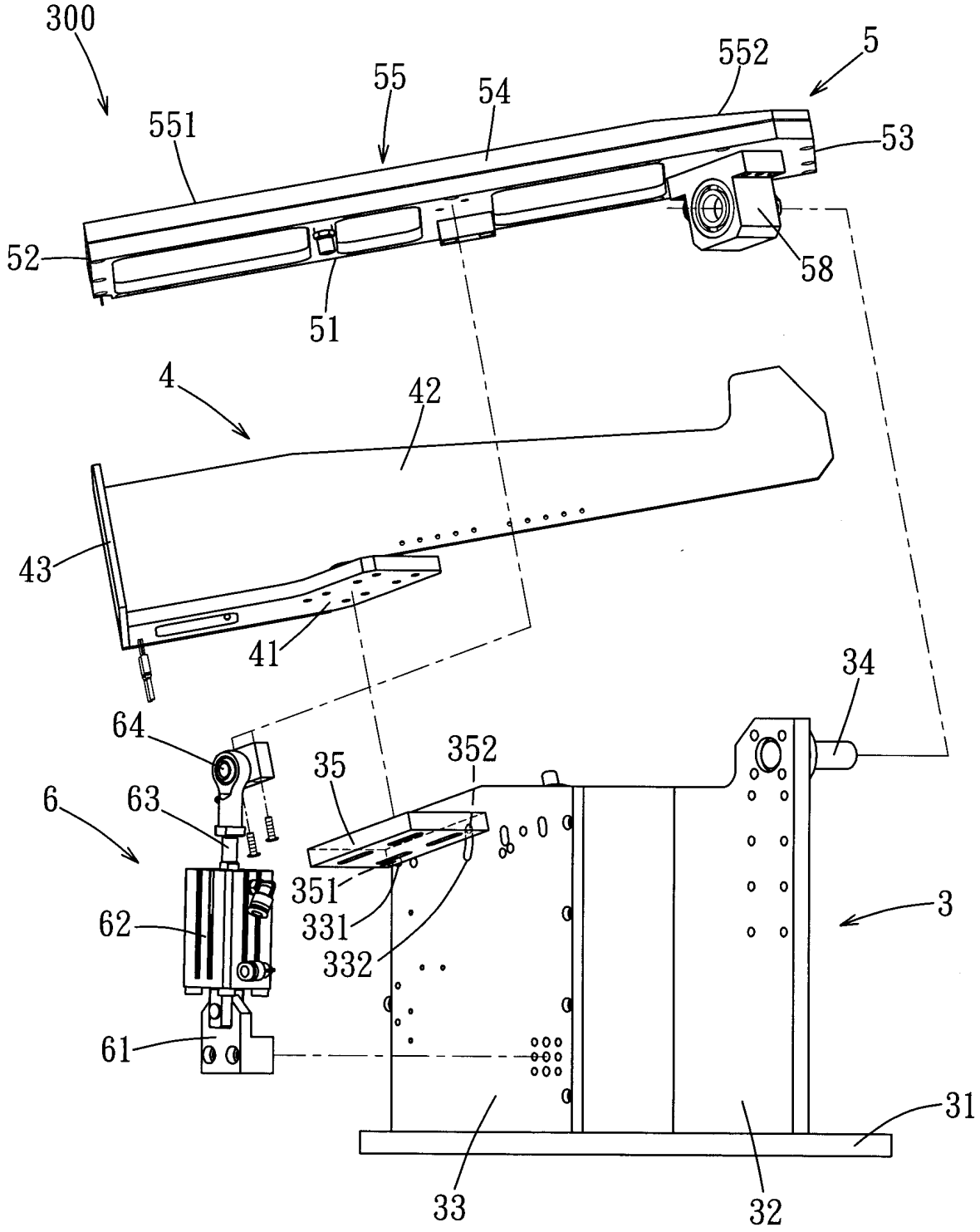

300
551
55
54
552
5
53
52
51
58
4
42
43
41
64
35
352
34
6
63
62
351
331
332
3
61
31
33
32

圖 7

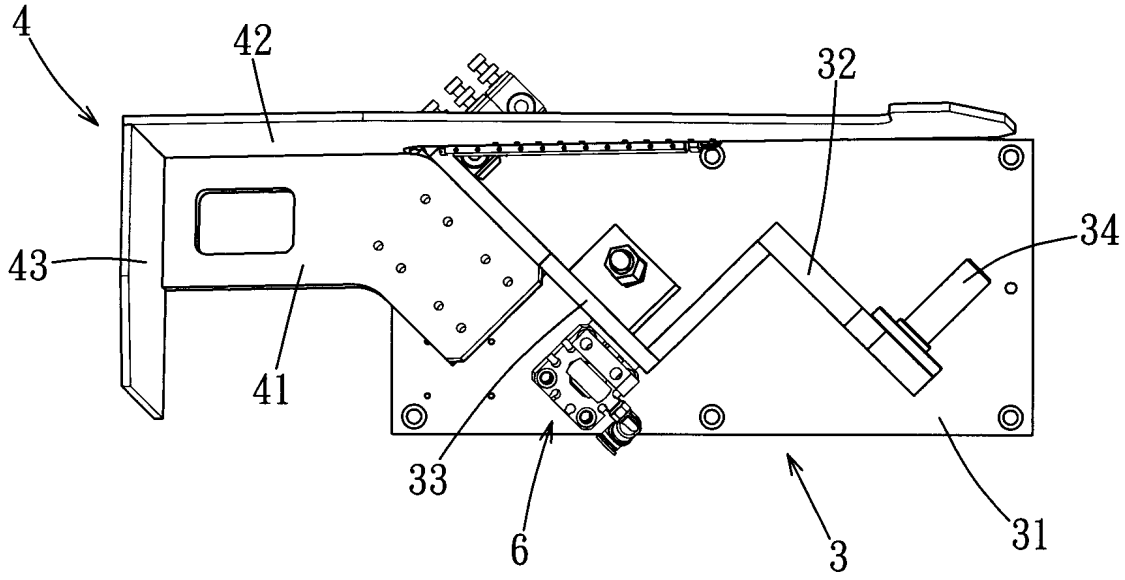

4
42
32
34
43
41
33
6
3
31

圖 8

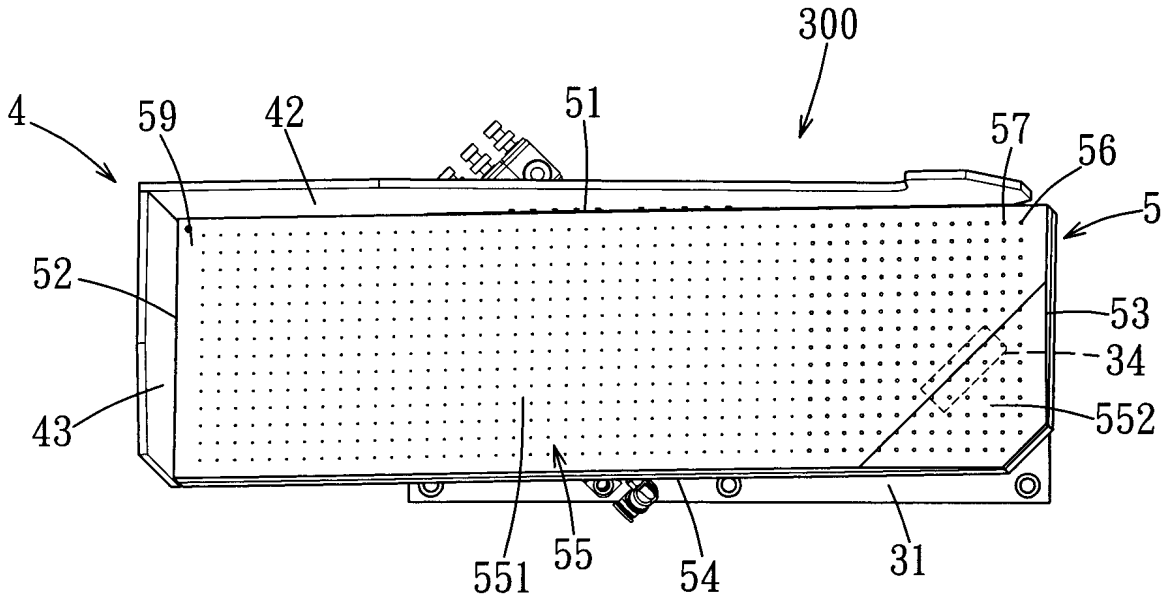

300
4
59
42
51
57
56
5
52
53
34
43
552
551
55
54
31

圖 9

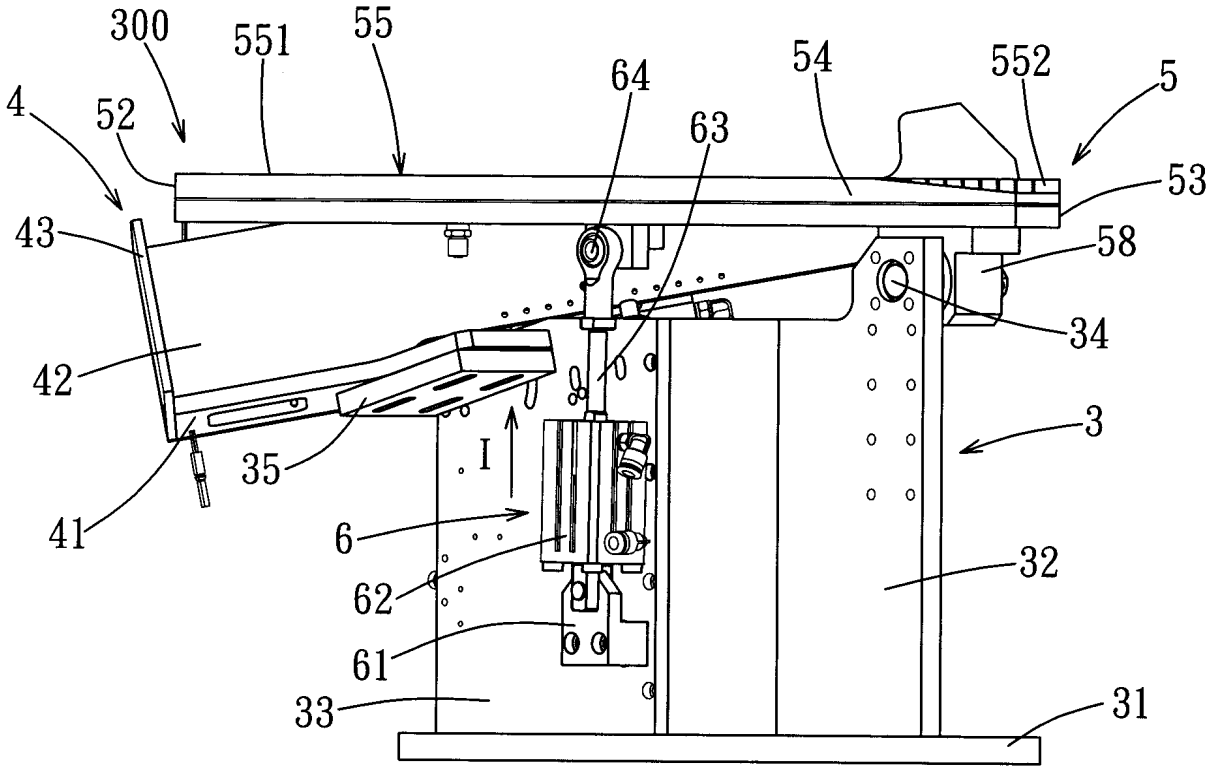

300
551
55
64
54
552
5
4
52
63
53
43
58
34
42
3
35
I
41
6
62
32
61
33
31

圖 10

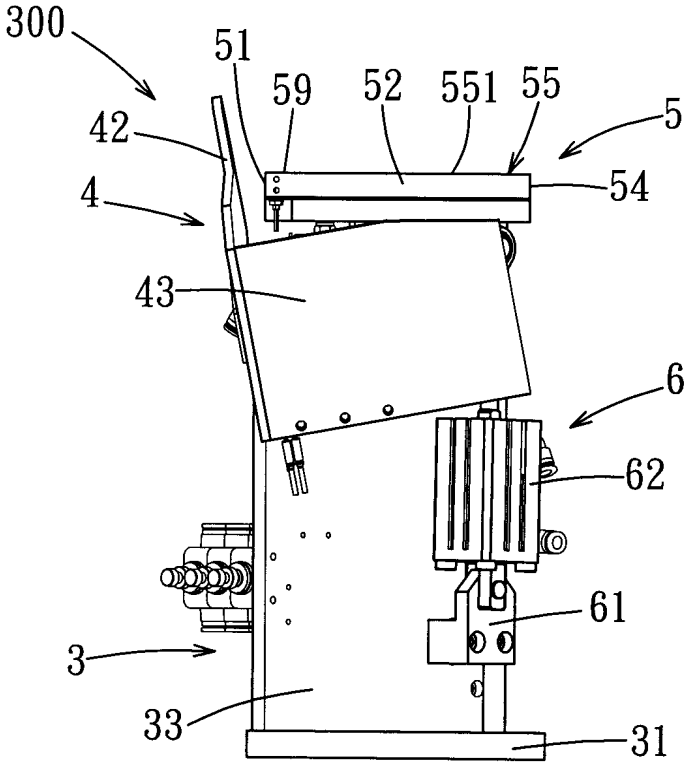

300
51
59
52
551
55
5
42
54
4
43
6
62
61
3
33
31

圖 11

200936471

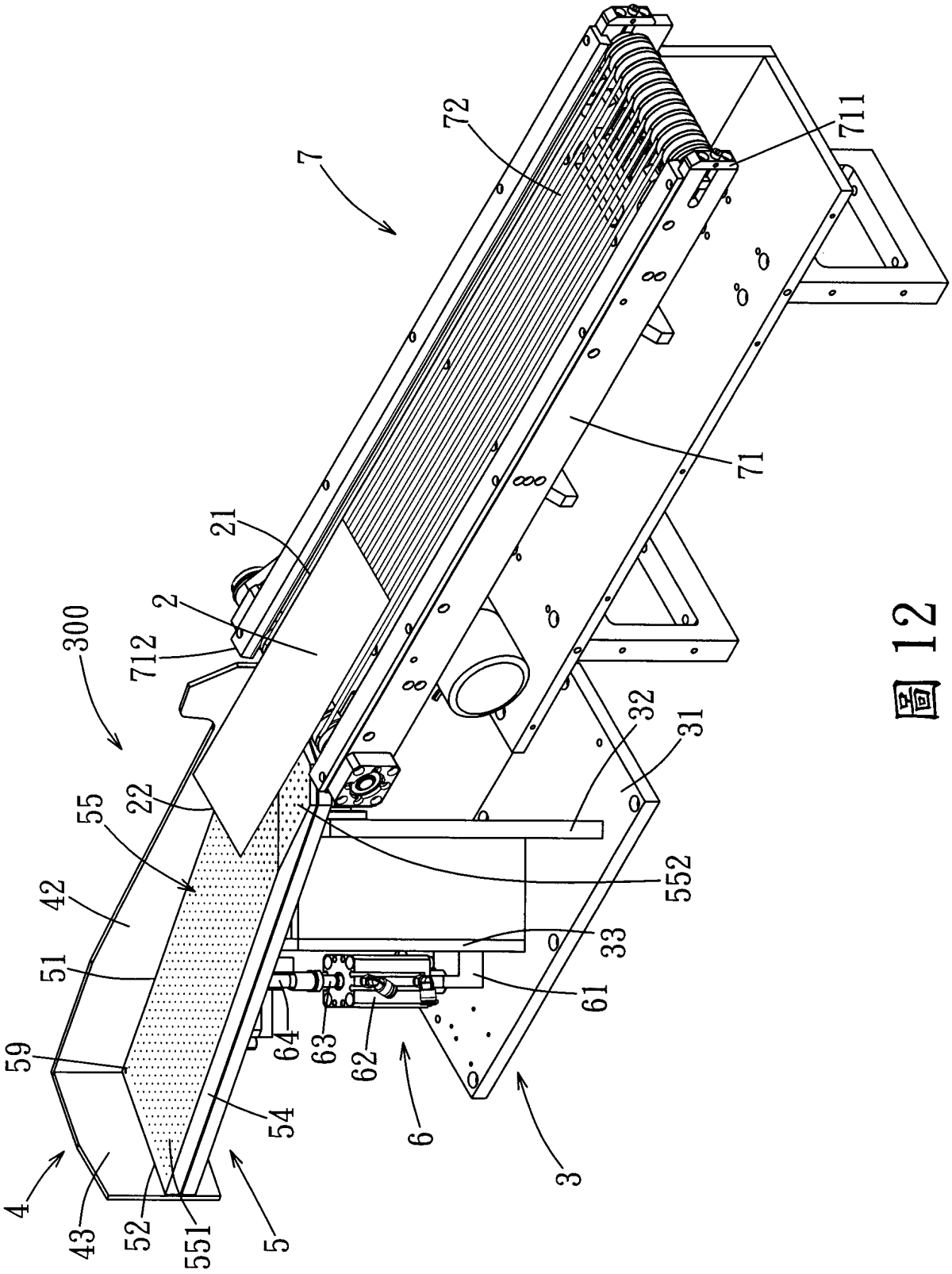


圖 12

200936471

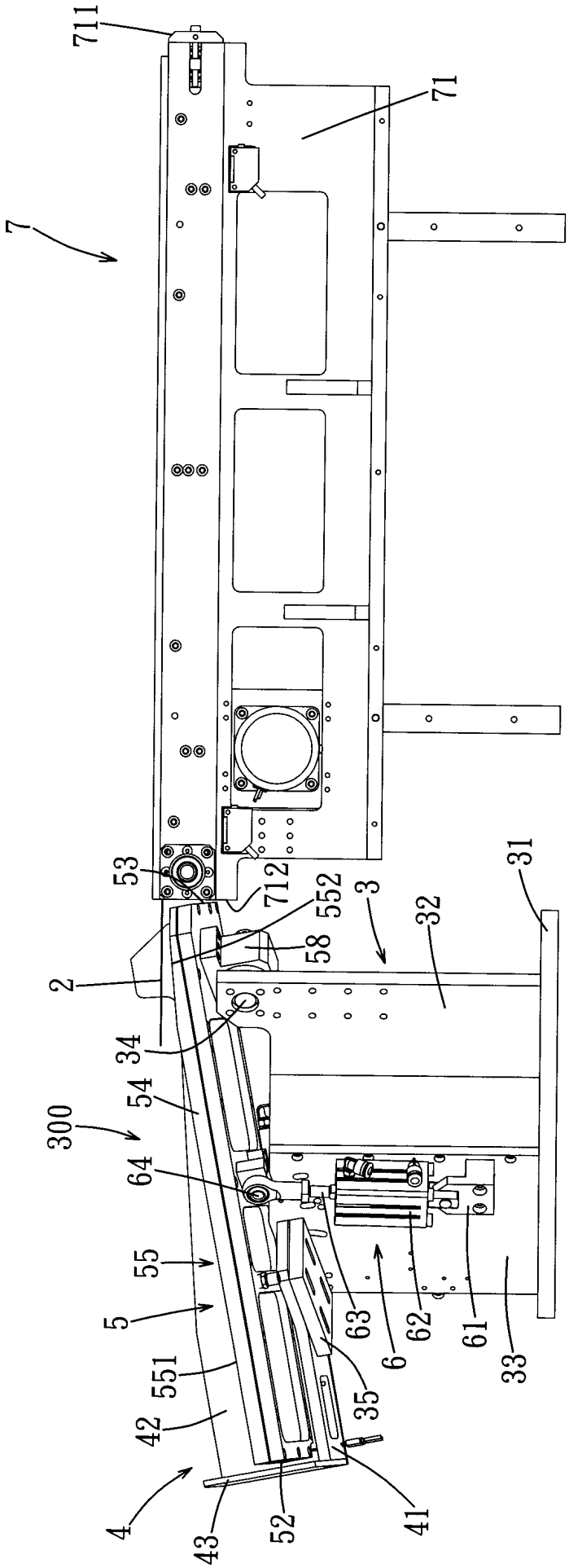


圖 13

200936471

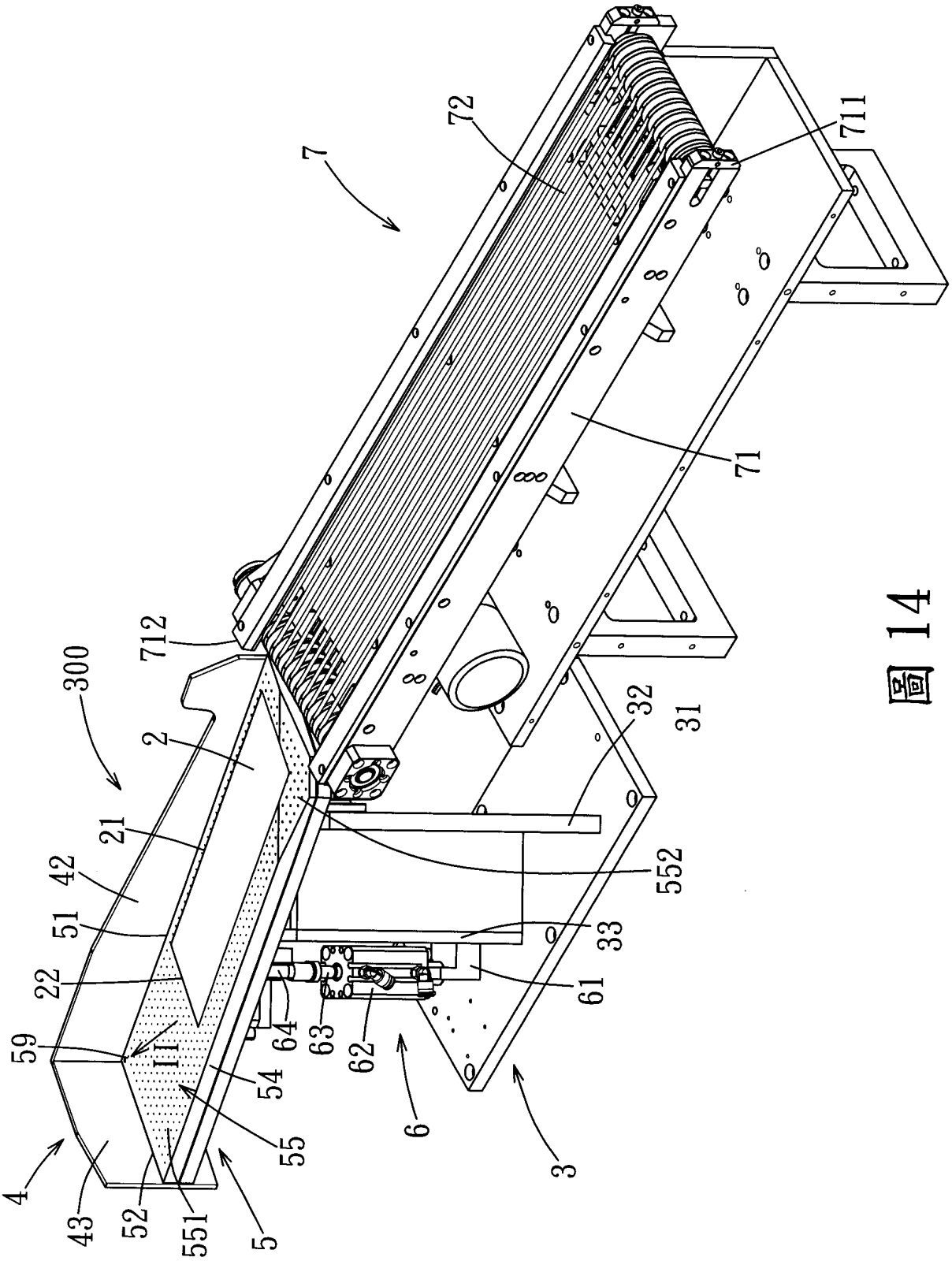


圖 14

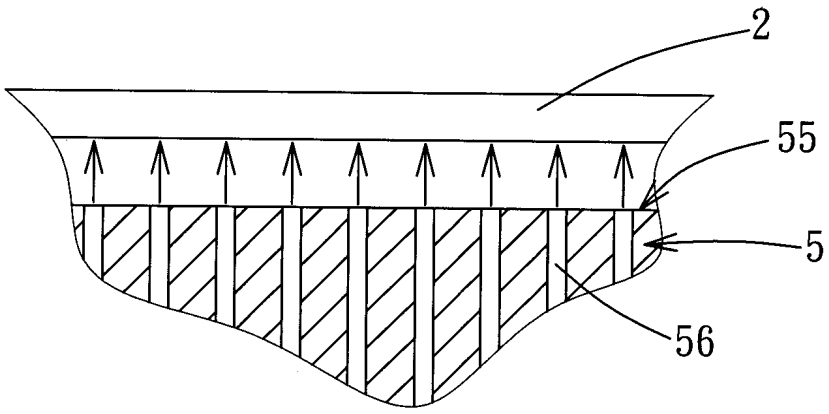


圖 15

200936471

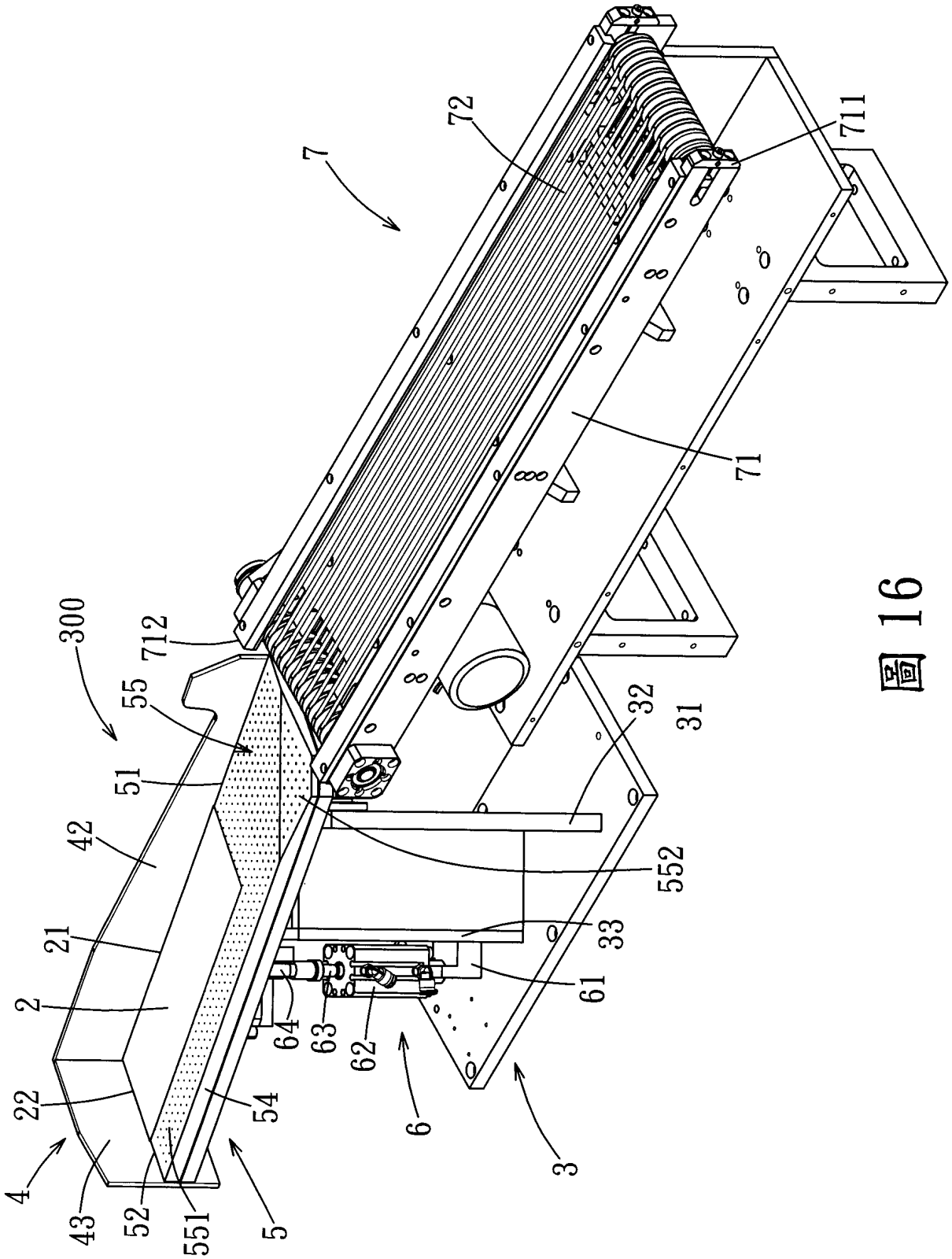


圖 16

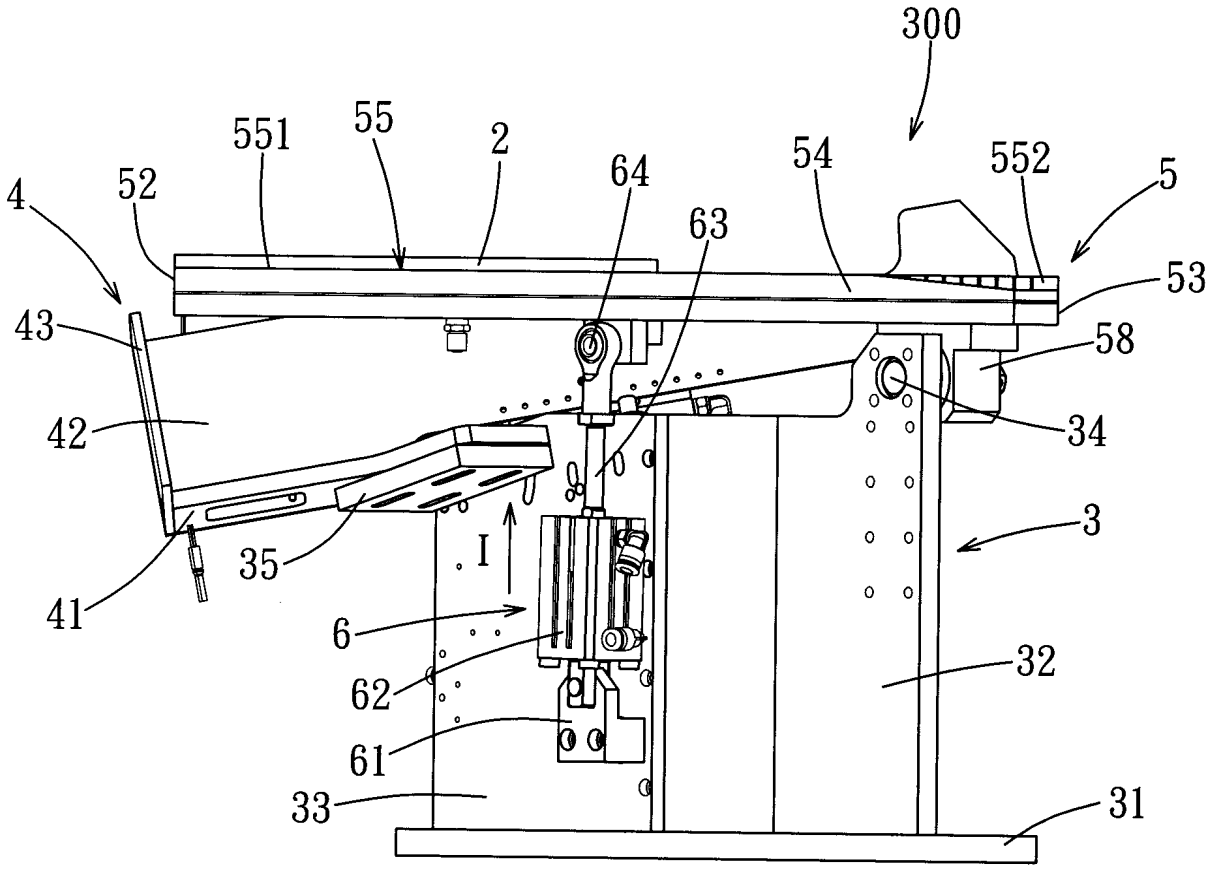


圖 17

七、指定代表圖：

(一)本案指定代表圖為：第（ 4 ）圖。

(二)本代表圖之元件符號簡單說明：

300……定位裝置
3……基座
31……底板
32……第一基板
33……第二基板
4……擋件
42……第一擋板
43……第二擋板
5……承載平台
51……第一側邊
52……第二側邊
53……第三側邊
54……第四側邊
55……承載頂面
551……承載面部
552……斜切面部
56……吹氣孔
57……吸氣孔
58……樞接座
59……角隅
6……驅動機構
61……固定件
62……缸體
63……桿體
64……萬向接頭

八、本案若有化學式時，請揭示最能顯示發明特徵的化學式：