



(19)中華民國智慧財產局

(12)設計說明書公告本

(11)證書號數：TW D216051 S

(45)公告日：中華民國 110 (2021) 年 12 月 11 日

(21)申請案號：110303349D01

(22)申請日：中華民國 110 (2021) 年 06 月 25 日

(51)LOC.(13)Cl.：15-09

(30)優先權：2021/02/26 日本

2021-003959

(71)申請人：日商達誼恆股份有限公司 (日本) DAIHEN CORPORATION (JP)

日本

(72)設計人：井浦惇 IURA, JUN (JP)

(74)代理人：何秋遠

(56)參考文獻：

TW D192482

TW D202095

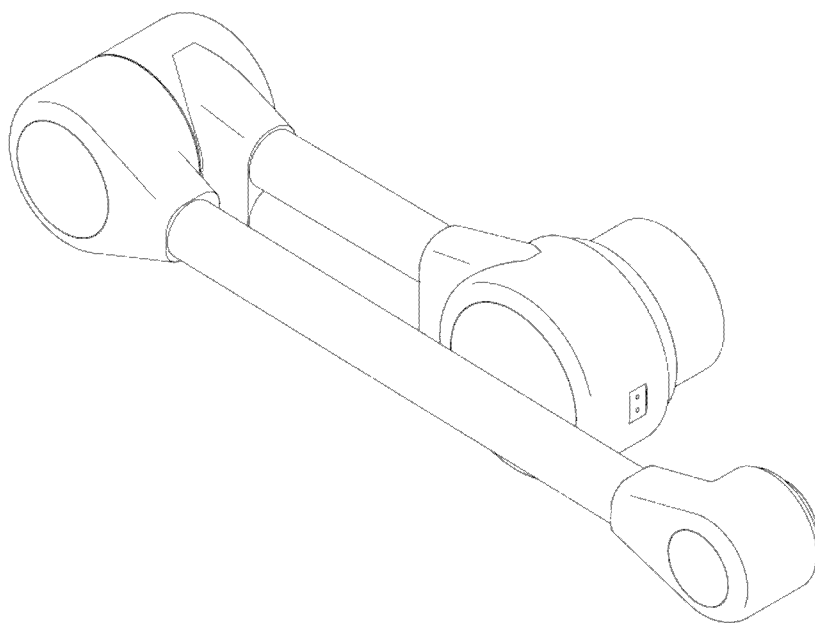
審查人員：呂正和

圖式數：11 共 13 頁

(54)名稱

工業用機器人手臂

代表圖：



【立體圖1】



D216051

【衍生設計說明書】

【中文設計名稱】工業用機器人手臂

【英文設計名稱】INDUSTRIAL ROBOT ARM

【物品用途】

【0001】本設計是關於一種適用於運送半導體晶片或其他元件的工業用機器人手臂。

【設計說明】

【0002】本設計有關之立體圖1、立體圖2、前視圖、後視圖、左側視圖、右側視圖、俯視圖、仰視圖、參考圖1、參考圖2、及參考圖3，詳如附圖所示。

【0003】本衍生設計與原設計之外觀差異些微但仍構成近似；例如，如立體圖1、立體圖2、前視圖、後視圖、俯視圖、及仰視圖所示，本設計與原設計兩者之差異只在於手臂的長度略有少許不同，故與原設計案之差異些微，不影響原設計與衍生設計之近似。

【0004】立體圖1是顯示由前方、上方及右側觀看時所見到的本設計之圖示。

【0005】立體圖2是顯示由後方、下方及左側觀看時所見到的本設計之圖示。

【0006】參考圖1是顯示由前方觀看時所見到的本設計在使用狀態下手臂被展開的圖示。

【0007】 參考圖2是顯示由後方觀看時所見到的本設計在使用狀態下手臂被展開的圖示。

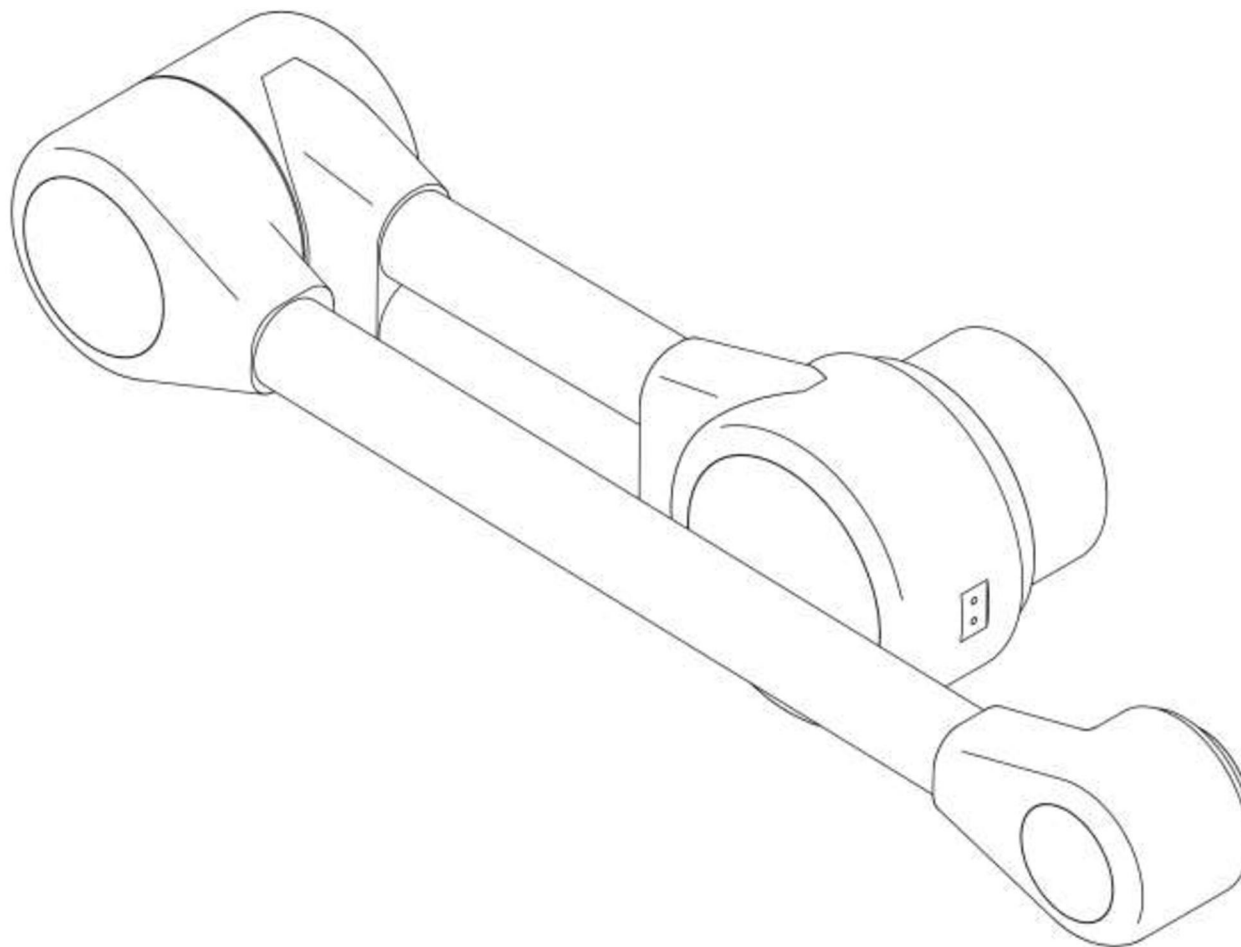
【0008】 參考圖3是顯示由前方、上方及左側觀看時所見到的本設計在使用狀態下手臂的一端固定在牆上並且手臂的另一端安裝一旋轉機構之立體圖。

【0009】 如參考圖1、參考圖2所示，該工業用機器人的機械手臂可以被展開，而達成寬廣範圍的移動；並且如立體圖1、立體圖2所示，該工業用機器人的機械手臂在不使用的狀態下可以被緊密折疊收合。

【0010】 立體圖1、立體圖2、及參考圖3中所示之各不連續線為用以表示本設計之立體表面的外觀形狀。

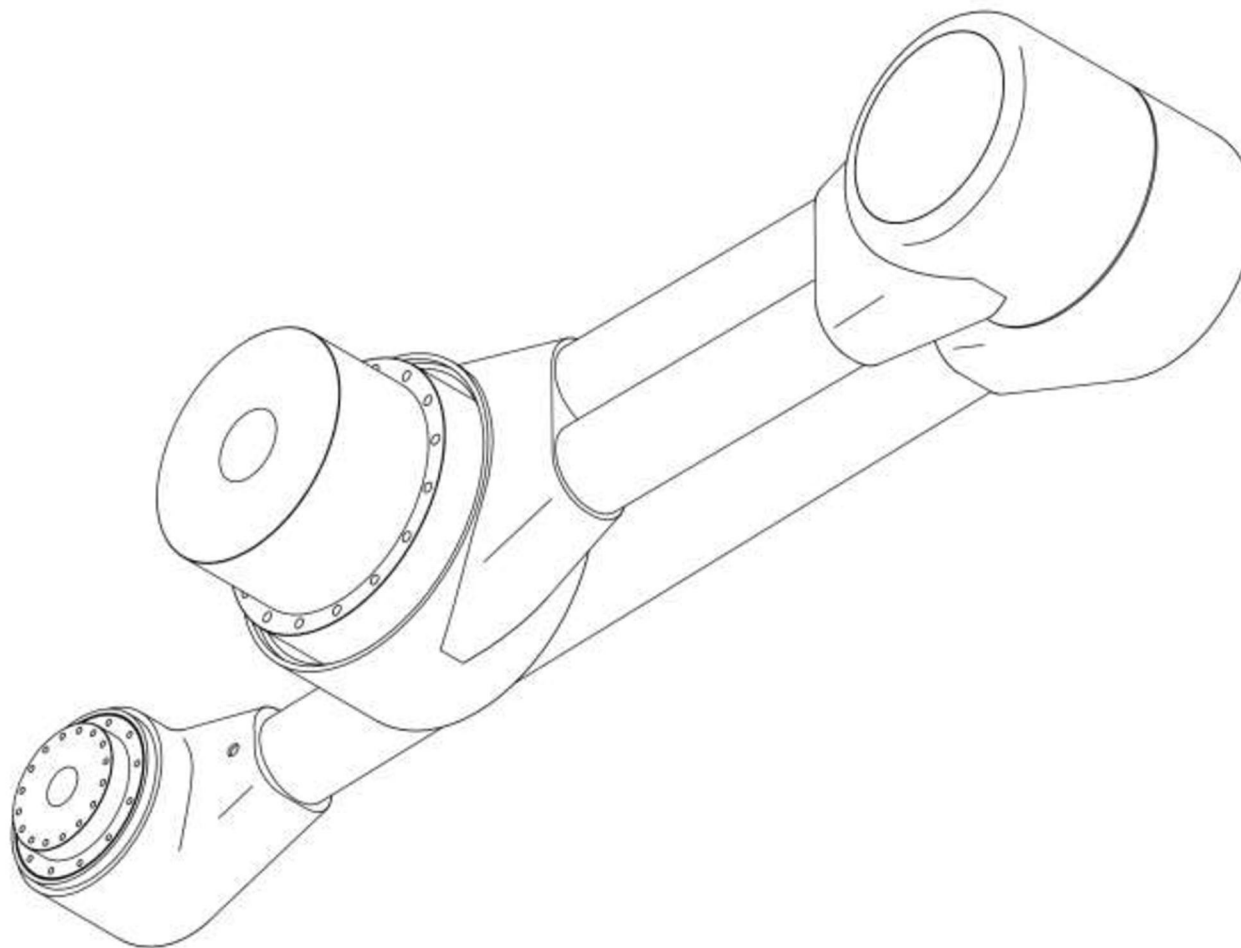
【衍生設計圖式】

(指定代表圖)

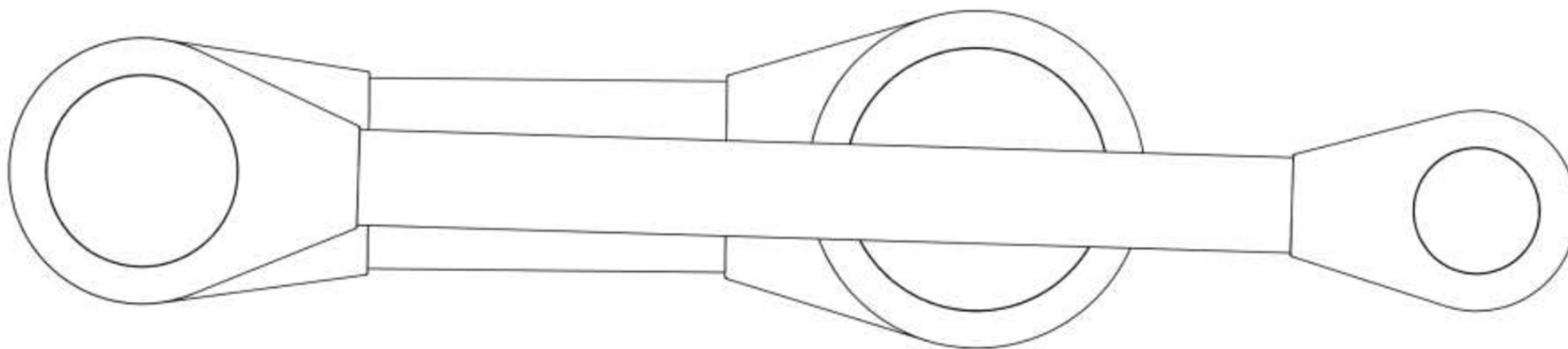


【立體圖1】

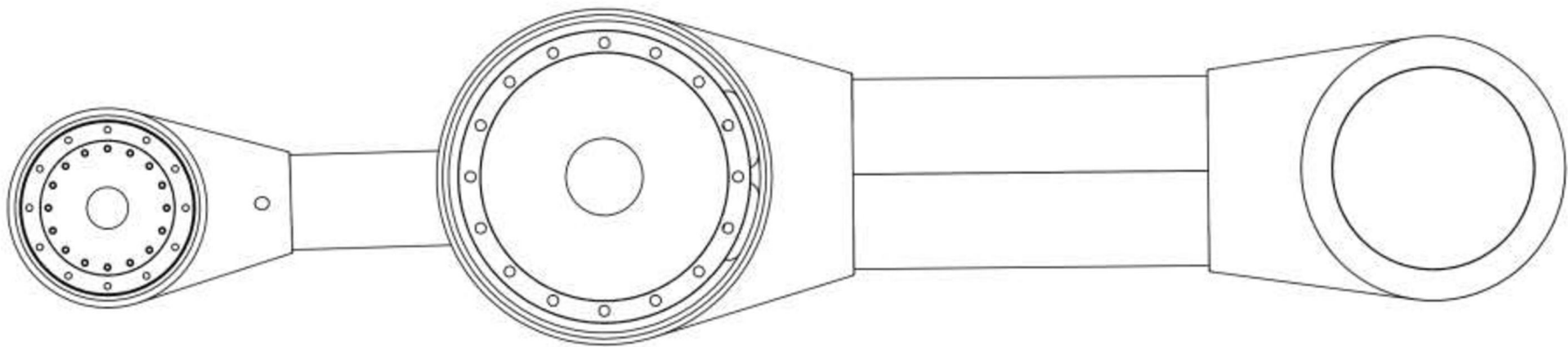
第1頁，共 11 頁(衍生設計圖式)



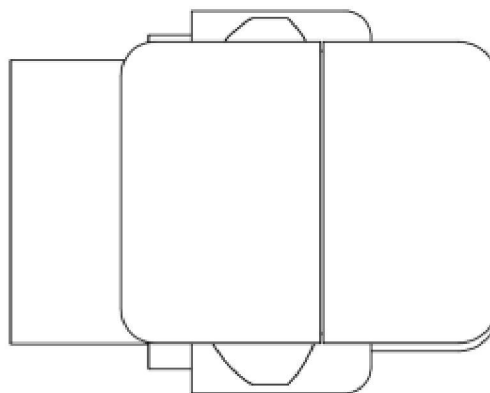
【立體圖2】



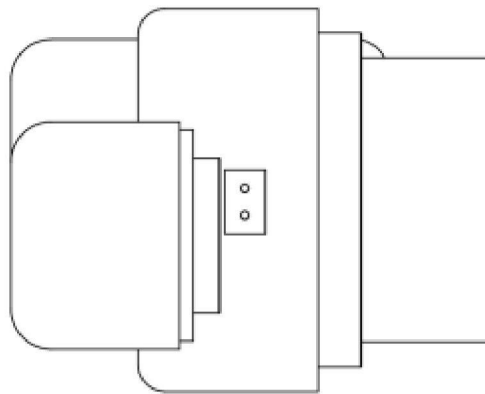
【前視圖】



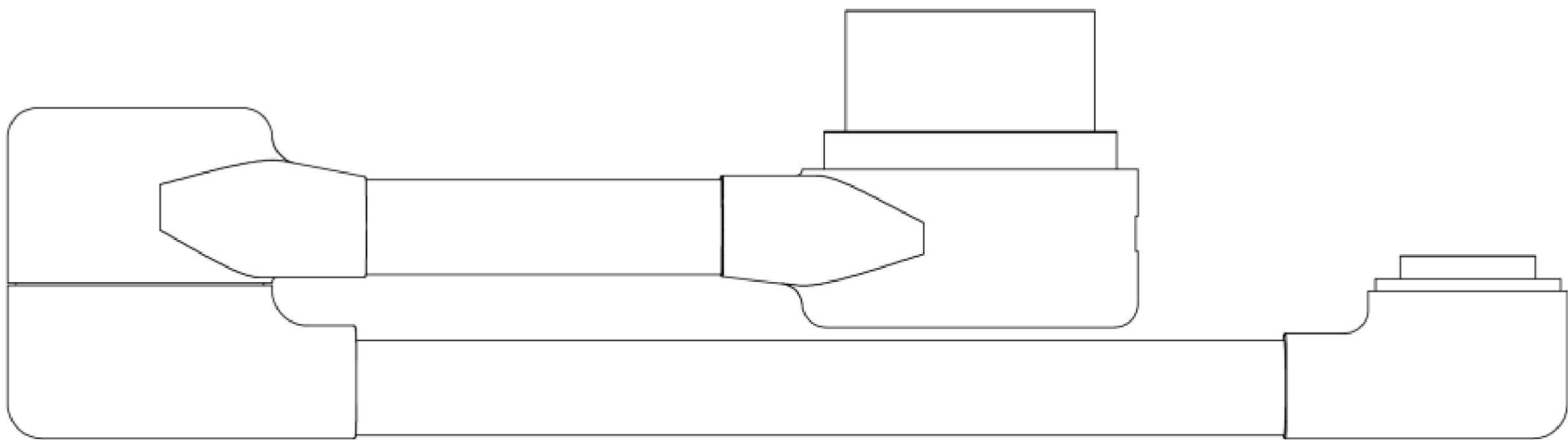
【後視圖】



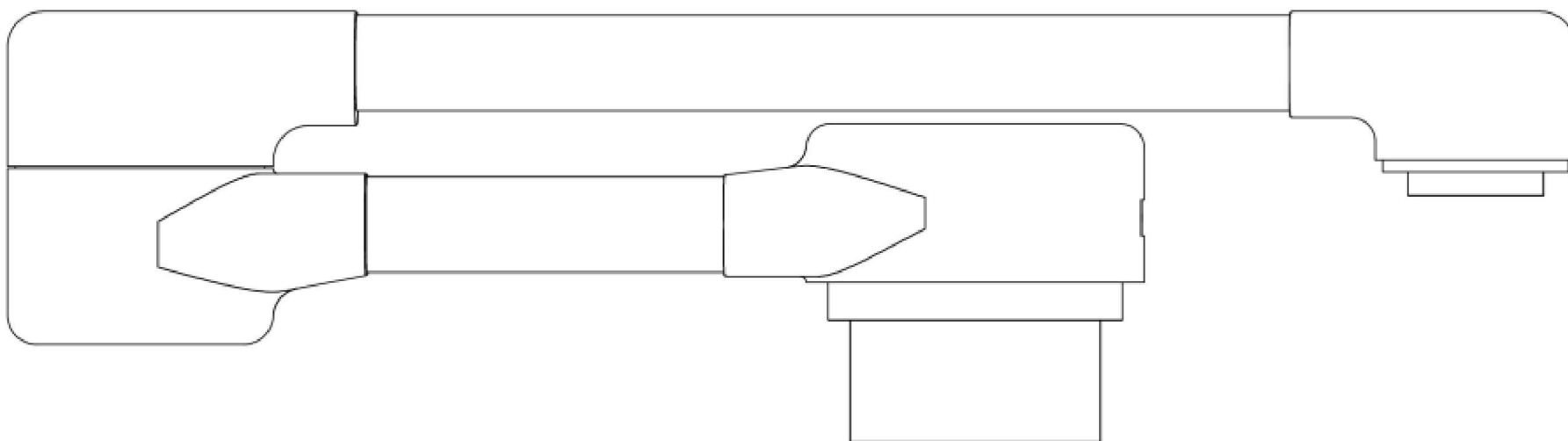
【左側視圖】



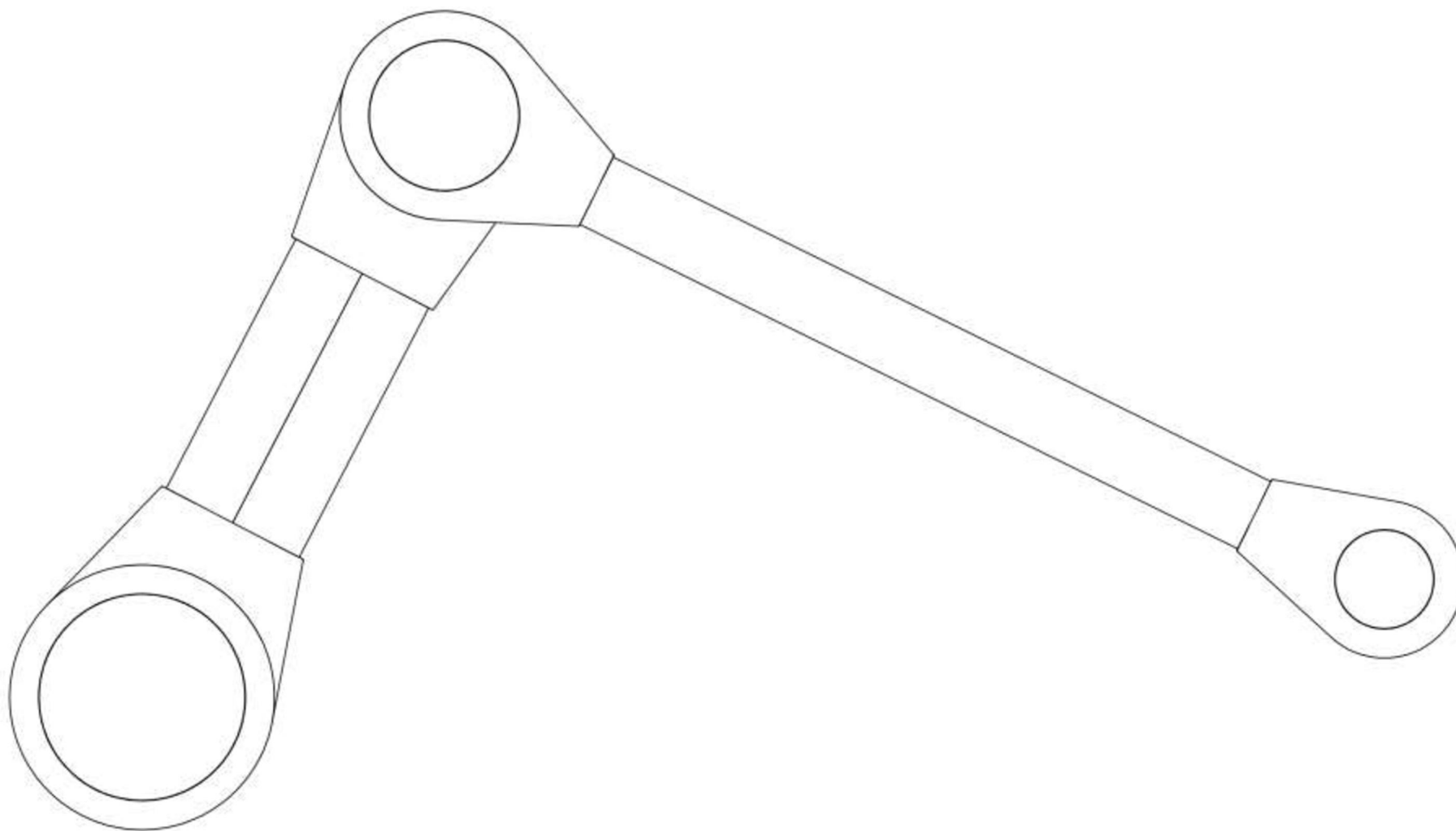
【右側視圖】



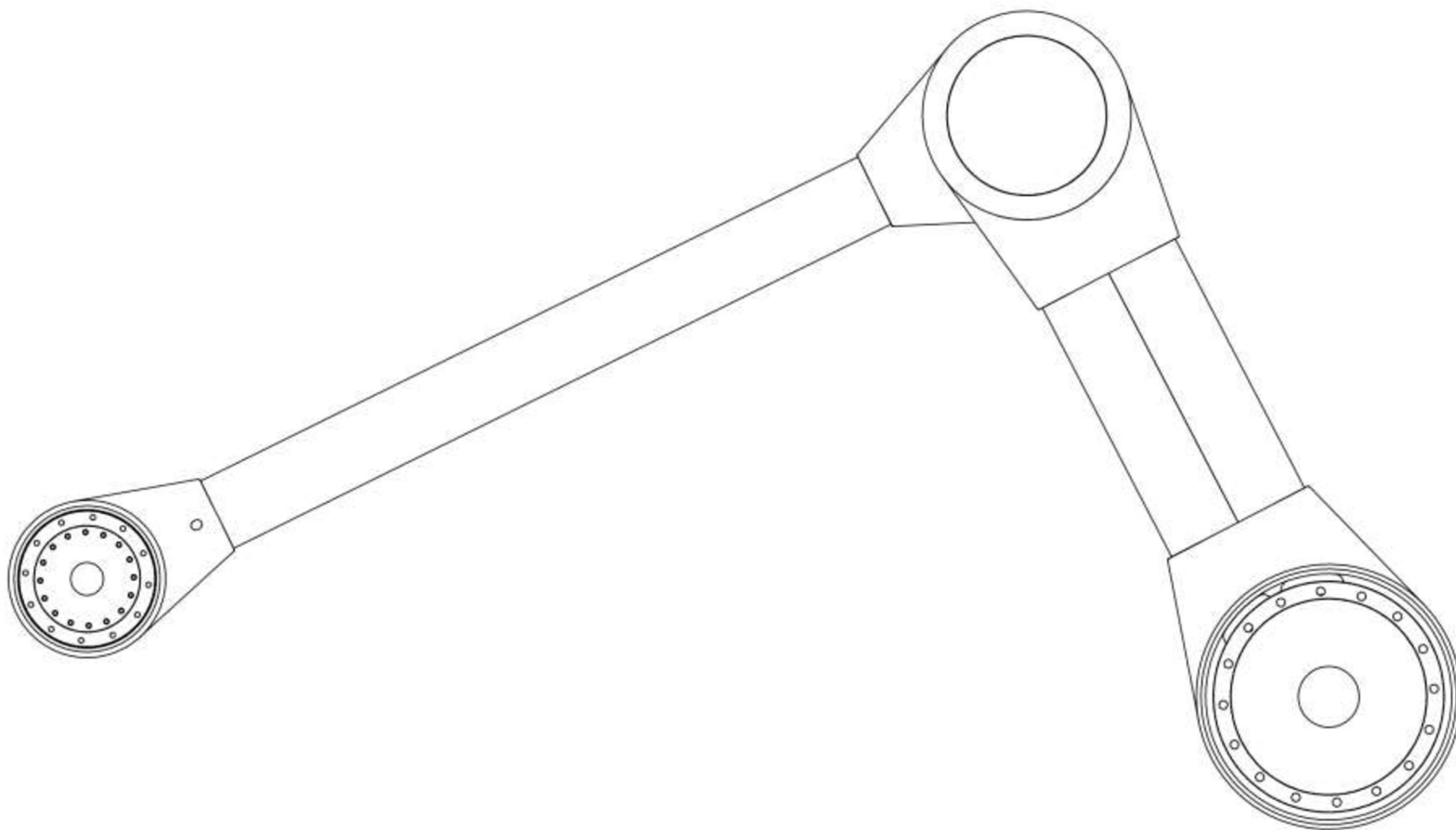
【俯視圖】



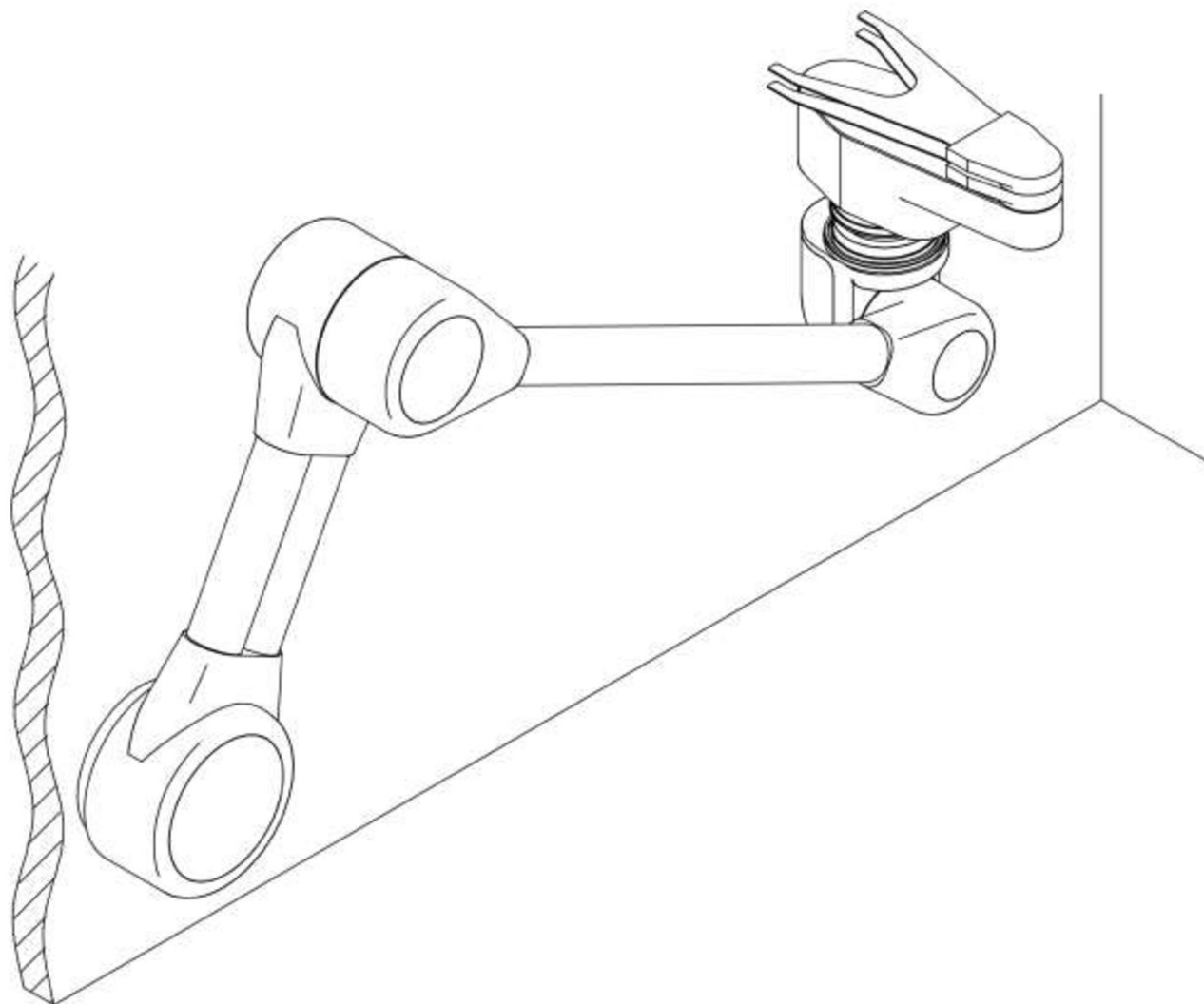
【仰視圖】



【參考圖1】



【參考圖2】



【參考圖3】