

(12) 按照专利合作条约所公布的国际申请

更正本

(19) 世界知识产权组织
国际局

(43) 国际公布日
2017 年 10 月 26 日 (26.10.2017)



(10) 国际公布号
WO 2017/181608 A8

(51) 国际专利分类号:
B25J 11/00 (2006.01)

(21) 国际申请号: PCT/CN2016/100980

(22) 国际申请日: 2016 年 9 月 30 日 (30.09.2016)

(25) 申请语言: 中文

(26) 公布语言: 中文

(30) 优先权:
201610242406.X 2016 年 4 月 18 日 (18.04.2016) CN

(71) 申请人: 奥马迪机器人有限公司 (O-MATIC INTELLIGENT ROBOT LIMITED) [CN/CN]; 中国香港特别行政区干诺道中 130-136 诚信大厦 806 室, Hong Kong (CN)。

(72) 发明人: 李伟民 (LEE, Waiman); 中国广东省佛山市禅城区南北六路 6 座 302 房 (普君旭日), Guangdong 528000 (CN)。

(74) 代理人: 北京聿华联合知识产权代理有限公司 (YUHUA UNITED INTELLECTUAL PROPERTY LAW FIRM); 中国北京市朝阳区东三环南路 19 号院联合国际大厦甲段 1310 室刘华联, Beijing 100021 (CN)。

(81) 指定国 (除另有指明, 要求每一种可提供的国家保护): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JP, KE, KG, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA,

(54) Title: STEEL CABLE ROBOT

(54) 发明名称: 一种钢索机器人

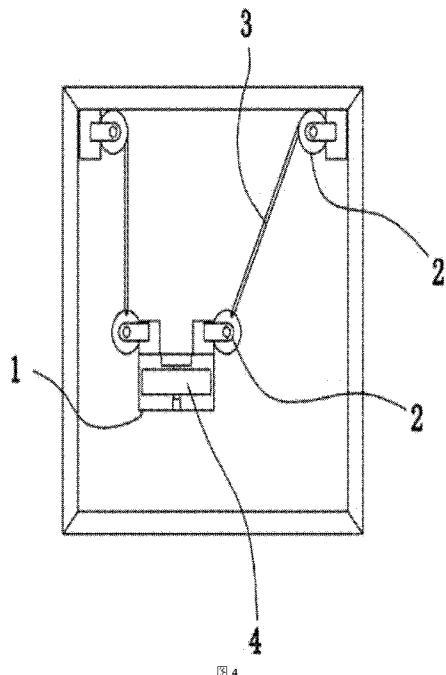


图 4

(57) Abstract: Disclosed is a steel cable robot, comprising: a machine (1); pulleys (2); and a steel cable (3). The pulleys (2) are respectively attached and fixed to the machine (1) and an elevated position at an industrial site. The steel cable (3) winds around the pulleys (2), and is driven by a power device to extend and retract. There are at least three groups of pulleys and corresponding steel cables. A gyroscope (4) is attached and fixed to the machine (1). An axis of the gyroscope (4) overlaps an axis of the machine. The invention ensures that the machine does not tilt when moving to the front, back, left or right, and thus normal operation and production at the industrial site are not affected. The bottom of the machine is provided with corresponding operation tools according to actual production or processing needs. The invention can be widely applied to precision production or processing at an industrial site, has a simple structure, and can be used conveniently.

(57) 摘要: 公开了一种钢索机器人, 包括机台 (1)、滑轮 (2) 和钢索 (3), 滑轮 (2) 对应分别安装固定在机台 (1) 和工业现场的高空位置上, 钢索 (3) 缠绕在滑轮 (2) 上并由动力装置带动伸缩, 滑轮 (2) 和钢索 (3) 对应分别至少包括有三组, 机台 (1) 上安装固定有陀螺仪 (4), 陀螺仪 (4) 的轴心与机台的轴心重合。在不影响工业现场正常作业及生产的情况下可保证机台在前后及左右移动时不倾斜, 机台底部根据实际生产或加工需要加装相应的作业工具, 可广泛应用于实际工业现场的精确生产或加工中, 结构简单、使用方便。

RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST,
SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ,
VC, VN, ZA, ZM, ZW。

- (84) 指定国 (除另有指明, 要求每一种可提供的地区
保护): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ,
NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), 欧亚 (AM,
AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), 欧洲 (AL, AT, BE, BG,
CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU,
IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT,
RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI,
CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG)。

根据细则4.17的声明:

- 发明人资格 (细则4.17(iv))

本国际公布:

- 包括国际检索报告 (条约第21条(3))。

(48) 更正本的公布日:

2018年5月31日 (31.05.2018)

(15) 更正内容:

见 2018年5月31日 (31.05.2018) 公布的公告