

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국



(10) 국제공개번호

WO 2022/103215 A1

2022년 5월 19일 (19.05.2022) WIPO | PCT

(51) 국제특허분류:

B63B 59/10 (2006.01)

B25J 11/00 (2006.01)

B25J 9/00 (2006.01)

B25J 9/10 (2006.01)

B25J 9/08 (2006.01)

B25J 19/02 (2006.01)

(21) 국제출원번호:

PCT/KR2021/016585

(22) 국제출원일:

2021년 11월 12일 (12.11.2021)

(25) 출원언어:

한국어

(26) 공개언어:

한국어

공개:

— 국제조사보고서와 함께 (조약 제21조(3))

(30) 우선권정보:

10-2020-0151809 2020년 11월 13일 (13.11.2020) KR

10-2021-0155553 2021년 11월 12일 (12.11.2021) KR

(71) 출원인: 주식회사 타스글로벌 (TAS GLOBAL CO., LTD.) [KR/KR]; 46728 부산시 강서구 낙동남로533번길 96, Busan (KR).

(72) 발명자: 이동욱 (LEE, Dong Wook); 06098 서울시 강남구 학동로42길 15, 화일빌라 가동 101호, Seoul (KR).

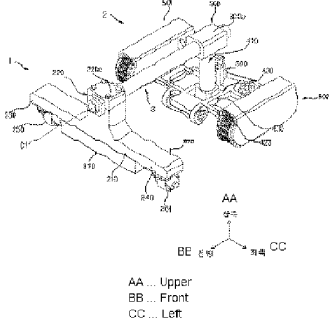
(74) 대리인: 장원식 (CHANG, Won Sick); 06631 서울시 서초구 서초대로 356, 1403~1404 (서초동, 서초지웰타워), Seoul (KR).

(81) 지정국 (별도의 표시가 없는 한, 가능한 모든 종류의 국내 권리의 보호를 위하여): 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, IT, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, 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, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, WS, ZA, ZM, ZW.

(84) 지정국 (별도의 표시가 없는 한, 가능한 모든 종류의 국내 권리의 보호를 위하여): ARIPO (BW, GH, GM, KE,

(54) Title: SHIP-CLEANING ROBOT

(54) 발명의 명칭: 선박청소로봇



(57) Abstract: A ship-cleaning robot according to the present invention has a first caterpillar module and a second caterpillar module, each being capable of rotating symmetrically in the same manner in the vertical direction at a rear horizontal body through a stabilizer so that, if either one thereof is separated from an outer wall by means of external force, the symmetrical state thereof is offset to hinder the separation thereof while the rear horizontal body also resists the external force, and thus a close contact state with the outer wall of a ship can be maintained.

(57) 요약서: 본 발명에 따른 선박청소로봇은 스테빌라이저를 통해 상기 제1 캐터필러모듈 및 제2 캐터필러모듈을 후방수평바디에서 각각 상하 방향으로 동일하게 대칭 회전시킬 수 있기 때문에, 어느 하나가 외력에 의해 외벽과 이격되려고 하면, 대칭 상태가 어긋나게 되어 후방수평바디도 함께 외력에 저항하면서 이격되는 것을 방해하여, 선박의 외벽에 밀착된 상태를 유지할 수 있는 장점이 있다.

WO 2022/103215 A1