

1. 一种高杆灯柱机器人，应用于检修观测一高杆灯柱，其包括：
 - 一环状本体；
 - 多个臂式驱动轮机构，固定于环状本体并自环状本体向下延伸，其一端等距间隔地连接所述环状本体的外侧，另一端设置一驱动轮，所述驱动轮抵靠于所述高杆灯柱的杆体表面，各所述臂式驱动轮机构包括
 - 一第一臂式机构，其一端连接所述环状本体的外侧，另一端设置一单轮；
 - 一第二臂式机构，其一端其一端连接所述环状本体的外侧，另一端设置有一双轮；
 - 多个监测模块，等距间隔连接环状本体上；及
 - 一控制系统，用以控制所述臂式驱动轮机构于所述高杆灯柱上下移动来带动所述监测模块对所述高杆灯柱的杆体表面进行检视。
2. 如权利要求项 1 所述的高杆灯柱机器人，其中，所述环状本体内侧设置一环型轨道，所述环型轨道卡设至少一工作手臂，所述工作手臂自所述环状本体向上延伸，设置为可滑行于所述环型轨道以围绕所述高杆灯柱 360 度执行一特定任务。
3. 如权利要求项 2 所述的高杆灯柱机器人，其中，所述工作手臂设置一打磨模块。
4. 如权利要求项 2 所述的高杆灯柱机器人，其中，所述工作手臂设置一刷漆模块。
5. 如权利要求项 2 所述的高杆灯柱机器人，其中，所述工作手臂设置一超声波检查模块。

6. 如权利要求项 1 所述的高杆灯柱机器人，其中，所述第一臂式机构由两支臂枢接而成，其一端固定于所述环状本体，另一端则设置所述单轮，并于所述两端点间设置一油压杆，所述控制系统控制所述油压杆伸缩连动所述第一臂式机构，并驱动所述单轮。
7. 如权利要求项 1 所述的高杆灯柱机器人，其中，所述第二臂式机构由两支臂枢接而成，其一端固定于所述环状本体，另一端则设置所述双轮，并于所述两端点间设置一油压杆，所述控制系统控制所述油压杆伸缩连动所述第二臂式机构，并驱动所述双轮。
8. 如权利要求项 1 所述的高杆灯柱机器人，其中，所述控制系统包括一控制器、一电源供应模块、一 GPS 模块、一电子罗盘及一无线传输模块。
9. 如权利要求项 8 所述的高杆灯柱机器人，其中，地面的工作人员可利用一终端设备透过所述无线传输模块发送一指令至所述控制器，所述控制器再依据所述指令，利用所述 GPS 模块和所述电子罗盘的定位将所述高杆灯柱机器人带到指定的位置。
10. 如权利要求项 8 所述的高杆灯柱机器人，其中，控制器 41 透过 GPS 模块 43 和电子罗盘 44 判断机器人的位置，透过无线传输模块 45 发送机器人的位置信息发送至地面的工作人员终端设备进行定位。
11. 如权利要求项 1 所述的高杆灯柱机器人，另包括一设置于环状本体下方的下视监测模块。
12. 一种高杆灯柱机器人，应用于检修观测一高杆灯柱，其包括：
一 环状本体，其内侧设置一环型轨道；
多个臂式驱动轮机构，固定于环状本体并自环状本体向下延伸，其一端等距间隔连接所述环状本体的外侧，另一端设置一驱动轮，所述驱动轮抵靠于所述高杆灯柱的杆体表面；

至少一工作手臂，其透过一滑块卡扣设置于所述环型轨道，所述工作手臂自所述环状本体向上延伸，用以执行一任务：

多个监测模块，等距间隔连接环状本体上；及
一控制系统，用以控制所述臂式驱动轮机构来带动所述监测模块于所述高杆灯柱上下移动对所述高杆灯柱的杆体表面进行检视。