

(12) 按照专利合作条约所公布的国际申请

(19) 世界知识产权组织
国际局

(43) 国际公布日
2022 年 3 月 24 日 (24.03.2022)



(10) 国际公布号
WO 2022/057922 A1

(51) 国际专利分类号:
B24B 7/18 (2006.01)

东省佛山市顺德区北滘镇碧桂园社区泮浦路1号
A1栋2楼A2-05, Guangdong 528311 (CN)。

(21) 国际申请号: PCT/CN2021/119321

(74) 代理人: 广州华进联合专利商标代理有限公司 (ADVANCE CHINA IP LAW OFFICE); 中国广东省广州市天河区珠江东路6号4501房 (部位: 自编01-03和08-12单元) (仅限办公用途), Guangdong 510623 (CN)。

(22) 国际申请日: 2021 年 9 月 18 日 (18.09.2021)

(25) 申请语言: 中文

(26) 公布语言: 中文

(30) 优先权:
202010997169.4 2020年9月21日 (21.09.2020) CN
202011590786.9 2020年12月29日 (29.12.2020) CN
202011588418.0 2020年12月29日 (29.12.2020) 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, IT, JO, JP, KE, KG, KH, 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, 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。

(71) 申请人: 广东博智林机器人有限公司 (GUANGDONG BRIGHT DREAM ROBOTICS CO., LTD.) [CN/CN]; 中国广东省佛山市顺德区北滘镇碧桂园社区泮浦路1号A1栋2楼A2-05, Guangdong 528311 (CN)。

(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,

(72) 发明人: 周献华(ZHOU, Xianhua); 中国广东省佛山市顺德区北滘镇碧桂园社区泮浦路1号A1栋2楼A2-05, Guangdong 528311 (CN)。 胡佳祥(HU, Jiaxiang); 中国广东省佛山市顺德区北滘镇碧桂园社区泮浦路1号A1栋2楼A2-05, Guangdong 528311 (CN)。 杨若澜(YANG, Ruolan); 中国广

(54) Title: GRINDING ROBOT

(54) 发明名称: 研磨机器人

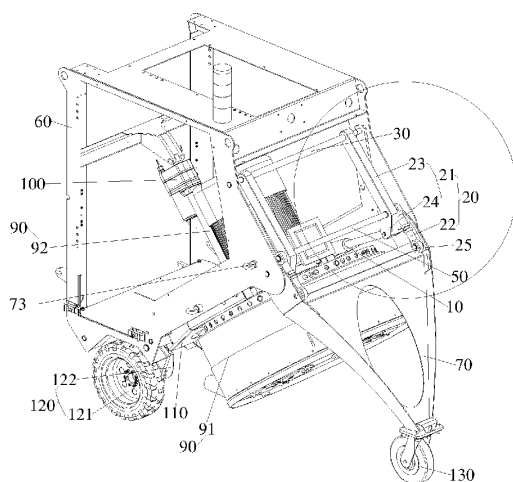


图 1a

(57) Abstract: A grinding robot (1000), comprising a main rack (60) and a flipping support (70) pivotally connected to the main rack (60) by means of a pin shaft (73). A flipping apparatus is also provided between the flipping support (70) and the main rack (60). The flipping apparatus comprises: a first driving portion (10) provided on the main rack (60); and a linkage mechanism (20), the linkage mechanism (20) having one end pivotally connected to the main rack (60) and the other end pivotally connected to the flipping support (70). A gap is present between a pivot point between the flipping support (70) and the main rack (60) and a pivot point between the flipping support (70) and the linkage mechanism (20); the first driving portion (10) is drivingly connected to the linkage mechanism (20), and under the drive of the first driving portion (10), the linkage mechanism (20) can drive the flipping support (70) to flip with respect to the main rack (60); the flipping support (70) has a first state of being folded with respect to the main rack (60) and a second state of being unfolded with respect to the main rack (60).

[见续页]

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)。

本国际公布：

— 包括国际检索报告(条约第21条(3))。

(57) 摘要：一种研磨机器人(1000)，包括主机架(60)和与主机架(60)通过销轴(73)枢转连接的翻转支架(70)，翻转支架(70)和主机架(60)之间还设置有翻转装置，翻转装置包括：第一驱动部(10)，设置在主机架(60)上；连杆机构(20)，连杆机构(20)的一端与主机架(60)枢转连接，连杆机构(20)的另一端与翻转支架(70)枢转连接，翻转支架(70)和主机架(60)之间的枢转点与翻转支架(70)和连杆机构(20)之间的枢转点之间具有间距；第一驱动部(10)与连杆机构(20)驱动连接，在第一驱动部(10)的驱动下，连杆机构(20)能够带动翻转支架(70)相对于主机架(60)翻转，翻转支架(70)具有相对于主机架(60)折叠的第一状态和相对于主机架(60)伸展的第二状态。