

(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
2023 年 1 月 26 日 (26.01.2023)



(10) 国际公布号
WO 2023/001219 A1

(51) 国际专利分类号:
B65G 1/04 (2006.01)

(21) 国际申请号: PCT/CN2022/106959

(22) 国际申请日: 2022 年 7 月 21 日 (21.07.2022)

(25) 申请语言: 中文

(26) 公布语言: 中文

(30) 优先权:
202121689285.6 2021 年 7 月 23 日 (23.07.2021) CN

(71) 申请人: 杭州海康机器人股份有限公司
(**HANGZHOU HIKROBOT CO., LTD.**) [CN/CN]; 中国浙江省杭州市滨江区丹枫路 399 号 2 号楼 B 楼 304 室, Zhejiang 310051 (CN)。

(72) 发明人: 吴灵东 (**WU, Lingdong**); 中国浙江省杭州市滨江区丹枫路 399 号 2 号楼 B 楼 304 室, Zhejiang 310051 (CN)。 吴超 (**WU, Chao**); 中国浙江省杭州市滨江区丹枫路 399 号 2 号楼 B 楼 304 室, Zhejiang 310051 (CN)。

(74) 代理人: 北京博思佳知识产权代理有限公司 (**BEIJING BESTIPR INTELLECTUAL PROPERTY LAW CORPORATION**); 中国北京市海淀区上地三街 9 号嘉华大厦 B 座 409, Beijing 100085 (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, CV, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IQ, IR, IS, IT, JM, 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。

(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,

(54) Title: TRANSFER ROBOT

(54) 发明名称: 搬运机器人

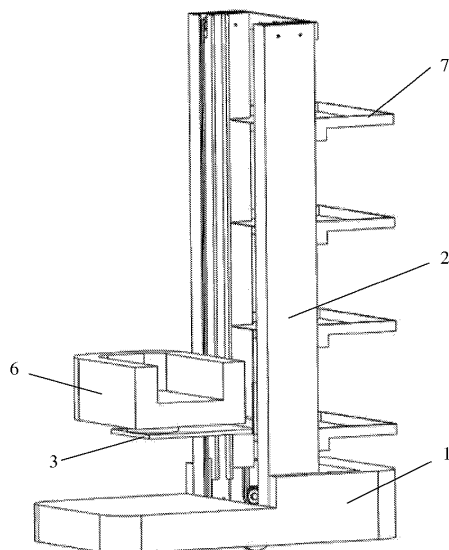


图 1

(57) Abstract: A transfer robot, comprising a support (2), a fork body (3), a flexible lifting member (43) and a lifting power assembly, wherein the flexible lifting member (43) is wound around the support (2); the lifting power assembly is connected to the flexible lifting member (43); the fork body (3) can be vertically lifted along the support (2); and a first end of the flexible lifting member (43) passes by the top of the support (2) and is connected to a top end of the fork body (3), and a second end of the flexible lifting member (43) passes by the bottom of the support (2) and is connected to a bottom end of the fork body (3).

(57) 摘要: 一种搬运机器人, 包括支架(2)、叉体(3)、柔性提升件(43)以及提升动力组件; 柔性提升件(43)绕设在支架(2)上; 提升动力组件与柔性提升件(43)相连; 叉体(3)能沿支架(2)竖直升降; 柔性提升件(43)的第一端自支架(2)的顶部绕过并连接在叉体(3)的顶端, 柔性提升件(43)的第二端自支架(2)的底部绕过并连接在叉体(3)的底端。

[见续页]

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)。

本国际公布：

— 包括国际检索报告(条约第21条(3))。