

(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



(10) 国际公布号
WO 2020/259068 A1

(43) 国际公布日
2020 年 12 月 30 日 (30.12.2020)

(51) 国际专利分类号:
B23K 37/02 (2006.01) *B62D 55/075* (2006.01)
B23K 37/00 (2006.01) *B62D 55/265* (2006.01)

(21) 国际申请号: PCT/CN2020/087549

(22) 国际申请日: 2020 年 4 月 28 日 (28.04.2020)

(25) 申请语言: 中文

(26) 公布语言: 中文

(30) 优先权:
201910545400.3 2019年6月22日 (22.06.2019) CN

(71) 申请人: 北京博清科技有限公司 (BEIJING BO
TSING TECH CO., LTD.) [CN/CN]; 中国北京市北
京经济技术开发区荣昌东街6号一号楼3
层6308室, Beijing 100176 (CN)。

(72) 发明人: 冯消冰 (FENG, Xiaobing); 中国北京市经
济技术开发区荣昌东街6号一号楼3层6308室,
Beijing 100176 (CN)。 潘际奎 (PAN, Jiluan); 中
国北京市经济技术开发区荣昌东街6号一号楼
3层6308室, Beijing 100176 (CN)。 高力生 (GAO,
Lisheng); 中国北京市经济技术开发区荣昌东
街6号一号楼3层6308室, Beijing 100176 (CN)。
魏然 (WEI, Ran); 中国北京市经济技术开发区
荣昌东街6号一号楼3层6308室, Beijing 100176
(CN)。 张浩 (ZHANG, Hao); 中国北京市经济技
术开发区荣昌东街6号一号楼3层6308室, Beijing
100176 (CN)。 潘百蛙 (PAN, Baiwa); 中国北京
市经济技术开发区荣昌东街6号一号楼3层
6308室, Beijing 100176 (CN)。 桂巧 (GUI, Qiao);
中国北京市经济技术开发区荣昌东街6号一
号楼3层6308室, Beijing 100176 (CN)。

(54) Title: CRAWLING WELDING ROBOT

(54) 发明名称: 爬行焊接机器人

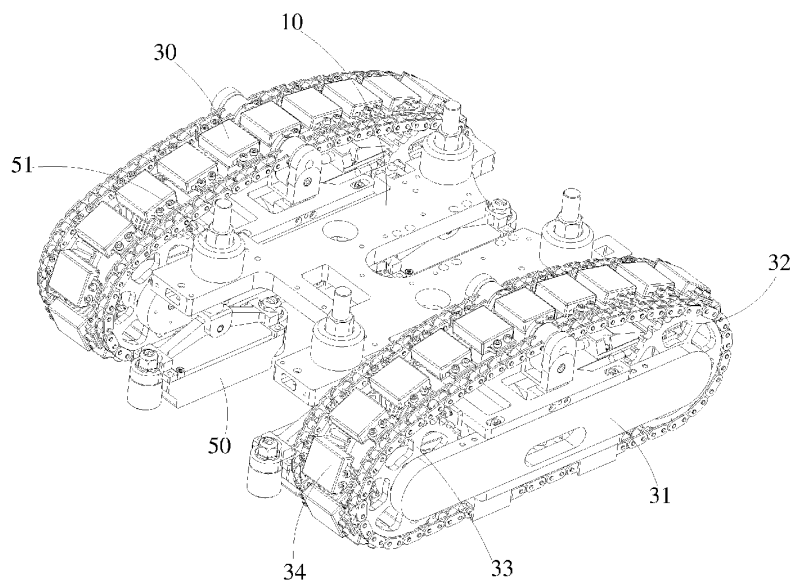


图 2

(57) Abstract: Provided is a crawling welding robot, comprising a frame (10) and two crawler wheels (30) arranged on two sides of the frame (10). Wheel frames (31) of the two crawler wheels (30) are both movably connected to the frame (10), such that in the process of the crawling welding robot traveling on a non-planar welding face, the two crawler wheels (30) can freely conduct attitude adjustment relative to the frame (10) so as to adapt to the welding face, and the fitting degree between the two crawler wheels (30) and the welding face is improved.

[见续页]



WO 2020/259068 A1

(74) 代理人: 北京市中伦律师事务所 (ZHONG LUN LAW FIRM); 中国北京市朝阳区建国门外大街甲6号SK大厦28层, Beijing 100022 (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, 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, 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))。

(57) 摘要: 一种爬行焊接机器人, 包括车架 (10) 和设置在车架 (10) 两侧的两个履带轮 (30), 两个履带轮 (30) 的轮架 (31) 和车架 (10) 均活动连接, 使得爬行焊接机器人在非平面的焊接面上行走的过程中, 两个履带轮 (30) 可以自由的相对车架 (10) 进行姿态调整, 以此来适应焊接面, 提高两个履带轮 (30) 与焊接面的贴合度。