

(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 2020/042969 A1

(43) 国际公布日
2020 年 3 月 5 日 (05.03.2020)

(51) 国际专利分类号:
A47L 11/40 (2006.01) *A47L 11/283* (2006.01)
A47L 11/24 (2006.01)

(21) 国际申请号: PCT/CN2019/101589

(22) 国际申请日: 2019 年 8 月 20 日 (20.08.2019)

(25) 申请语言: 中文

(26) 公布语言: 中文

(30) 优先权:
201810987148.7 2018 年 8 月 28 日 (28.08.2018) CN

(71) 申请人: 云鲸智能科技(东莞)有限公司 (YUNJING INTELLIGENCE TECHNOLOGY (DONGGUAN) CO., LTD.) [CN/CN]; 中国广东省东莞市松山湖园区新竹路 4 号 17 栋 1 单元 508 室, Guangdong 523808 (CN)。

(72) 发明人: 张峻彬(ZHANG, Junbin); 中国广东省东莞市松山湖园区新竹路 4 号 17 栋 1 单元 508 室, Guangdong 523808 (CN)。 林伟劲(LIN, Weijin); 中国广东省东莞市松山湖园区新竹路 4 号 17 栋 1 单元 508 室, Guangdong 523808 (CN)。

(74) 代理人: 深圳市世纪恒程知识产权代理事务所 (CENFO INTELLECTUAL PROPERTY AGENCY); 中国广东省深圳市南山区粤海街道高新技术产业园北区松坪山路 3 号奥特讯电力大厦 201, Guangdong 518057 (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,

(54) Title: MOPPING MEMBER, MOPPING APPARATUS, CLEANING ROBOT, AND CONTROL METHOD FOR CLEANING ROBOT

(54) 发明名称: 拖擦件、拖擦装置、清洁机器人及清洁机器人的控制方法

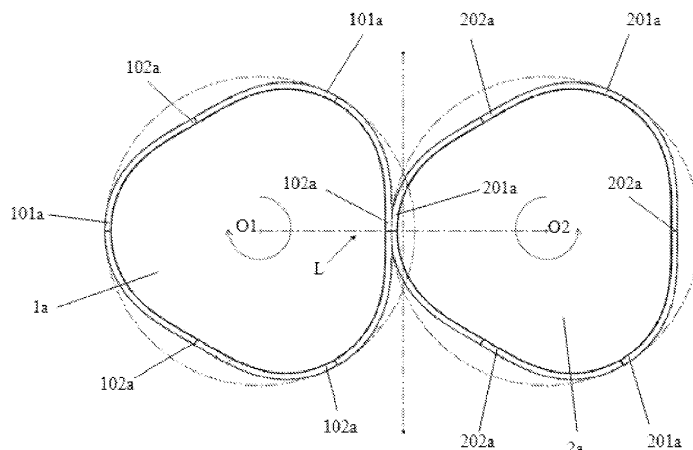


图 1

(57) Abstract: The present application relates to a mopping member, a mopping apparatus, a cleaning robot, and a control method for the cleaning robot. The mopping member comprises a first mop and a second mop; the first mop is provided with a first rotating center, the second mop is provided with a second rotating center, and the distance between the first rotating center and the second rotating center is a rotating center distance. When the first mop and the second mop rotate, a short-diameter edge of one mop corresponds to a long-diameter edge of the other mop; at a connection line position of the first rotating center and the second rotating center, a gap between the first mop and the second mop is formed between the short-diameter edge of one mop and a corresponding long-diameter edge of the other mop.

[见续页]



WO 2020/042969 A1

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,
SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG,
US, UZ, VC, VN, 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: 本申请涉及一种拖擦件、拖擦装置、清洁机器人及清洁机器人的控制方法。该拖擦件包括第一拖布和第二拖布, 第一拖布具有第一旋转中心, 第二拖布具有第二旋转中心, 第一旋转中心与第二旋转中心的距离为旋转中心距。第一拖布及第二拖布旋转时, 其中一块拖布的短径边缘会相对应到另一块拖布的长径边缘, 在第一旋转中心与第二旋转中心的连线处, 其中一块拖布的短径边缘与另一块拖布相对应的长径边缘之间形成第一拖布和第二拖布之间的缝隙。