

(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 2020/052479 A1

(43) 国际公布日
2020 年 3 月 19 日 (19.03.2020)

- (51) 国际专利分类号:
A47L 11/282 (2006.01) *A47L 11/00* (2006.01)
A47L 11/40 (2006.01)
- (21) 国际申请号: PCT/CN2019/104297
- (22) 国际申请日: 2019 年 9 月 4 日 (04.09.2019)
- (25) 申请语言: 中文
- (26) 公布语言: 中文
- (30) 优先权:
201811079151.5 2018 年 9 月 14 日 (14.09.2018) 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)。 黄吉彪 (HUANG,

Jibiao); 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, 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,

(54) Title: ROTATING PLATE STRUCTURE, MOPPING DEVICE, AND ROBOT

(54) 发明名称: 转盘结构、拖擦装置及机器人

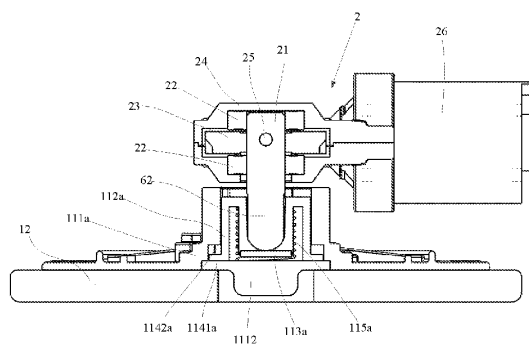


图3

(57) Abstract: A rotating plate structure (11a, 11b), a mopping device, and a robot. The rotating plate structure (11a, 11b) comprises: a cleaning rotating plate (111a, 111b, 111c), an adjusting component (112a, 112b, 112c), and a pressure unit (115a, 115c, 116); one side of the cleaning rotating plate (111a, 111b, 111c) is connected to a cleaning piece (12); the adjusting component (112a, 112b, 112c) is slidably connected to the cleaning rotating plate (111a, 111b, 111c) along a target direction, and is located on the side of the cleaning rotating plate (111a, 111b, 111c) opposite to the cleaning piece (12), and the side of the adjusting component (112a, 112b, 112c) away from the cleaning piece (12) is connected to a driving mechanism (2) of the robot; the pressure unit (115a, 115c, 116) is provided between the cleaning rotating plate (111a, 111b, 111c) and the adjusting component (112a, 112b, 112c). The rotating plate structure (11a, 11b), the mopping device, and the robot can adapt to an uneven ground, and the cleaning piece (12) keeps closely attached to the ground so that the cleaning effect is good.

[见续页]

WO 2020/052479 A1

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: 一种转盘结构(11a, 11b)、拖擦装置及机器人, 其中, 该转盘结构(11a, 11b)包括: 清洁转盘
(111a, 111b, 111c)、调节部件(112a, 112b, 112c)及压力单元(115a, 115c, 116), 清洁转盘(111a,
111b, 111c)的一侧与清洁件(12)连接; 调节部件(112a, 112b, 112c)与清洁转盘(111a, 111b, 111c)
沿目标方向滑动连接, 且位于清洁转盘(111a, 111b, 111c)背向清洁件(12)的一侧面, 调节部件(112a,
112b, 112c)远离清洁件(12)的一侧设置为与机器人的驱动机构(2)连接; 压力单元(115a, 115c, 116)
设置在清洁转盘(111a, 111b, 111c)和调节部件(112a, 112b, 112c)之间。该转盘结构(11a, 11b)、拖擦
装置及机器人可适应凹凸不平的地面, 清洁件(12)保持与地面的紧密贴合, 清洁效果好。