

(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 5 月 19 日 (19.05.2022)



(10) 国际公布号
WO 2022/100200 A1

- (51) 国际专利分类号:
E04F 21/24 (2006.01) *B25J 9/00* (2006.01)
- (21) 国际申请号: PCT/CN2021/114478
- (22) 国际申请日: 2021 年 8 月 25 日 (25.08.2021)
- (25) 申请语言: 中文
- (26) 公布语言: 中文
- (30) 优先权:
202011281989.X 2020 年 11 月 16 日 (16.11.2020) CN
- (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)。
- (72) 发明人: 付勇 (FU, Yong); 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)。 陈伯钊 (CHEN, Boqian); 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)。 刘恒志 (LIU, Hengzhi); 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)。
- (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)。
- (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。
- (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,

(54) Title: ROBOT-BASED SCRAPE COATING OPERATION METHOD AND DEVICE

(54) 发明名称: 基于机器人的刮涂作业方法和装置

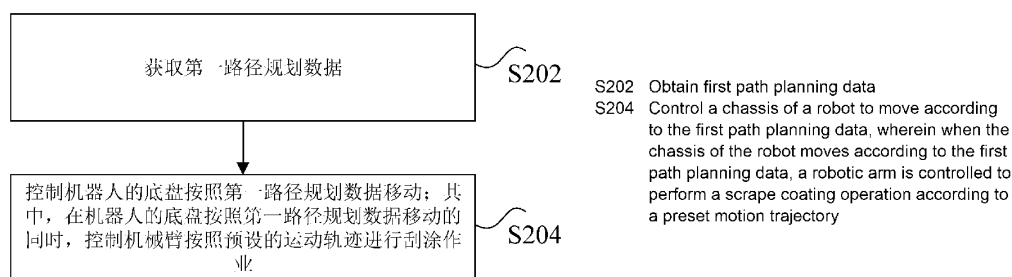


图 2

(57) Abstract: Discloses are a robot-based scrape coating operation method and device. A robot comprises a robotic arm and a chassis. The method comprises: obtaining first path planning data, the first path planning data being used for indicating the movement of the robot in an area for scrape coating; and controlling the chassis of the robot to move according to the first path planning data, wherein when the chassis of the robot moves according to the first path planning data, the robotic arm is controlled to perform a scrape coating operation according to a preset motion trajectory.

(57) 摘要: 本申请公开了一种基于机器人的刮涂作业方法和装置。机器人包括机械臂和底盘, 其中, 该方法包括: 获取第一路径规划数据, 其中, 所述第一路径规划数据用于指示所述机器人在待刮涂区域中的移动; 以及控制所述机器人的底盘按照所述第一路径规划数据移动; 其中, 在所述机器人的底盘按照所述第一路径规划数据移动的同时, 控制所述机械臂按照预设的运动轨迹进行刮涂作业。

[见续页]

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))。