

【11】證書號數：M591380

【45】公告日：中華民國 109 (2020) 年 03 月 01 日

【51】Int. Cl. : A47L11/24 (2006.01) A47L11/40 (2006.01)

新型

全 5 頁

【54】名稱：可攀附掃地機器人裝置

【21】申請案號：108215814 【22】申請日：中華民國 108 (2019) 年 11 月 28 日

【72】新型創作人：張言丞 (TW) CHANG, YEN CHENG；柯昀萱 (TW) KO, YUN HSUAN；孫邵廷 (TW) SUN, SHAO TING；陳俊豪 (TW) CHEN, CHUN HAO；洪天彧 (TW) HUNG, TIEN YU

【71】申請人：東南科技大學 TUNG NAN UNIVERSITY
新北市深坑區北深路三段 152 號

【74】代理人：林鼎鈞

【57】申請專利範圍

1. 一種可攀附掃地機器人裝置，其包括有：
一主載機體，以一延伸方向分別向二端延伸出一第一座體以及一第二座體，該第一座體具有一第一軸體以及一容置空間，該第一軸體延伸出該第一座體二側，且與該延伸方向相垂直，該第二座體具有一第二軸體，該第二軸體延伸出該第二座體二側，且與該延伸方向相垂直；
一第一攀附機體，與該第一軸體相連接，且以該第一軸體為中心進行一第一旋轉位移運動，該第一攀附機體具有一第一吸附部以及一第一出氣部，該第一吸附部可鄰靠一第一平面上；
一第二攀附機體，與該第二軸體相連接，且以該第二軸體為中心進行一第二旋轉位移運動，該第二攀附機體具有一第二吸附部以及一第二出氣部，該第二吸附部可鄰靠一第二平面上；
一刷體，為一圓柱結構，該刷體位於該容置空間中，且部分凸出該容置空間外，該刷體可沿一軸心方向進行一第三旋轉位移運動，該軸心方向與該延伸方向相垂直。
2. 如申請專利範圍第 1 項所述的可攀附掃地機器人裝置，其中，該第一平面與該第二平面為同一連續平面。
3. 如申請專利範圍第 1 項所述的可攀附掃地機器人裝置，其中，該第一平面與該第二平面為相互垂直。
4. 如申請專利範圍第 1 項所述的可攀附掃地機器人裝置，其中，該第一攀附機體一端更具有一第一輪體，該第一輪體使該第一攀附機體沿該延伸方向進行線性位移運動；該第二攀附機體一端更具有一第二輪體，該第二輪體使該第二攀附機體沿該延伸方向進行線性位移運動。
5. 如申請專利範圍第 4 項所述的可攀附掃地機器人裝置，其中，該主載機體更具有一電力供應部，該電力供應部可提供一電力驅動該第一輪體或該第二輪體作動。
6. 如申請專利範圍第 5 項所述的可攀附掃地機器人裝置，其中，該電力供應部為一電池。
7. 如申請專利範圍第 5 項所述的可攀附掃地機器人裝置，其中，該可攀附掃地機器人裝置更包括有一充電裝置，該充電裝置與該電力供應部電訊連接後，進行該電力供應部的充電。

(2)

8. 如申請專利範圍第 1 項所述的可攀附掃地機器人裝置，其中，該第一吸附部將鄰靠該第一平面上的氣體進行抽取，且以該第一出氣部將氣體排出。
9. 如申請專利範圍第 1 項所述的可攀附掃地機器人裝置，其中，該第二吸附部將鄰靠該第二平面上的氣體進行抽取，且以該第二出氣部將氣體排出。
10. 如申請專利範圍第 1 項所述的可攀附掃地機器人裝置，其中，該主載機體更具有集塵盒體，該集塵盒體將容置該刷體、該第一吸附部以及該第二吸附部所清掃的灰塵。

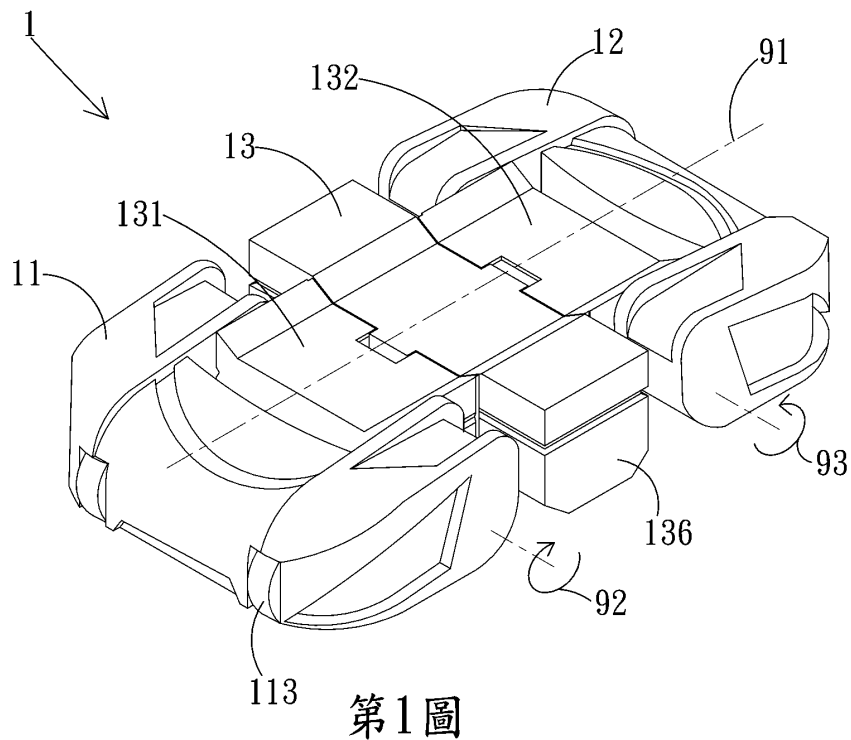
圖式簡單說明

第 1 圖為本創作可攀附掃地機器人裝置之立體結構組合示意圖。

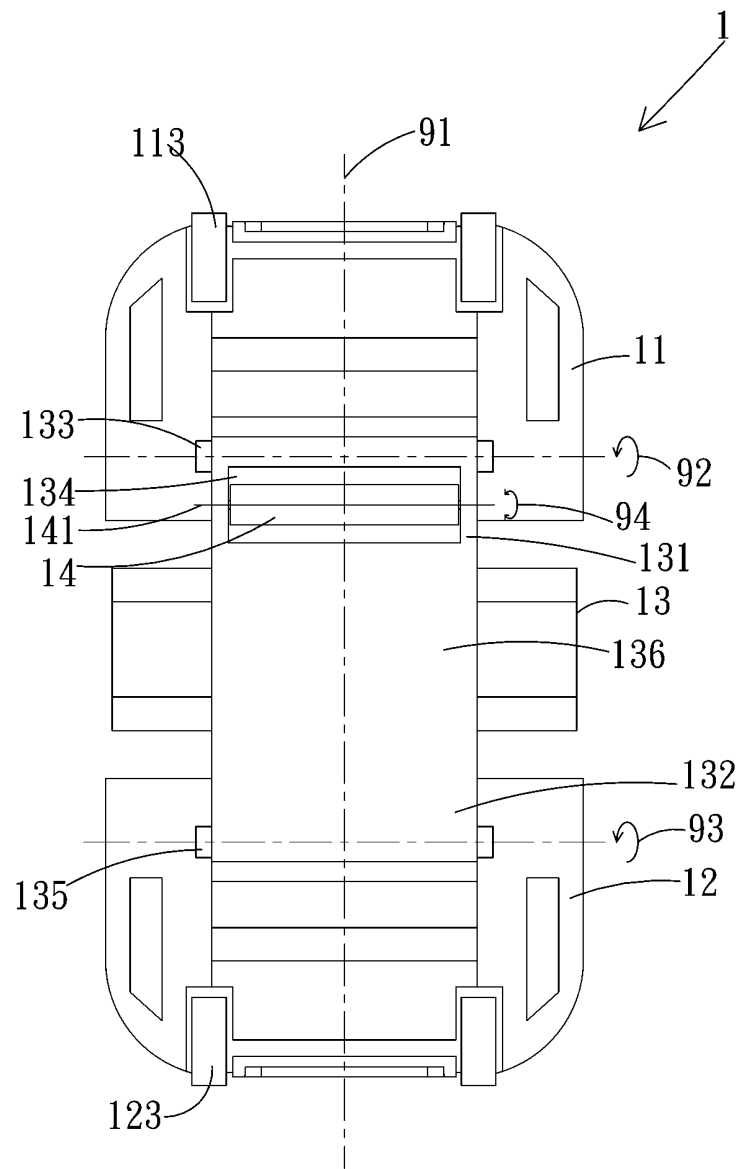
第 2 圖為本創作可攀附掃地機器人裝置之組合結構仰視示意圖。

第 3 圖為本創作可攀附掃地機器人裝置之使用形成真空狀態示意圖。

第 4A 圖及第 4B 圖為本創作可攀附掃地機器人裝置之攀附牆體動作狀態示意圖。

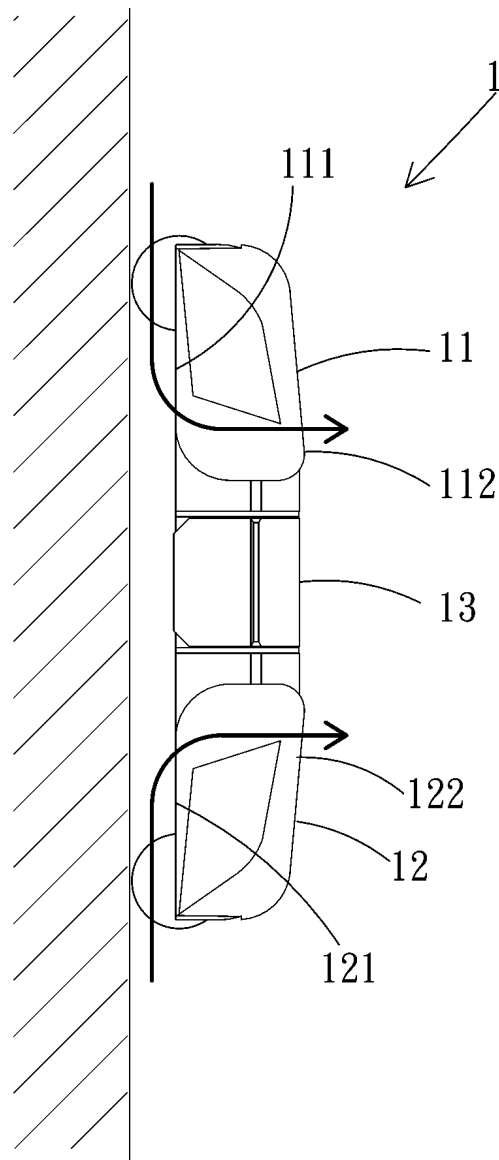


(3)



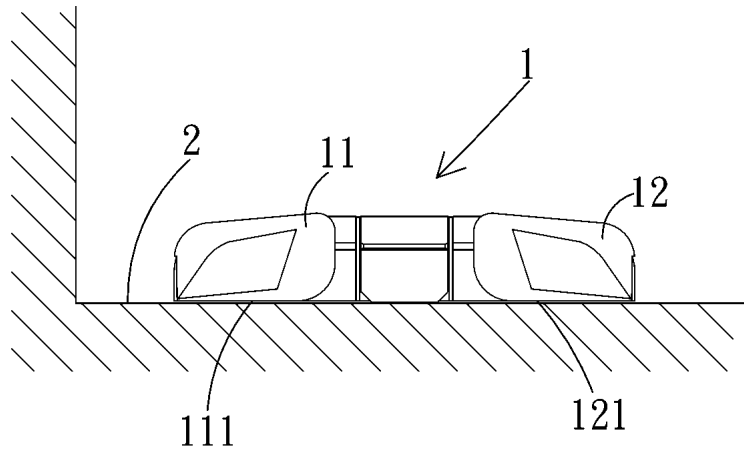
第2圖

(4)

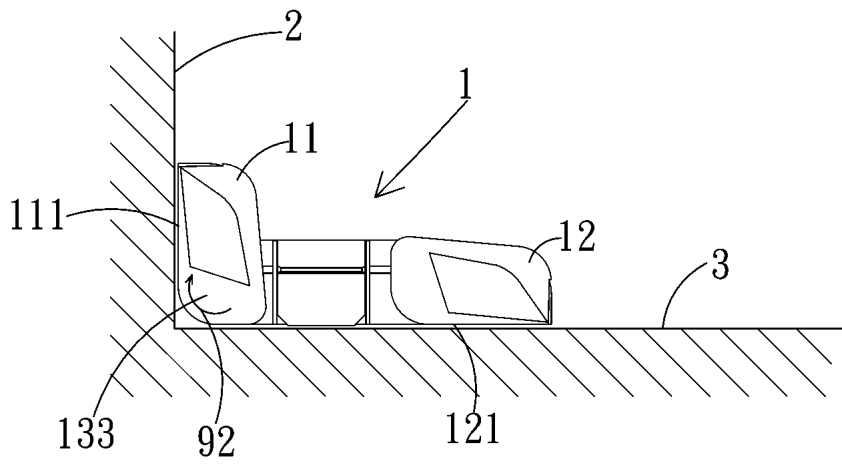


第3圖

(5)



第4A圖



第4B圖