

【11】 證書號數：M382189**【45】 公告日：**中華民國 99 (2010) 年 06 月 11 日**【51】 Int. Cl.：** **B25J5/00 (2006.01)**

新型

全 5 頁

【54】 名 稱：可以產生位移作動及執行指令程式的機器人**【21】 申請案號：**098208558**【22】 申請日：**中華民國 98 (2009) 年 05 月 18 日**【72】 創作人：**許文昌 (TW)；王惠玲 (TW)**【71】 申請人：**亞東技術學院ORIENTAL INSTITUTE OF
TECHNOLOGY

臺北縣板橋市四川路 2 段 58 號

[57]申請專利範圍

1. 一種可以產生位移作動及執行指令程式的機器人，係可依所儲存的控制指令執行相對應的作動，其包括：一機器人，該機器人由一移動裝置及一從動裝置組構而成，該機器人內部係成型有一容納空間；以及一電腦主機裝置，係組設於該容納空間，該電腦主機裝置具有一中央處理單元，一記憶體單元、一資料存取單元及一資訊傳輸單元分別與該中央處理單元呈資訊連結，該電腦主機裝置；以及一控制主機，將指令程式傳輸至電腦主機裝置；以及藉由該電腦主機裝置驅動該移動裝置及該從動裝置。
2. 如申請專利範圍第 1 項所述之可以產生位移作動及執行指令程式的機器人，其中，該控制主機係以有線傳輸方式連接該電腦主機裝置。
3. 如申請專利範圍第 1 項所述之可以產生位移作動及執行指令程式的機器人，其中，該控制主機係以無線傳輸方式連接該電腦主機裝置。
4. 如申請專利範圍第 1 項所述之可以產生位移作動及執行指令程式的機器人，其中，該移動裝置係為一履帶型的移動組件。
5. 如申請專利範圍第 1 項所述之可以產生位移作動及執行指令程式的機器人，其中，該從動裝置係為一機械手臂。
6. 如申請專利範圍第 1 項所述之可以產生位移作動及執行指令程式的機器人，其中，該從動裝置係為一視訊裝置。
7. 如申請專利範圍第 6 項所述之可以產生位移作動及執行指令程式的機器人，其中，該視訊裝置所擷取之影像資料，係儲存於該電腦主機裝置的該資料存取單元中。
8. 如申請專利範圍第 1 項所述之可以產生位移作動及執行指令程式的機器人，其中，該機器人係搭載有一具有影像擷取功能的攝影裝置。
9. 如申請專利範圍第 1 項所述之可以產生位移作動及執行指令程式的機器人，其中，該資訊傳輸單元係與一無線傳輸接收裝置連接。

圖式簡單說明

第 1 圖，為本創作之立體外觀圖。

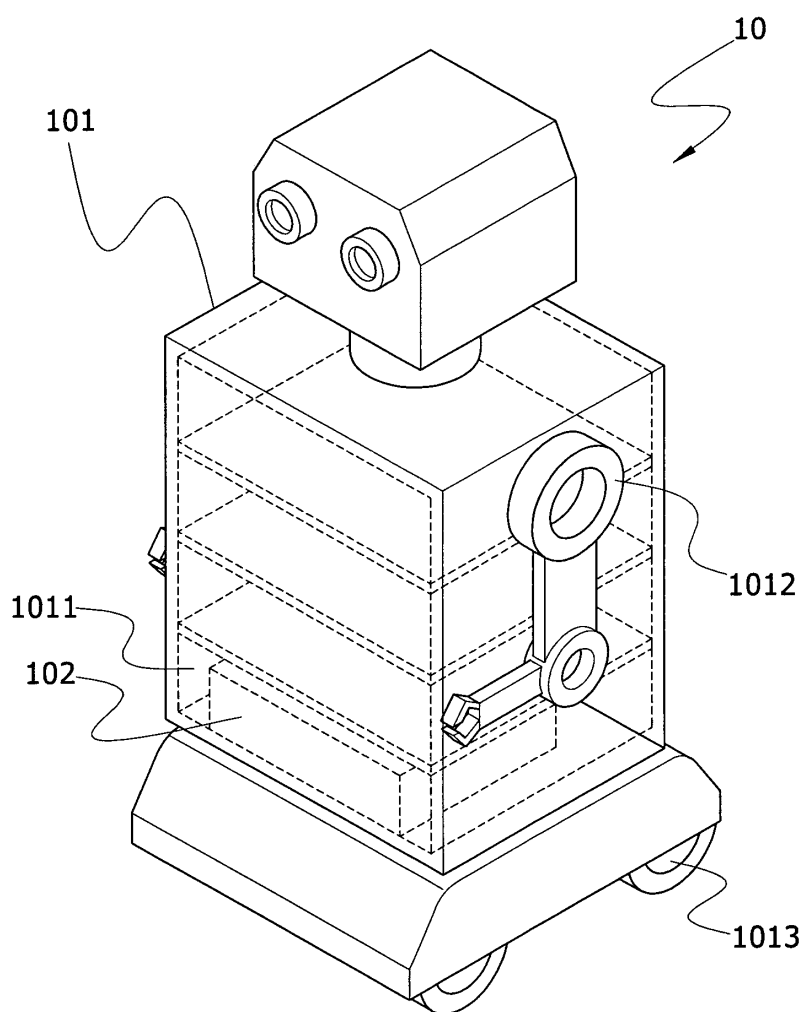
第 2 圖，為本創作之實施流程示意圖。

第 3 圖，為本創作之較佳實施例(一)。

第 4 圖，為本創作之較佳實施例(二)。

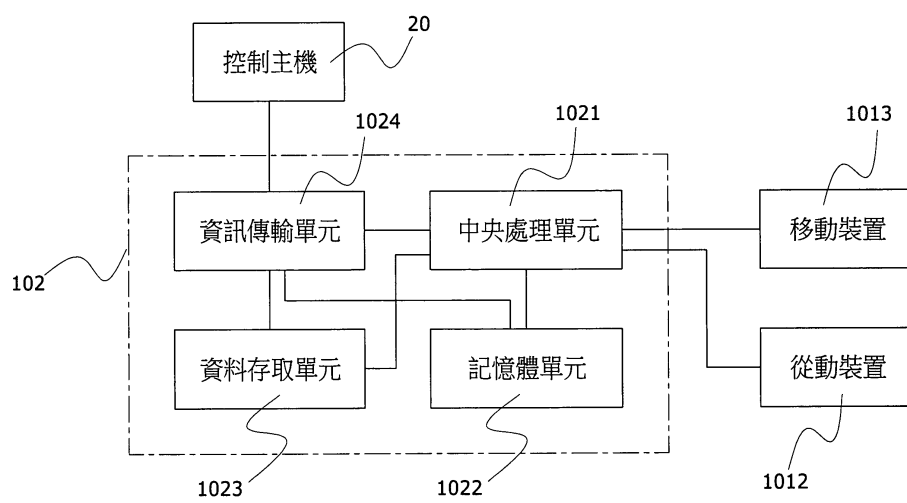
第 5 圖，為本創作之較佳實施例(三)。

(2)



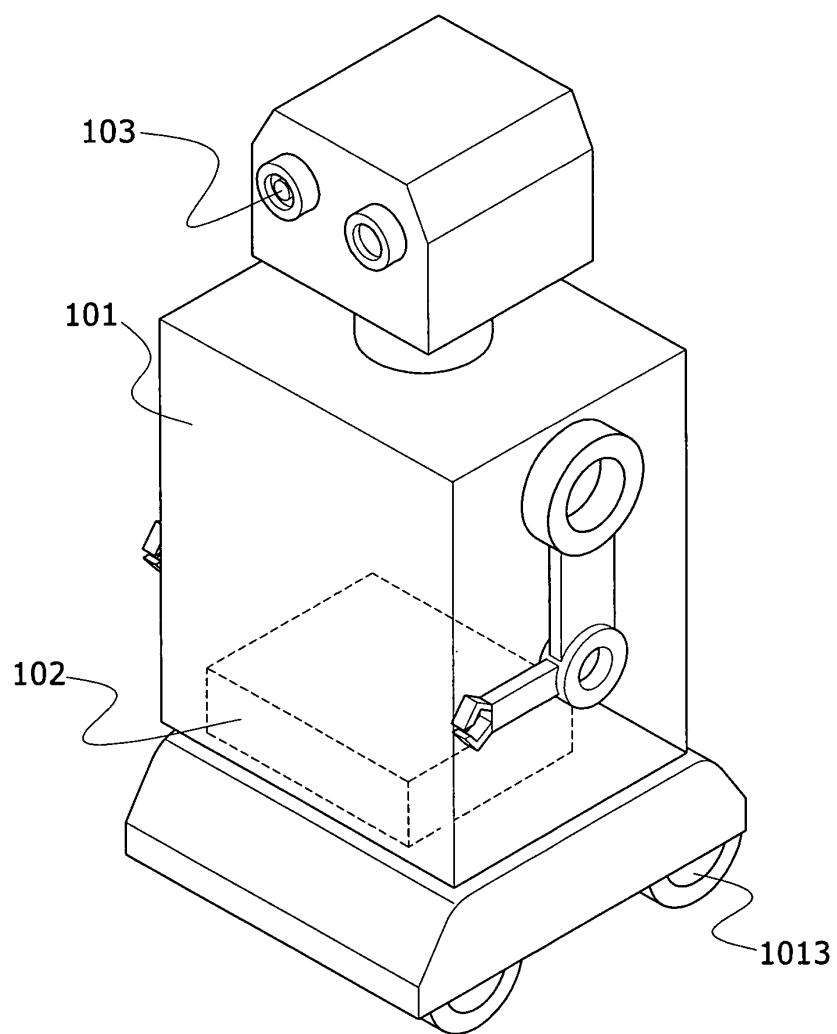
第1圖

(3)



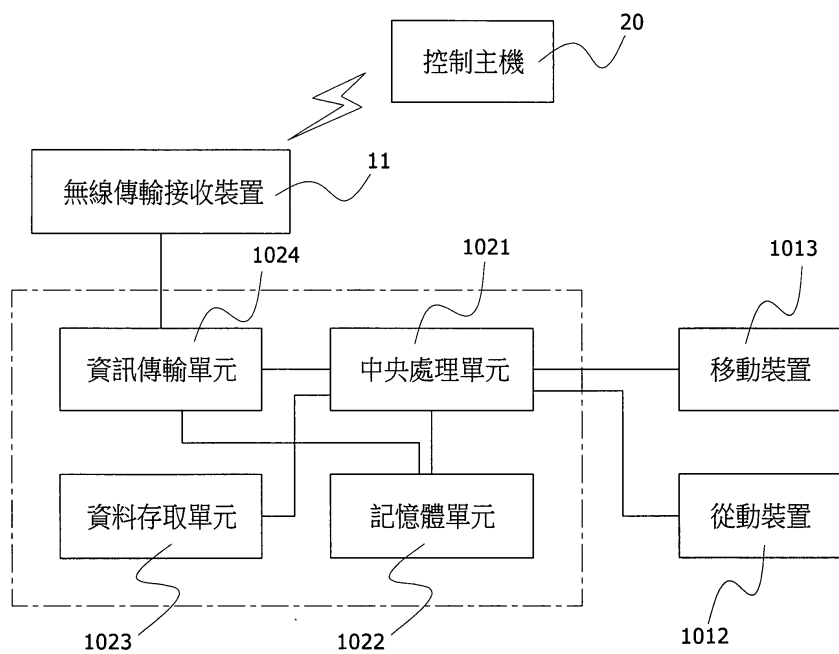
第2圖

(4)

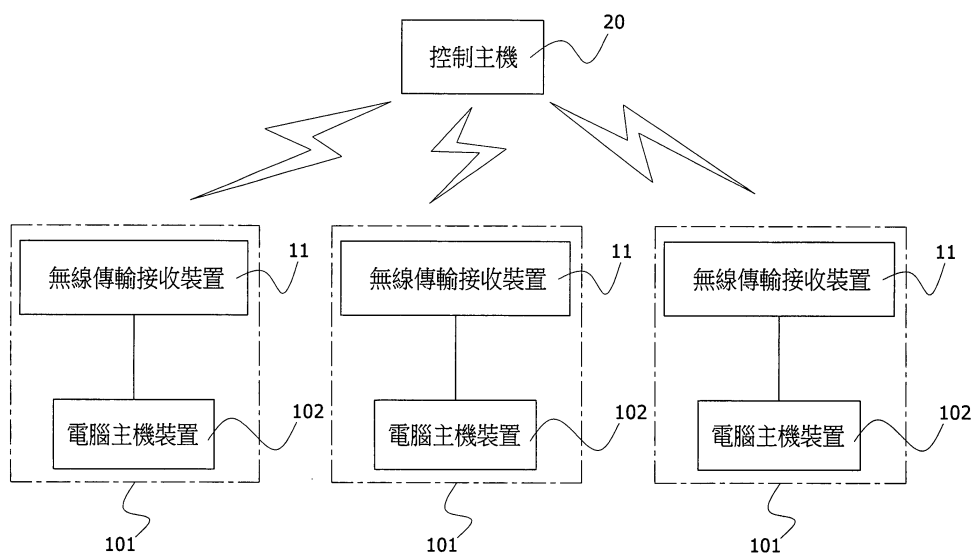


第3圖

(5)



第4圖



第5圖

