(19) กรมทรัพย์สินทางปัญญา
กระทรวงพาณิชย์

(11) เลขที่ประกาศโฆษณา 173553
(43) วันประกาศโฆษณา 22 กุมภาพันธ์ 2561

(12) ประกาศโฆษณาคำขอรับสิทธิบัตรการประดิษฐ์ที่ยื่นผ่านระบบพีซีที

(21) **เลขที่คำขอ** 1701002401
(24) **วันที่รับคำขอ** 28 เมษายน 2560
(22) **วันที่ยื่นคำขอ** 27 ตุลาคม 2558

(51) **สัญลักษณ์จำแนกการประดิษฐ์ระหว่างประเทศ Int.Cl.10**
B25J 9/06
(89) **เลขที่คำขอพีซีที** PCT/JP2015/080180

(31) **เลขที่คำขอที่ยื่นครั้งแรก**
2014-222090
(32) **วันที่ยื่นคำขอครั้งแรก**
30 ตุลาคม 2557
(33) **ประเทศที่ยื่นคำขอครั้งแรก**
ประเทศญี่ปุ่น

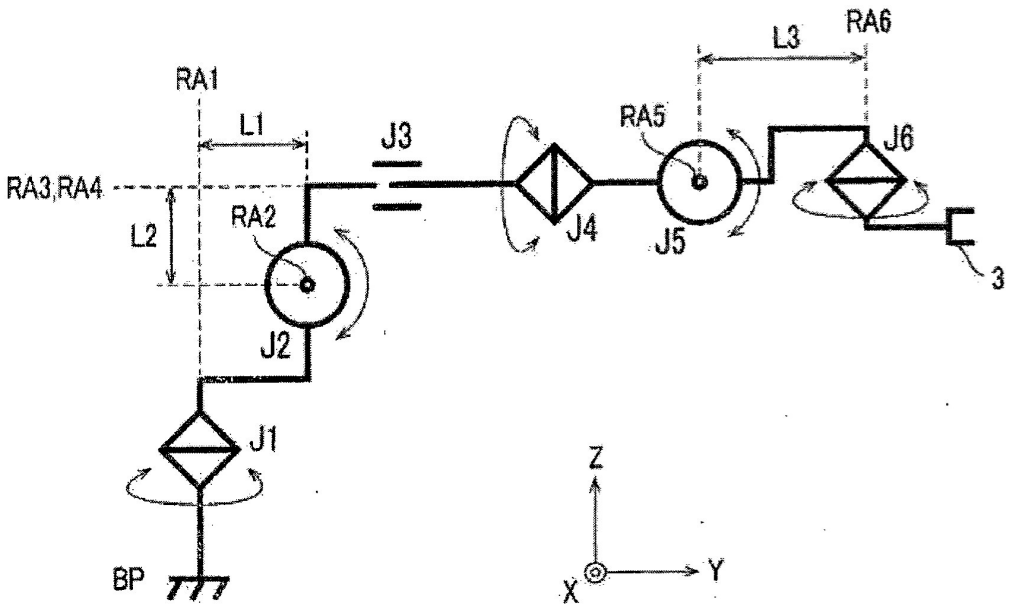
(71) **ผู้ขอรับสิทธิบัตร**
ไลฟ์ โรโบติกส์ อิงค์.
(72) **ผู้ประดิษฐ์**
วู-คึน ยูน
(74) **ตัวแทน**
นางสาวลักษมีเพ็ญ สารชวนะกิจ
แห่งบริษัท มาซูวัลเลย์ แอนด์ พาร์ทเนอร์ส จำกัด
อยู่ที่ หอง 309 เลขที่ 5 พรอมศักดิ์แมนชั่น, ซอยพร้อมศักดิ์,
ถนนสุขุมวิท 39, แขวงคลองตันเหนือ, เขตวัฒนา,
กรุงเทพมหานคร 10110

(54) ชื่อที่แสดงถึงการประดิษฐ์ กลไกแขนหุ่นยนต์

(57) บทสรุปการประดิษฐ์

วัตถุประสงค์ของการประดิษฐ์นี้ คือ เพื่อให้มีกลไกแขนหุ่นยนต์ที่มีความสามารถของการกำจัดหรือ การลดลงทางโครงสร้างของการวางท่าทางที่จุดเอกฐานภายในช่วงที่สามารถเคลื่อนที่ได้ กลไกแขนหุ่นยนต์มีจำนวนมากของข้อต่อ J1-J6 ข้อต่อลำดับแรก J1 คือ ข้อต่อการหมุนที่หมุนบนแกนแรก RA1, ข้อต่อลำดับที่สอง J2 คือ ข้อต่อการหมุนที่หมุนบนแกนที่สอง RA2 และข้อต่อลำดับที่สาม J3 คือ ข้อต่อการเคลื่อนไหวเชิงเส้นที่เคลื่อนไหวไปตามแกนที่สาม RA3 ข้อต่อลำดับแรก J1, ข้อต่อลำดับที่สอง J2 และข้อต่อลำดับที่สาม J3 ถูกจัดเรียงตามลำดับจากฐาน ข้อต่อลำดับแรก J1 ถูกจัดเรียงเพื่อให้แกนแรก RA1 อยู่ตั้งฉากกับฐานข้อต่อลำดับที่สอง J2 มีระยะการเยื้องเนื่องจากข้อต่อลำดับแรก J1 ในทิศทาง (ทิศทางแกน Z) ของแกนแรก RA1 และทิศทาง (ทิศทางแกน Y) ตั้งฉากกับแกนแรก RA1

(11) เลขที่ประกาศโฆษณา 173553



(ข้อถือสิทธิ 21 ข้อ, รูปเขียน 48 รูป)