

# 专利合作条约

## PCT

### 国际检索报告

(PCT第18条和细则43和44)

申请人或代理人的档案号 WOCN1613458	关于后续行为	见PCT/ISA/220表和 适用时，见下面第5项
国际申请号 PCT/CN2017/092271	国际申请日 (年/月/日)      2017年 7月 7日	(最早的)优先权日 (年/月/日)
申请人 深圳配天智能技术研究院有限公司		

按照条约第18条，本国际检索报告由本国际检索单位做出并送交申请人。报告副本送交国际局。

本国际检索报告总计   4   页。

它还附有本报告所引用的各现有技术文件的副本。

**1. 报告的基础**

a. 关于语言，进行国际检索基于：

国际申请提交时使用的语言。

该国际申请的\_\_\_\_语言译文，为了国际检索的目的提供该种语言的译文(细则12.3(a)和23.1(b))。

b.  本国际检索报告考虑了本单位许可或被通知的根据细则91所做出的**明显错误更正**(细则43.6之二(a))。

c.  关于国际申请中公开的任何**核苷酸和/或氨基酸序列**，见第I栏。

2.  某些权利要求被认为是不能检索的(见第II栏)。

3.  缺乏发明的单一性(见第III栏)。

4. 关于**发明名称**，

同意申请人提出的发明名称。

发明名称由本单位确定如下：

5. 关于**摘要**，

同意申请人提出的摘要。

根据细则38.2(b)，摘要由本单位制定，如第IV栏中所示。自本国际检索报告发文日起一个月内，申请人可以向本单位提出意见。

6. 关于**附图**，

a. 随摘要一起公布的附图是：  1  

按照申请人建议的。

由本单位选择的，因为申请人没有建议一幅图。

由本单位选择的，因为该图能更好地表示发明的特征。

b.  没有与摘要一起公布的附图

第IV栏

摘要正文(续第1页第5项)

一种机器人控制器(10)包括存储器(11)、第一接口(12)、现场可编程门阵列FPGA(132)以及处理芯片(131);处理芯片(131)与FPGA(132)集成,处理芯片(131)包括系统运算单元(1311)以及运动控制运算单元(1312);存储器(11)、第一接口(12)以及FPGA(132)通过总线(14)相连;第一接口(12)用于与机器人的驱动机构相连;存储器(11)中存储有机器人控制系统以及运动控制系统程序;系统运算单元(1311)用于调用并执行机器人控制系统,以生成相应的控制命令,并将该控制命令传输给运动控制运算单元(1312);运动控制运算单元(1312)用于调用并执行运动控制程序,以根据接收的控制命令生成相应的控制指令,并根据控制指令控制机器人运动。通过上述方式,能够提高系统集成度、可靠性,简化系统复杂度以及降低系统成本。还公开了一种机器人。

<p><b>A. 主题的分类</b>                  G05B 19/418(2006.01)i; G05B 19/04(2006.01)i</p> <p>按照国际专利分类(IPC)或者同时按照国家分类和IPC两种分类</p>																										
<p><b>B. 检索领域</b></p> <p>检索的最低限度文献(标明分类系统和分类号)                  G05B, G06F, B25J</p> <p>包含在检索领域中的除最低限度文献以外的检索文献</p> <p>在国际检索时查阅的电子数据库(数据库的名称, 和使用的检索词(如使用))                  CNABS、VEN、CNKI; 机器人, 数字处理, DSP, 可编程门阵列, FPGA, 双核, 集成; robot, DSP, FPGA, two, duple, core, integrat+</p>																										
<p><b>C. 相关文件</b></p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>类型*</th> <th>引用文件, 必要时, 指明相关段落</th> <th>相关的权利要求</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>X</td> <td>CN 104391477 A (上海交通大学) 2015年 3月 4日 (2015 - 03 - 04) 说明书第2、41-106段, 权利要求1-10和图1-3</td> <td>1-18</td> </tr> <tr> <td>A</td> <td>CN 204155086 U (上海未来伙伴机器人有限公司) 2015年 2月 11日 (2015 - 02 - 11) 全文</td> <td>1-18</td> </tr> <tr> <td>A</td> <td>CN 204229213 U (淮南师范学院) 2015年 3月 25日 (2015 - 03 - 25) 全文</td> <td>1-18</td> </tr> <tr> <td>A</td> <td>CN 106863309 A (姚秋丽) 2017年 6月 20日 (2017 - 06 - 20) 全文</td> <td>1-18</td> </tr> <tr> <td>A</td> <td>CN 102073302 A (北京诺信泰伺服科技有限公司) 2011年 5月 25日 (2011 - 05 - 25) 全文</td> <td>1-18</td> </tr> <tr> <td>A</td> <td>CN 101655708 A (哈尔滨工业大学深圳研究生院) 2010年 2月 24日 (2010 - 02 - 24) 全文</td> <td>1-18</td> </tr> <tr> <td>A</td> <td>US 7194321 B2 (DYNACITY TECHNOLOGY HK LTD) 2007年 3月 20日 (2007 - 03 - 20) 全文</td> <td>1-18</td> </tr> </tbody> </table>			类型*	引用文件, 必要时, 指明相关段落	相关的权利要求	X	CN 104391477 A (上海交通大学) 2015年 3月 4日 (2015 - 03 - 04) 说明书第2、41-106段, 权利要求1-10和图1-3	1-18	A	CN 204155086 U (上海未来伙伴机器人有限公司) 2015年 2月 11日 (2015 - 02 - 11) 全文	1-18	A	CN 204229213 U (淮南师范学院) 2015年 3月 25日 (2015 - 03 - 25) 全文	1-18	A	CN 106863309 A (姚秋丽) 2017年 6月 20日 (2017 - 06 - 20) 全文	1-18	A	CN 102073302 A (北京诺信泰伺服科技有限公司) 2011年 5月 25日 (2011 - 05 - 25) 全文	1-18	A	CN 101655708 A (哈尔滨工业大学深圳研究生院) 2010年 2月 24日 (2010 - 02 - 24) 全文	1-18	A	US 7194321 B2 (DYNACITY TECHNOLOGY HK LTD) 2007年 3月 20日 (2007 - 03 - 20) 全文	1-18
类型*	引用文件, 必要时, 指明相关段落	相关的权利要求																								
X	CN 104391477 A (上海交通大学) 2015年 3月 4日 (2015 - 03 - 04) 说明书第2、41-106段, 权利要求1-10和图1-3	1-18																								
A	CN 204155086 U (上海未来伙伴机器人有限公司) 2015年 2月 11日 (2015 - 02 - 11) 全文	1-18																								
A	CN 204229213 U (淮南师范学院) 2015年 3月 25日 (2015 - 03 - 25) 全文	1-18																								
A	CN 106863309 A (姚秋丽) 2017年 6月 20日 (2017 - 06 - 20) 全文	1-18																								
A	CN 102073302 A (北京诺信泰伺服科技有限公司) 2011年 5月 25日 (2011 - 05 - 25) 全文	1-18																								
A	CN 101655708 A (哈尔滨工业大学深圳研究生院) 2010年 2月 24日 (2010 - 02 - 24) 全文	1-18																								
A	US 7194321 B2 (DYNACITY TECHNOLOGY HK LTD) 2007年 3月 20日 (2007 - 03 - 20) 全文	1-18																								
<p><input type="checkbox"/> 其余文件在C栏的续页中列出。</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> 见同族专利附件。</p>																										
<p>* 引用文件的具体类型:                  “A” 认为不特别相关的表示了现有技术一般状态的文件                  “E” 在国际申请日的当天或之后公布的在先申请或专利                  “L” 可能对优先权要求构成怀疑的文件, 或为确定另一篇引用文件的公布日而引用的或者因其他特殊理由而引用的文件(如具体说明的)                  “O” 涉及口头公开、使用、展览或其他方式公开的文件                  “P” 公布日先于国际申请日但迟于所要求的优先权日的文件</p> <p>“T” 在申请日或优先权日之后公布, 与申请不相抵触, 但为了解发明之理论或原理的在后文件                  “X” 特别相关的文件, 单独考虑该文件, 认定要求保护的发明不是新颖的或不具有创造性                  “Y” 特别相关的文件, 当该文件与另一篇或者多篇该类文件结合并且这种结合对于本领域技术人员为显而易见时, 要求保护的发明不具有创造性                  “&amp;” 同族专利的文件</p>																										
<p>国际检索实际完成的日期</p> <p>2018年 3月 2日</p>		<p>国际检索报告邮寄日期</p> <p>2018年 4月 13日</p>																								
<p>ISA/CN的名称和邮寄地址</p> <p>中华人民共和国国家知识产权局(ISA/CN)                  中国北京市海淀区蓟门桥西土城路6号 100088</p> <p>传真号 (86-10)62019451</p>		<p>受权官员</p> <p>王敏</p> <p>电话号码 (86-10)62085827</p>																								

国际检索报告  
关于同族专利的信息

国际申请号

PCT/CN2017/092271

检索报告引用的专利文件			公布日 (年/月/日)	同族专利	公布日 (年/月/日)
CN	104391477	A	2015年 3月 4日	无	
CN	204155086	U	2015年 2月 11日	无	
CN	204229213	U	2015年 3月 25日	无	
CN	106863309	A	2017年 6月 20日	无	
CN	102073302	A	2011年 5月 25日	无	
CN	101655708	A	2010年 2月 24日	CN	101655708 B 2011年 8月 17日
US	7194321	B2	2007年 3月 20日	US	2006100723 A1 2006年 5月 11日