



其他相關專利

編號	專利中文名稱	國家	專利證號	專利權人	聯絡人姓名	聯絡人電話
1	用於自動控制設備之校正裝置與校正方法	中華民國	I788134	工研院	陳兆年	03-5914682
2	調整機構及取放系統	中華民國	I853201	工研院	陳兆年	03-5914682
3	機械手臂校正系統及機械手臂校正系統方法	美國	11904482	工研院	陳兆年	03-5914682
4	機械手臂校正系統及機械手臂校正方法	中國大陸	ZL202011579295.4	工研院	陳兆年	03-5914682
5	機器人工件座標系自動校正系統與方法	美國	11433541	工研院	陳兆年	03-5914682
6	機器人工件座標系自動校正系統與方法	中華民國	I701123	工研院	陳兆年	03-5914682
7	機器人工件座標系自動校正系統與方法	中國大陸	ZL201911308696.3	工研院	陳兆年	03-5914682
8	校準方法及校準系統	美國	11289303	工研院	陳兆年	03-5914682
9	校準方法及校準系統	中華民國	I754888	工研院	陳兆年	03-5914682
10	校準方法及校準系統	中國大陸	ZL202010147258.X	工研院	陳兆年	03-5914682
11	機器人工具中心點校正系統及其方法	美國	10926414	工研院;	陳兆年	03-5914682
12	機器人工具中心點校正系統及其方法	中華民國	I668541	工研院;	陳兆年	03-5914682
13	機器人工具中心點校正系統及其方法	中國大陸	ZL201711069441.7	工研院;	陳兆年	03-5914682
14	機械手臂教導裝置	中華民國	I587996	工研院;	陳兆年	03-5914682
15	用於跟隨目標物的自走車及其方法	中華民國	I857412	工研院	陳兆年	03-5914682
16	分散式協作運算方法及系統	中華民國	I819289	工研院	陳兆年	03-5914682
17	物流設備的設備資訊管理方法及裝置	中華民國	I809350	工研院	陳兆年	03-5914682
18	自動引導車、自動引導車控制系統、以及自動引導車之控制方法	美國	11086330	工研院;	陳兆年	03-5914682
19	自動引導車、自動引導車控制系統、以及自動引導車之控制方法	中華民國	I671610	工研院;	陳兆年	03-5914682
20	自動引導車及其控制系統和控制方法	中國大陸	ZL201811273003.7	工研院;	陳兆年	03-5914682



編號	專利中文名稱	國家	專利證號	專利權人	聯絡人姓名	聯絡人電話
21	噴藥機以及噴藥決策物聯網互動系統	中華民國	M640991	工研院;行政院農業委員會高雄區農業改良場	陳兆年	03-5914682
22	農機雙核心冗餘控制系統	中華民國	I842092	工研院	陳兆年	03-5914682
23	農機雙核心冗餘控制系統	日本	7497401	工研院	陳兆年	03-5914682
24	機械手臂之腕關節結構	美國	8210069	工研院;	陳兆年	03-5914682
25	機械手臂之腕關節結構	中華民國	I418452	工研院;	陳兆年	03-5914682
26	機械手臂之腕關節結構	中國大陸	ZL200910262447.5	工研院;	陳兆年	03-5914682
27	寵物叫聲辨識與互動方法與系統	中華民國	I342746	工研院;	陳兆年	03-5914682
28	工作站	美國	8040104	工研院;	陳兆年	03-5914682
29	結構光視覺導航系統與方法	美國	8244403	工研院;	陳兆年	03-5914682
30	結構光視覺導航系統與方法	中華民國	I357974	工研院;	陳兆年	03-5914682
31	結構光視覺導航系統與方法	中國大陸	ZL200710194338.5	工研院;	陳兆年	03-5914682
32	協調群體機器人之方法	美國	8108071	工研院;	陳兆年	03-5914682
33	協調群體機器人之方法	中華民國	I333178	工研院;	陳兆年	03-5914682
34	協調群體機器人之方法	日本	4537464	工研院;	陳兆年	03-5914682
35	偵測與控制直流馬達輸出特徵之方法以及使用該方法之自走式裝置	美國	7652446	工研院;	陳兆年	03-5914682
36	偵測與控制直流馬達輸出特徵之方法以及使用該方法之自走式裝置	中華民國	I327228	工研院;	陳兆年	03-5914682
37	觸覺感知裝置以及使用該裝置之可動裝置	美國	7347110	工研院;	陳兆年	03-5914682
38	觸覺感知裝置以及使用該裝置之可動裝置	中華民國	I306054	工研院;	陳兆年	03-5914682
39	可動裝置	中國大陸	ZL200610161773.3	工研院;	陳兆年	03-5914682
40	機器人與工作站之間的定位裝置與定位方法	中華民國	I318194	工研院;	陳兆年	03-5914682
41	機器人與工作站之間的定位裝置與定位方法	中國大陸	ZL200610172319.8	工研院;	陳兆年	03-5914682
42	碰撞偵測裝置、碰撞偵測方法,及應用此碰撞偵測裝置的機器人和吸塵器	美國	7952470	工研院;	陳兆年	03-5914682



編號	專利中文名稱	國家	專利證號	專利權人	聯絡人姓名	聯絡人電話
43	碰撞偵測裝置、碰撞偵測方法，及應用此碰撞偵測裝置的機器人和吸塵器	中華民國	I319975	工研院；	陳兆年	03-5914682
44	碰撞檢測裝置、碰撞檢測方法及應用其的機器人和吸塵器	中國大陸	ZL200610165947.3	工研院；	陳兆年	03-5914682
45	人機互動的觸覺感測裝置及其方法	中華民國	I349870	工研院；	陳兆年	03-5914682
46	人機互動的觸覺感測裝置及其方法	中國大陸	ZL200610168683.7	工研院；	陳兆年	03-5914682
47	分散式保全系統	中華民國	I305331	工研院；	陳兆年	03-5914682
48	分布式保全系統	中國大陸	ZL200610172552.6	工研院；	陳兆年	03-5914682
49	線材張力控制機構、應用其之繞線系統及線材張力控制方法	中華民國	I872731	工研院	陳兆年	03-5914682
50	工具姿態控制裝置及其工具姿態控制方法	中華民國	I865088	工研院	陳兆年	03-5914682
51	加工設備及其控制系統與控制方法	中華民國	I849868	工研院	陳兆年	03-5914682
52	對接結構及包括其之對接裝置	中華民國	I863039	工研院	陳兆年	03-5914682
53	自動化流體更換裝置及流體輸送接頭	美國	11975958	工研院	陳兆年	03-5914682
54	自動化流體更換裝置及流體輸送接頭	中華民國	I847242	工研院	陳兆年	03-5914682
55	生物檢體自動採檢系統及其採檢方法與應用	美國	11967063	工研院	陳兆年	03-5914682
56	生物檢體自動採檢系統及其採檢方法和非揮發性電腦可讀記錄媒體	中華民國	I756996	工研院	陳兆年	03-5914682
57	加工路徑生成裝置及其方法	美國	11648667	工研院	陳兆年	03-5914682
58	加工路徑生成裝置及其方法	中華民國	I725630	工研院	陳兆年	03-5914682
59	加工路徑生成裝置及其方法	中國大陸	ZL202010007859.0	工研院	陳兆年	03-5914682
60	機械手臂之控制裝置及其教導系統與方法	美國	10144125	工研院；	陳兆年	03-5914682
61	機械手臂之控制裝置及其教導系統與方法	中華民國	I651175	工研院；	陳兆年	03-5914682
62	機械手臂的控制裝置及其教導系統與方法	中國大陸	ZL201611128571.9	工研院；	陳兆年	03-5914682
63	機械手臂之控制裝置及操作方法	美國	10556353	工研院；	陳兆年	03-5914682



編號	專利中文名稱	國家	專利證號	專利權人	聯絡人姓名	聯絡人電話
64	機械手臂之控制裝置及操作方法	中華民國	I634400	工研院;	陳兆年	03-5914682
65	機械手臂之控制裝置及操作方法	中國大陸	ZL201611183950.8	工研院;	陳兆年	03-5914682
66	用於機器人的直覺式力量導引方法及其裝置	美國	10328581	工研院;	陳兆年	03-5914682
67	用於機器人的直覺式力量導引方法及其裝置	中華民國	I622865	工研院;	陳兆年	03-5914682
68	用於機器人的直覺式力量導引方法及其裝置	中國大陸	ZL201610356922.5	工研院;	陳兆年	03-5914682
69	行動輔助機器人之姿態估測方法	中華民國	I564129	工研院	陳兆年	03-5914682
70	行動輔助機器人之姿態估測方法	日本	6948923	工研院;	陳兆年	03-5914682
71	行動輔助機器人之姿態估測方法	義大利	EP3173191	工研院;	陳兆年	03-5914682
72	行動輔助機器人的姿態估測方法	中國大陸	ZL201510995664.0	工研院	陳兆年	03-5914682
73	自動導引車輛電梯控制系統與方法	中華民國	I533100	工研院;	陳兆年	03-5914682
74	連桿機構、機器人工作平台以及機器人工作平台的設計方法	中華民國	I566904	工研院;	陳兆年	03-5914682
75	具翻轉功能的夾持機構及其翻轉工件的方法	中華民國	I523726	工研院;	陳兆年	03-5914682
76	具翻轉功能的夾持機構及其翻轉與平移工件的方法	中國大陸	ZL201310378541.3	工研院;	陳兆年	03-5914682
77	意向偵測與步態調整裝置及方法	中華民國	I511715	工研院;	陳兆年	03-5914682
78	特徵點匹配方法	中華民國	I595428	工研院;	陳兆年	03-5914682
79	特徵點匹配方法及其裝置	中國大陸	ZL201210243804.5	工研院;	陳兆年	03-5914682
80	手術機器人的導航系統、其導航裝置及應用其之導航方法	中華民國	I839981	工研院	陳兆年	03-5914682
81	機器人移動平台及其移動感測方法	美國	7747349	工研院;	陳兆年	03-5914682
82	機器人移動平台及其移動感測方法	中華民國	I290881	工研院;	陳兆年	03-5914682
83	機器人移動平台及其移動感測方法	中國大陸	ZL200510135278.0	工研院;	陳兆年	03-5914682
84	機械手掌及其手指裝置	中華民國	I736467	工研院;	陳兆年	03-5914682



編號	專利中文名稱	國家	專利證號	專利權人	聯絡人姓名	聯絡人電話
85	動力傳遞機構及應用此動力傳遞機構之機械手臂	中華民國	I386291	工研院;	陳兆年	03-5914682