

广东拓斯达科技股份有限公司 关于取得计算机软件著作权和实用新型专利的公告

本公司及董事会全体成员保证信息披露的内容真实、准确、完整,没有虚假记载、误导性陈述或重大遗漏。

广东拓斯达科技股份有限公司(以下简称“公司”)于近日取得中华人民共和国国家版权局和中华人民共和国国家知识产权局分别颁发的一项计算机软件著作权证书和一项实用新型专利证书,具体情况如下:

一、计算机软件著作权

软件名称: TpRobot Motion flex 软件[简称: Tarot]V1.10

著作权人: 广东拓斯达科技股份有限公司

证书号: 软著登字第 2389106 号

开发完成日期: 2017 年 07 月 08 日

首次发表日期: 未发表

权利取得方式: 原始取得

权利范围: 全部权利

登记号: 2018SR060011

本软件用于拓斯达六轴多关节机器人控制系统,主要负责系统控制参数(如运动模式、运动位置、运动速度等)设定修改,系统运行状态(如当前位置、输入输出状态、警报信息、提示信息等)监视和机器调试、教导、自动运行启动停止等操作。本软件采用基于 PC 的控制器技术以及基于 EtherCAT 总线

的机器人主站控制技术，具有运行稳定，速度快，调试方便，操作简单等特点。此软件目前已经应用在公司产品之中。

二、实用新型专利

实用新型名称：一种便于制造的机器人

发明人：吴丰礼；陆真勇

证书号：第 7020697 号

专利号：ZL 2017 2 0611000.4

专利申请日：2017 年 05 月 27 日

专利权人：广东拓斯达科技股份有限公司

授权公告日：2018 年 02 月 27 日

专利权期限：本专利的专利权期限为十年，自申请日起算。

本实用新型是一种便于制造的机器人，包括基座和连接于基座的机械臂，机械臂包括依次铰接的第一轴臂、第二轴臂、第三轴臂、第四轴臂和第五轴臂，第一轴臂包括臂本部和前倾部，前倾部朝基座的侧上方延伸，第二轴臂铰接于前倾部；第二轴臂中空形成通道，第二轴臂的上端部的侧面和下端部的侧面均开有供线缆穿过的接线孔；第三轴臂包括一体化结构的中空的容置体，容置体的侧面呈开口状且该开口处可拆卸连接有侧盖，容置体内设置有用驱动第三轴臂的第三电机和用于驱动第四轴臂的第四电机。在实际使用时，避免基座与第二轴臂的运动路径发生干涉，第一轴臂和第二轴臂的夹角可以很小，能够顺利抓取产品。各个轴臂的结构都比较简单，安装方便，便于制造。此实用新型目前已经应用在公司产品之中。

以上著作权和实用新型专利的取得不会对公司短期业绩产生重大影响，但有利于进一步完善公司知识产权保护体系，发挥公司自主知识产权优势，促进技术创新，增强公司的核心竞争力。

特此公告。

广东拓斯达科技股份有限公司董事会

2018 年 4 月 9 日