

【公報種別】特許法第17条の2の規定による補正の掲載

【部門区分】第2部門第3区分

【発行日】令和2年10月1日(2020.10.1)

【公開番号】特開2019-63940(P2019-63940A)

【公開日】平成31年4月25日(2019.4.25)

【年通号数】公開・登録公報2019-016

【出願番号】特願2017-192200(P2017-192200)

【国際特許分類】

B 25 J 9/06 (2006.01)

B 25 J 19/00 (2006.01)

【F I】

B 25 J 9/06 B

B 25 J 19/00 M

【手続補正書】

【提出日】令和2年8月18日(2020.8.18)

【手続補正1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

第1筐体を有する基台と、前記基台に接続され、第2筐体を有するロボットアームと、を有するロボット本体部と、

前記第2筐体の内部に設けられ、前記ロボットアームを駆動させる駆動部と、

前記第1筐体の内部に設けられた制御基板と、

前記第1筐体の内部に設けられ、前記制御基板に電力を供給する電源基板と、

前記第2筐体の内部に設けられ、前記制御基板の指令に基づいて前記駆動部を駆動する駆動基板と、を備え、

前記第1筐体は複数の部材で構成され、前記第1筐体の複数の部材の間には、第1封止部材が設けられ、

前記第2筐体は複数の部材で構成され、前記第2筐体の複数の部材の間には、第2封止部材が設けられていることを特徴とするロボット。

【請求項2】

前記ロボット本体部には、外部配線が接続される外部接続部が設けられており、

前記外部接続部は、端子と、前記端子が収容されているコネクターハウジングと、前記コネクターハウジングの内周に設けられた第3封止部材と、を有し、

前記外部接続部の少なくとも一部は、前記ロボット本体部の外部に露出している請求項1に記載のロボット。

【請求項3】

前記ロボット本体部の内部に配置され、前記外部接続部に対して着脱可能で、前記外部接続部と前記電源基板とを電気的に接続する接続部が設けられており、

前記接続部は、前記外部接続部から取り外して前記ロボット本体部の外部に露出した状態で配置することが可能であり、前記外部接続部の代わりに、前記外部配線が接続される請求項2に記載のロボット。

【請求項4】

前記ロボットアームは、前記基台に回動可能に接続された第1アームを有し、

前記第1アーム内には、前記第1アームを駆動させる第1駆動部が設けられている請求

項 1 ないし 3 のいずれか 1 項に記載の口ボット。

【請求項 5】

前記口ボットアームは、前記第 1 アームに回動可能に接続された第 2 アームを有し、

前記第 2 アーム内には、前記第 2 アームを駆動させる第 2 駆動部が設けられている請求項 4 に記載の口ボット。

【請求項 6】

前記第 1 アーム内には、前記第 1 駆動部を駆動する第 1 駆動基板が設けられており、

前記第 2 アーム内には、前記第 2 駆動部を駆動する第 2 駆動基板が設けられている請求項 5 に記載の口ボット。