

【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 2 5 J 9/06 (2006.01)

B 2 5 J 19/00 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 9/06 B

B 2 5 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ハウジングと、前記
コネクタ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氣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 項に記載のロボット。

【請求項 5】

前記ロボットアームは、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 に記載のロボット。

【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 に記載のロボット。