

【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 2 区分

【発行日】平成20年6月19日(2008.6.19)

【公開番号】特開2007-326151(P2007-326151A)

【公開日】平成19年12月20日(2007.12.20)

【年通号数】公開・登録公報2007-049

【出願番号】特願2007-188710(P2007-188710)

【国際特許分類】

B 2 3 K 9/133 (2006.01)

B 2 5 J 19/00 (2006.01)

B 2 5 J 9/06 (2006.01)

【F I】

B 2 3 K 9/133 5 0 2 B

B 2 5 J 19/00 E

B 2 3 K 9/133 5 0 4 B

B 2 5 J 9/06 B

【手続補正書】

【提出日】平成20年5月7日(2008.5.7)

【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】

アームと、前記アームの先端に取り付けられて前記アームの長さ方向の第 1 軸回りに回転する胴体と、前記胴体の先端に取り付けられて前記第 1 軸に直交する第 2 軸回りに揺動する揺動体と、前記揺動体の先端に取り付けられて第 3 軸回りに回転する回転体と、前記回転体に取り付けられた溶接トーチと、前記アームの後端に設けられた溶接ワイヤ送給装置と、を備え、コンジットケーブルが、前記胴体に前記第 1 軸の軸心と同心となるように設けられた通過口から、前記胴体部分における前記第 1 軸周囲に設けられた第 1 の開放された空間部、前記揺動体部分における前記第 3 軸周囲に設けられた第 2 の開放された空間部を通して、前記溶接トーチへと接続された産業用ロボットであって、前記第 1 の開放された空間部は、前記第 1 軸方向を長手方向として設けられており、前記第 2 の開放された空間部は、前記第 3 軸方向を長手方向として設けられており、前記第 1 の開放された空間部の先端部分と前記第 2 の開放された空間部の基端部分とが前記第 2 軸においてのみ交わる産業用ロボットにおいて、前記胴体は、前記第 1 軸からオフセットして平行に延びる部材で構成され、前記揺動体は、前記部材によって、片持ちで支持されることを特徴とする産業用ロボット

。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 5

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 5】

上記の課題を解決するために、請求項 1 の発明は、アームと、前記アームの先端に取り付けられて前記アームの長さ方向の第 1 軸回りに回転する胴体と、前記胴体の先端に取り

付けられて前記第 1 軸に直交する第 2 軸回りに揺動する揺動体と、前記揺動体の先端に取り付けられて第 3 軸回りに回転する回転体と、前記回転体に取り付けられた溶接トーチと、前記アームの後端に設けられた溶接ワイヤ送給装置と、を備え、コンジットケーブルが、前記胴体に前記第 1 軸の軸心と同心となるように設けられた通過口から、前記胴体部分における前記第 1 軸周囲に設けられた第 1 の開放された空間部、前記揺動体部分における前記第 3 軸周囲に設けられた第 2 の開放された空間部を通して、前記溶接トーチへと接続された産業用ロボットであって、前記第 1 の開放された空間部は、前記第 1 軸方向を長手方向として設けられており、前記第 2 の開放された空間部は、前記第 3 軸方向を長手方向として設けられており、前記第 1 の開放された空間部の先端部分と前記第 2 の開放された空間部の基端部分とが前記第 2 軸においてのみ交わる産業用ロボットにおいて、前記胴体は、前記第 1 軸からオフセットして平行に延びる部材で構成され、前記揺動体は、前記部材によって、片持ちで支持されることを特徴とするものである。