

【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6月18日(2020.6.18)

【公開番号】特開2018-187749(P2018-187749A)

【公開日】平成30年11月29日(2018.11.29)

【年通号数】公開・登録公報2018-046

【出願番号】特願2017-94938(P2017-94938)

【国際特許分類】

B 25 J 9/06 (2006.01)

【F I】

B 25 J 9/06 B

【手続補正書】

【提出日】令和2年4月22日(2020.4.22)

【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部分と、前記第1部分と異なる方向に延出する部分を有する第2部分とを有し、第1回動軸周りに回動する第1アームと、

前記第1アームに設けられ、前記第1回動軸の軸方向と異なる軸方向である第2回動軸周りに回動する第2アームと、を備え、

前記第2回動軸の軸方向から見て、前記第1アームと前記第2アームとが重なることが可能であり、

前記第2回動軸の軸方向から見て、前記第1回動軸と前記第2回動軸とは離間しており、

前記第2部分は、前記第1部分よりも前記第2アームに近い側に位置しており、

前記第2回動軸の軸方向から見て、前記第2アームの長さは、前記第2部分の長さの80%以下であることを特徴とするロボット。

【請求項2】

前記第2回動軸の軸方向から見て、前記第2アームの長さは、前記第2部分の長さの60%以上である請求項1に記載のロボット。

【請求項3】

前記第2アームの基本姿勢では、前記第2回動軸の軸方向から見て、前記第1回動軸と前記第2アームの基端との間の距離は、前記第2部分の長さの35%以上45%以下である請求項1または2に記載のロボット。

【請求項4】

前記第2アームの基本姿勢では、前記第2回動軸の軸方向から見て、前記第2アームが前記第1回動軸と交差している請求項1ないし3のいずれか1項に記載のロボット。

【請求項5】

前記第1回動軸の軸方向から見て、前記第1部分は、前記第2回動軸側に傾斜している請求項1ないし4のいずれか1項に記載のロボット。

【請求項6】

前記第2回動軸の軸方向から見て、前記第2部分のうちの前記第1部分と反対側の部分の第1幅は、前記第2部分のうちの前記第1部分側の部分の第2幅よりも長い請求項1ないし5のいずれか1項に記載のロボット。

【請求項 7】

前記第2回動軸の軸方向から見て、前記第2回動軸は、前記第2部分の前記第1幅の中心位置よりも前記第2回動軸が前記第1回動軸から離間する側に位置する請求項6に記載の如ボット。