

【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 2 5 J 9/06 (2006.01)

【F I】

B 2 5 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 に記載のロボット。