

【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】平成30年12月13日 (2018.12.13)

【公開番号】特開2017-87301(P2017-87301A)

【公開日】平成29年5月25日 (2017.5.25)

【年通号数】公開・登録公報2017-019

【出願番号】特願2015-215650(P2015-215650)

【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】平成30年11月1日 (2018.11.1)

【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】

基台と、

前記基台に設けられ、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 回動軸の軸方向とは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、

第 1 慣性センサーと、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ることを特徴とするロボット。

【請求項 2】

前記第 1 アームの長さは、前記第 2 アームの長さよりも長い請求項 1 に記載のロボット。

【請求項 3】

前記第 1 慣性センサーは、前記第 1 アームに設けられている請求項 2 に記載のロボット。

【請求項 4】

前記第 2 アームに設けられた第 2 慣性センサーを備える請求項 3 に記載のロボット。

【請求項 5】

前記第 2 アームに設けられ、前記第 2 回動軸の軸方向と平行な軸方向である第 3 回動軸周りに回動する第 3 アームと、

前記第 3 アームに設けられた第 2 慣性センサーと、を備える請求項 3 に記載のロボット。

【請求項 6】

前記第 1 慣性センサーは、前記第 1 回動軸の軸方向と平行な軸方向である検出軸を有する請求項 5 に記載のロボット。

【請求項 7】

前記第 1 慣性センサーは、角速度センサーである請求項 6 に記載のロボット。

【請求項 8】

前記第 1 慣性センサーは、前記第 1 回動軸の軸方向と異なる軸方向である検出軸を有する請求項 5 に記載のロボット。

## 【請求項 9】

前記第 1 慣性センサーは、加速度センサーである請求項 8 に記載のロボット。

## 【請求項 10】

前記第 2 慣性センサーは、前記第 2 回動軸の軸方向と平行な軸方向である検出軸を有する請求項 5 ないし 9 のいずれか 1 項に記載のロボット。

## 【請求項 11】

前記第 2 慣性センサーは、前記第 2 回動軸の軸方向と異なる軸方向である検出軸を有する請求項 5 ないし 9 のいずれか 1 項に記載のロボット。

## 【請求項 12】

前記第 1 慣性センサーは、互いに異なる軸方向である複数の検出軸を有する請求項 1 ないし 11 のいずれか 1 項に記載のロボット。

## 【請求項 13】

前記第 1 慣性センサーは、3 軸角速度センサーである請求項 12 に記載のロボット。

## 【請求項 14】

前記第 1 慣性センサーの出力に基づいて、振動を低減する請求項 1 ないし 13 のいずれか 1 項に記載のロボット。

## 【請求項 15】

請求項 1 ないし 14 のいずれか 1 項に記載のロボットの動作を制御することを特徴とする制御装置。

## 【請求項 16】

請求項 1 ないし 14 のいずれか 1 項に記載のロボットと、  
前記ロボットの動作を制御する制御装置と、を備えることを特徴とするロボットシステム。