

【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 25 J 9/06 (2006.01)

【F I】

B 25 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1_1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1_2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1_3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1_4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1_4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。