

【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 4 年 11 月 25 日(2022.11.25)

【公開番号】特開 2021-84192(P2021-84192A)

【公開日】令和 3 年 6 月 3 日(2021.6.3)

【年通号数】公開・登録公報 2021-025

【出願番号】特願 2019-215801(P2019-215801)

【国際特許分類】

B 2 5 J 9/06(2006.01)

10

【F I】

B 2 5 J 9/06 D

【手続補正書】

【提出日】令和 4 年 11 月 16 日(2022.11.16)

【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】

20

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

基台と、

前記基台に接続され、第 1 軸回りに回転する第 1 アームと、

前記第 1 アームに接続され、前記第 1 軸と交わる方向に延在するベースと、開口を有し、前記ベースを覆うカバー部材と、を有し、前記第 1 軸と平行な第 2 軸回りに回転する第 2 アームと、

前記第 2 アームに接続され、前記第 1 軸と平行な第 3 軸回りに回転し、かつ、前記第 3 軸に沿って移動する第 3 アームと、

互いに異なる位置に設置され、撮像部が着脱可能に装着される第 1 装着部および第 2 装着部を有し、前記ベースに固定される装着用部材と、を備え、

30

前記第 1 装着部および前記第 2 装着部は、前記カバー部材の外側に位置し、

前記装着用部材は、前記開口を通して前記カバー部材の外側に向かって突出する突出部を有することを特徴とするロボット。

【請求項 2】

前記第 3 アームは、前記開口を通る請求項 1 に記載のロボット。

【請求項 3】

前記装着用部材は、前記第 3 アームが通る挿通部を有する請求項 1 または 2 に記載のロボット。

【請求項 4】

40

前記装着用部材は、前記ベースに固定される固定部を有し、

前記第 1 装着部および前記第 2 装着部は、前記固定部に対し着脱可能に接続される請求項 1 ないし 3 のいずれか 1 項に記載のロボット。

【請求項 5】

前記装着用部材は、前記固定部の前記第 1 装着部および前記第 2 装着部が装着されていない部分に着脱可能に装着される緩衝部材を有する請求項 4 に記載のロボット。

【請求項 6】

前記第 1 装着部および前記第 2 装着部は、それぞれ、互いに交わる方向に配置される第 1 板状部および第 2 板状部を有する請求項 1 ないし 5 のいずれか 1 項に記載のロボット。

【請求項 7】

50

前記第 1 装着部は、前記ベースの延在方向において、前記第 3 軸に対して前記第 2 軸が位置する位置とは反対側に設置され、前記第 2 装着部は、前記ベースの延在方向における側方に設置可能である請求項 1 ないし 6 のいずれか 1 項に記載のロボット。

【請求項 8】

前記撮像部の前記第 1 装着部および前記第 2 装着部に対する前記第 3 軸に沿った方向における装着位置を調整する装着位置調整機構を有する請求項 1 ないし 7 のいずれか 1 項に記載のロボット。

【請求項 9】

前記装着用部材は、前記第 1 装着部または前記第 2 装着部に装着された前記撮像部を覆う保護部材を有する請求項 1 ないし 8 のいずれか 1 項に記載のロボット。

10

【請求項 10】

前記装着用部材は、前記撮像部を変位可能に支持する請求項 1 ないし 9 のいずれか 1 項に記載のロボット。

【請求項 11】

前記カバー部材は、前記ベースよりも軟質である請求項 1 ないし 10 のいずれか 1 項に記載のロボット。

20

30

40

50