

【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 25 J 9/06 (2006.01)

10

【F I】

B 25 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軸回りに回動する第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軸回りに回動する第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軸回りに回動し、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、

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、前記開口を通っ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】

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】

40

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項に記載の口ボット。

【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項に記載の口ボット。

【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項に記載の口ボット。 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項に記載の口ボット。

【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項に記載の口ボット。

20

20

30

40

50