

【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 2 月 4 日(2022.2.4)

【公開番号】特開 2020-157401(P2020-157401A)
【公開日】令和 2 年 10 月 1 日(2020.10.1)
【年通号数】公開・登録公報 2020-040
【出願番号】特願 2019-57446(P2019-57446)
【国際特許分類】

B 2 5 J 15/04(2006.01)

10

【F I】

B 2 5 J 15/04 Z

【手続補正書】

【提出日】令和 4 年 1 月 27 日(2022.1.27)

【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】

ロボットと、前記ロボットの作動を制御するコントローラーと、第 1 外部機器と、を備えるロボットシステムであって、

前記ロボットは、

第 1 部材と、

前記第 1 部材に対して回転する第 2 部材と、

前記第 1 部材に対して前記第 2 部材を回転させる駆動力を発生するモーターと、

前記モーターの回転量を検出する検出部、前記検出部の作動を制御する制御部、前記コントローラーと通信する通信部、および、前記第 1 外部機器に接続される第 1 機器接続部、
を含み、前記制御部は、前記検出部、前記通信部、および、前記第 1 機器接続部に接続されるエンコーダーと、

30

前記通信部と前記コントローラーとを接続する第 1 通信線と、

を有し、

前記第 1 機器接続部および前記第 1 通信線を介して、前記第 1 外部機器は前記コントローラーとの間で通信を行うことを特徴とするロボットシステム。

【請求項 2】

第 2 外部機器と、

前記第 2 外部機器に接続される第 2 機器接続部と、を備え、

前記エンコーダーと前記第 1 外部機器および前記第 2 外部機器とが、バス型配線により接続されている請求項 1 に記載のロボットシステム。

40

【請求項 3】

前記第 2 機器接続部は、前記第 1 外部機器に設けられている請求項 2 に記載のロボットシステム。

【請求項 4】

前記第 1 外部機器は、前記第 1 通信線から分岐する分岐通信線と接続されている請求項 1 ないし 3 のいずれか 1 項に記載のロボットシステム。

【請求項 5】

第 2 外部機器を備え、

前記エンコーダーは、前記第 2 外部機器に接続される第 2 機器接続部を有し、

50

前記エンコーダーと前記第 1 外部機器および前記第 2 外部機器とが、スター型配線により接続されている請求項 1 に記載のロボットシステム。

【請求項 6】

前記通信部と前記コントローラーとの通信方式は、シリアル通信である請求項 1 ないし 5 のいずれか 1 項に記載のロボットシステム。

【請求項 7】

コントローラーと、

第 1 外部機器と、

第 1 部材と、

前記第 1 部材に対して回転する第 2 部材と、

10

前記第 1 部材に対して前記第 2 部材を回転させる駆動力を発生するモーターと、

前記モーターの回転量を検出する検出部、前記検出部の作動を制御する制御部、前記コントローラーと通信する通信部、および、前記第 1 外部機器に接続される第 1 機器接続部、を含み、前記制御部は、前記検出部、前記通信部、および、前記第 1 機器接続部に接続されるエンコーダーと、

前記通信部と前記コントローラーとを接続する第 1 通信線と、

を備え、

前記第 1 機器接続部および前記第 1 通信線を介して、前記第 1 外部機器は前記コントローラーとの間で通信を行うことを特徴とするロボット。

【手続補正 2】

20

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 7

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 7】

本発明の適用例に係るロボットシステムは、ロボットと、前記ロボットの作動を制御するコントローラーと、第 1 外部機器と、を備えるロボットシステムであって、

前記ロボットは、

第 1 部材と、

前記第 1 部材に対して回転する第 2 部材と、

30

前記第 1 部材に対して前記第 2 部材を回転させる駆動力を発生するモーターと、

前記モーターの回転量を検出する検出部、前記検出部の作動を制御する制御部、前記コントローラーと通信する通信部、および、前記第 1 外部機器に接続される第 1 機器接続部、を含み、前記制御部は、前記検出部、前記通信部、および、前記第 1 機器接続部に接続されるエンコーダーと、

前記通信部と前記コントローラーとを接続する第 1 通信線と、

を有し、

前記第 1 機器接続部および前記第 1 通信線を介して、前記第 1 外部機器は前記コントローラーとの間で通信を行う。

40