

【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 25 J 15/04 (2006.01)

10

【F I】

B 25 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部材に対して回動する第2部材と、

前記第1部材に対して前記第2部材を回動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。

【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、

40

30

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部材に対して回動する第2部材と、

前記第1部材に対して前記第2部材を回動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】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0007

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0007】

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部材に対して回動する第2部材と、

前記第1部材に対して前記第2部材を回動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。

10

20

30

40

50