

【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3年9月30日(2021.9.30)

【公開番号】特開2019-119043(P2019-119043A)

【公開日】令和1年7月22日(2019.7.22)

【年通号数】公開・登録公報2019-029

【出願番号】特願2018-224839(P2018-224839)

【国際特許分類】

B 25 J 15/00 (2006.01)

B 25 J 5/00 (2006.01)

【F I】

B 25 J 15/00 Z

B 25 J 5/00 A

【手続補正書】

【提出日】令和3年8月23日(2021.8.23)

【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】

ロボットであって：

可動ベースと；

前記ベース上に配設された胴部であって：

前記ベースに取り付けられた第1部分と；

前記第1部分に取り付けられた第2部分であって、前記第1部分に対して可動である、第2部分と；

前記第2部分に実質的に接続された支持部であって、前記胴部の正面に実質的に配設され、前記支持部が折り畳み可能であるように関節を有する、支持部と；

を備えるロボット。

【請求項2】

前記胴部の前記第2部分に接続されたロボットアームを更に備え、前記ロボットアームが前記胴部の前記第2部分に対して少なくとも1自由度を有する、請求項1に記載のロボット。

【請求項3】

前記ロボットアームが第1ユニットおよび第2ユニットを備え、前記第1ユニットの一端が前記胴部の前記第2部分に接続されており、前記第2ユニットが前記第1ユニットの他端に接続されており、前記第1ユニットが、前記胴部の前記第2部分に対して少なくとも1自由度を有し、前記第2ユニットが、前記第1ユニットに対して少なくとも1自由度を有する、請求項2に記載のロボット。

【請求項4】

前記支持部が前記胴部の一側に配置されている、請求項1に記載のロボット。

【請求項5】

前記胴部の他側に接続されたロボットアームを更に備え、前記ロボットアームが前記胴部に対して少なくとも1自由度を有する、請求項4に記載のロボット。

【請求項6】

前記ロボットアームが第1ユニットおよび第2ユニットを備え、前記第1ユニットの一

端が前記胴部に接続され、前記第2ユニットが前記第1アームユニットの他端に接続されており、前記第1ユニットが前記胴部に対して少なくとも1自由度を有し、前記第2ユニットが前記第1ユニットに対して少なくとも1自由度を有する、請求項5に記載のロボット。

【請求項7】

前記胴部が、前記第2部分を前記第1部分に対して移動させることの可能なリニアアクチュエータを更に備える、請求項1に記載のロボット。

【請求項8】

慣性測定ユニット(IMU)センサを更に備える、請求項1に記載のロボット。

【請求項9】

前記支持部の電気的特性を監視するためのセンサを更に備える、請求項1に記載のロボット。

【請求項10】

光学センサを更に備える、請求項1に記載のロボット。

【請求項11】

ロボットであって：

可動ベースと；

前記ベース上に配設された伸縮自在の胴部であって、前記胴部の長さが可変であるように伸縮自在に配設された少なくとも2つの部分を有する胴部と；

前記胴部に取り付けられた支持部と；

を備え、

前記胴部の長さの変化に伴って前記支持部が上下に移動し、；

前記支持部が、前記胴部の正面に実質的に配設され、

前記支持部が、前記支持部を折り畳み可能であるように関節を有する、

ロボット。

【請求項12】

前記胴部に接続されたロボットアームを更に備え、前記ロボットアームが前記胴部に対して少なくとも1自由度を有し、前記胴部の長さの変化に伴って上下に移動する、請求項11に記載のロボット。

【請求項13】

前記ロボットアームが第1ユニットおよび第2ユニットを備え、前記第1ユニットが前記胴部に接続され、前記第2ユニットが前記第1ユニットに接続され、前記第1ユニットが前記胴部に対して少なくとも1自由度を有し、前記第2ユニットが前記第1ユニットに対して少なくとも1自由度を有する、請求項12に記載のロボット。

【請求項14】

前記支持部が前記胴部の一側に配置されている、請求項11に記載のロボット。

【請求項15】

前記胴部の他側に接続されたロボットアームを備え、前記ロボットアームが前記胴部に対して少なくとも1自由度を有し、前記胴部の長さの変化に伴って上下に移動する、請求項14に記載のロボット。

【請求項16】

前記ロボットアームが第1ユニットおよび第2ユニットを備え、前記第1ユニットが前記胴部に接続されており、前記第2ユニットが前記第1アームユニットに接続されており、前記第1ユニットが前記胴部に対して少なくとも1自由度を有し、前記第2ユニットが前記第1ユニットに対して少なくとも1自由度を有する、請求項15に記載のロボット。

【請求項17】

前記胴部が、前記胴部の少なくとも2つの部分を相互に対して伸縮自在に移動させることの可能なリニアアクチュエータを備えた、請求項11に記載のロボット。

【請求項18】

慣性測定ユニット(IMU)センサを更に備えた、請求項11に記載のロボット。

**【請求項 19】**

前記支持部の電気的特性を監視するためのセンサを更に備えた、請求項1\_1に記載の口ボット。

**【請求項 20】**

光学センサを更に備えた、請求項1\_1に記載の口ボット。