

【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 2 5 J 15/00 (2006.01)

B 2 5 J 5/00 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 15/00 Z

B 2 5 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 ユニットの両方を備え、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 ユニットの両方を備え、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 5 に記載のロボット。

端が前記胸部に接続され、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 ユニットが前記胸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】

前記胸部が、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り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胸部であって、前記胸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 つの部分の有する胸部と；

前記胸部に取り付けられた支持部と；

を備え、

前記胸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、前記胸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】

前記胸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胸部に対して少なくとも 1 自由度を有し、前記胸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 ユニートを備え、前記第 1 ユニットが前記胸部に接続され、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 ユニットが前記胸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】

前記支持部が前記胸部の一侧に配置されている、請求項 11 に記載のロボット。

【請求項 15】

前記胸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胸部に対して少なくとも 1 自由度を有し、前記胸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 ユニートを備え、前記第 1 ユニットが前記胸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 ユニットが前記胸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】

前記胸部が、前記胸部の少なくとも 2 つの部分相互に対して伸縮自在に移動させることの可能なり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 に記載のロボット。

【請求項 20】

光学センサを更に備えた、請求項 1 1 に記載のロボット。