

【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】平成29年1月12日(2017.1.12)

【公開番号】特開2015-104764(P2015-104764A)

【公開日】平成27年6月8日(2015.6.8)

【年通号数】公開・登録公報2015-037

【出願番号】特願2013-246870(P2013-246870)

【国際特許分類】

B 2 5 J 19/00 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 19/00 F

【手続補正書】

【提出日】平成28年11月29日(2016.11.29)

【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】

支持部材と、

前記支持部材に対して回転可能に支持されるフレーム部材と、

前記フレーム部材の長手方向に沿って、少なくとも一部が前記フレーム部材の外側に配線されるケーブルと、

前記フレーム部材に取り付けられ、前記ケーブルを前記フレーム部材の外側で保持する保持手段と、を備え、

前記フレーム部材の回転中心は、前記フレーム部材の長手方向に沿って前記フレーム部材の内部を通る軸であり、

前記保持手段及び前記フレーム部材に沿った区間の前記ケーブルは、前記フレーム部材の前記回転中心から最も離れた部位の前記回転中心からの距離を半径とする円筒形状の空間内に配置される、

ことを特徴とするアーム機構。

【請求項 2】

前記保持手段は、前記フレーム部材の長手方向の一方側で前記ケーブルを保持する第 1 の保持部材と、前記フレーム部材の長手方向の他方側で前記ケーブルを保持する第 2 の保持部材と、を備える、

ことを特徴とする請求項 1 記載のアーム機構。

【請求項 3】

前記保持手段は、前記ケーブルを前記フレーム部材に対して摺動可能に保持する、

ことを特徴とする請求項 1 又は 2 に記載のアーム機構。

【請求項 4】

前記保持手段は、前記ケーブルを前記フレーム部材に対して固定する、

ことを特徴とする請求項 1 又は 2 に記載のアーム機構。

【請求項 5】

前記ケーブルは、前記フレーム部材の外側において分離可能な少なくとも 1 つのコネクタを備える、

ことを特徴とする請求項 1 乃至 4 のいずれか 1 項に記載のアーム機構。

【請求項 6】

前記保持手段の材質は、前記ケーブルの被覆材の材質より耐摩耗性が低い、
ことを特徴とする請求項 1 乃至 5 のいずれか 1 項に記載のアーム機構。

【請求項 7】

前記保持手段は、ポリフェニレンサルファイド樹脂製であると共に、前記被覆材は、熱可塑性フッ素樹脂製である、

ことを特徴とする請求項 6 記載のアーム機構。

【請求項 8】

請求項 1 乃至 7 のいずれか 1 項に記載のアーム機構を備える、

ことを特徴とするロボットアーム。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 1 0

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 1 0】

本発明のアーム機構は、支持部材と、前記支持部材に対して回転可能に支持されるフレーム部材と、前記フレーム部材の長手方向に沿って、少なくとも一部が前記フレーム部材の外側に配線されるケーブルと、前記フレーム部材に取り付けられ、前記ケーブルを前記フレーム部材の外側で保持する保持手段と、を備え、前記フレーム部材の回転中心は、前記フレーム部材の長手方向に沿って前記フレーム部材の内部を通る軸であり、前記保持手段及び前記フレーム部材に沿った区間の前記ケーブルは、前記フレーム部材の前記回転中心から最も離れた部位の前記回転中心からの距離を半径とする円筒形状の空間内に配置されることを特徴とする。