

【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 7 部門第 4 区分

【発行日】令和 2 年 6 月 25 日 (2020.6.25)

【公開番号】特開 2018-42448 (P2018-42448A)

【公開日】平成 30 年 3 月 15 日 (2018.3.15)

【年通号数】公開・登録公報 2018-010

【出願番号】特願 2017-107558 (P2017-107558)

【国際特許分類】

H 0 2 K 11/33 (2016.01)

B 2 5 J 19/00 (2006.01)

B 2 5 J 9/06 (2006.01)

B 2 5 J 1/10 (2006.01)

H 0 2 K 11/22 (2016.01)

【 F I 】

H 0 2 K 11/33

B 2 5 J 19/00 A

B 2 5 J 9/06 D

B 2 5 J 1/10

H 0 2 K 11/22

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 5 月 12 日 (2020.5.12)

【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】

第 1 のモーターと、  
前記第 1 のモーターを駆動する駆動回路を有する第 1 のアンブ部と、を備え、  
前記第 1 のモーターは、第 1 の面 に 前記第 1 のアンブ部を着脱可能とする第 1 の着脱部と、前記第 1 の面とは異なる第 2 の面 に 前記第 1 のアンブ部を着脱可能とする第 2 の着脱部と、を有する、  
モーターユニット。

【請求項 2】

前記第 1 の面と前記第 2 の面 の間に、前記第 1 のモーターの回転軸が設けられている、  
請求項 1 に記載のモーターユニット。

【請求項 3】

前記着脱部と前記アンブ部との間には、介在部材が介在する、  
請求項 1 または 2 に記載のモーターユニット。

【請求項 4】

前記介在部材は、脚板部と、背面板部と、を有し、  
背面板部と前記第 1 のモーターとの間には前記脚板部によって隙間が設けられることを  
特徴とする、請求項 3 に記載のモーターユニット。

【請求項 5】

請求項 1 から 4 のいずれか一項 に記載のモーターユニットと、  
回転軸周りに回転可能なアームと、を備え、  
前記第 1 のモーター は、前記回転軸周りに前記アームを駆動する、

ロボット。

【請求項 6】

前記アームに設けられ作動軸周りに回動する作動軸体と、  
前記作業軸体を駆動する第 2 のモーターと、  
を備えることを特徴とする、請求項 5 に記載のロボット。