

【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30年8月30日(2018.8.30)

【公開番号】特開2017-30058(P2017-30058A)

【公開日】平成29年2月9日(2017.2.9)

【年通号数】公開・登録公報2017-006

【出願番号】特願2015-149344(P2015-149344)

【国際特許分類】

B 25 J 13/08 (2006.01)

【F I】

B 25 J 13/08 Z

【手続補正書】

【提出日】平成30年7月20日(2018.7.20)

【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】

駆動部によって駆動されるマニュピレーターと、力覚センサーとを含むロボットであって、

前記駆動部は、前記力覚センサーの出力信号に基づいて制御され、

前記マニュピレーターは、前記マニュピレーターの運動状態に関するパラメーターを表示する表示器を有している、

ロボット。

【請求項2】

前記マニュピレーターには、前記表示器が取り付け可能になっている、

請求項1記載のロボット。

【請求項3】

前記パラメーターは、少なくとも前記マニュピレーターの位置と速度と加速度と前記力覚センサーに作用する作用力のいずれかを含む、

請求項1または請求項2のいずれかに記載のロボット。

【請求項4】

前記パラメーターは、少なくとも前記マニュピレーターの移動方向と前記作用力の方向のいずれかを含む、

請求項1から請求項3のいずれか一項に記載のロボット。

【請求項5】

前記表示器は、前記パラメーターを、方向を指示する矢印で表示する、

請求項1から請求項4のいずれか一項に記載のロボット。

【請求項6】

前記パラメーターは、

少なくともセンサーが検出した前記マニュピレーターの現実の運動状態と、前記マニュピレーターの目標の運動状態のいずれかに関する、

請求項1から請求項5のいずれか一項に記載のロボット。

【請求項7】

前記マニュピレーターは、両端の関節によって相互に連結された複数のアーム部材を含み、

前記表示器は、前記アーム部材に取り付けられ、当該アーム部材の運動状態に関する前記パラメーターを表示する、

請求項 1 から請求項 6 のいずれか一項に記載のロボット。

【請求項 8】

請求項 1 から請求項 7 のいずれか一項に記載のロボットの前記駆動部を制御する駆動制御部と、

前記マニュピレーターの運動状態に関する前記パラメーターを、前記マニュピレーターが有する前記表示器に表示させる表示制御部と、
を備えるロボット制御装置。

【請求項 9】

請求項 1 から請求項 7 のいずれか一項に記載のロボットと、

前記ロボットの前記駆動部を制御する駆動制御部と、前記マニュピレーターの運動状態に関する前記パラメーターを、前記マニュピレーターが有する前記表示器に表示させる表示制御部と、を備えるロボット制御装置と、

を含むロボットシステム。