

【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 2 5 J 13/08 (2006.01)

【F I】

B 2 5 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ピレータと、力覚センサー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、

前記マニピレータは、前記マニピレータの運動状態に関するパラメータを表示する表示器を有している、

ロボット。

【請求項 2】

前記マニピレータには、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】

前記パラメータは、少なくとも前記マニピレータ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】

前記パラメータは、少なくとも前記マニピレータの移動方向と前記作用力の方のいずれかを含む、

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、前記パラメータを、方向を指し示す矢印で表示する、

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】

前記パラメータは、

少なくともセンサーが検出した前記マニピレータの現実の運動状態と、前記マニピレータ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】

前記マニピレータは、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、

前記マニピレーターの運動状態に関する前記パラメータを、前記マニ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、前記マニピレーターの運動状態に関する前記パラメータを、前記マニ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。