

【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2年6月25日(2020.6.25)

【公開番号】特開2018-39097(P2018-39097A)

【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2017-107556(P2017-107556)

【国際特許分類】

B 2 5 J 9/06 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 9/06 D

【手続補正書】

【提出日】令和2年5月11日(2020.5.11)

【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】

回動軸周りに回動可能なアームと、
前記アームに設けられた複数のモーターと、
前記モーターに設けられ、前記モーターを駆動するアンプ基板を有するアンプ部と、を
備え、

前記回動軸の軸方向から見て、前記アームの長手方向を第1の方向とし前記第1の方向
に直交する方向を第2の方向として、

複数の前記モーターのうち、少なくとも2つのモーターは、第2の方向に沿って並んで
配置され、

前記第2の方向に並んで配置された複数の前記モーターにおいて、前記アームの外縁と
前記モーターとの前記第2の方向における最短の距離、および複数の前記モーター同士の
前記第2の方向における最短の距離が、前記アンプ部の厚さより短い、
ロボット。

【請求項2】

前記第2の方向に並んで配置された複数の前記モーターのうち、前記第2の方向におい
て両端に位置する一対の前記モーターを第1のモーターおよび第2のモーターとして、

前記第1のモーターと、前記第1のモーターに対し前記第2のモーターと反対側におけ
る前記アームの外縁と、の前記第2の方向における最長の距離、

前記第2のモーターと、前記第2のモーターに対し前記第1のモーターと反対側におけ
る前記アームの外縁と、の前記第2の方向における最長の距離、並びに、

前記第2の方向に並んで配置された複数の前記モーター同士の前記第2の方向における
最長の距離が、前記アンプ部の厚さより短い、
請求項1に記載のロボット。

【請求項3】

前記アンプ部は、前記モーターに設けられている、
請求項1または2に記載のロボット。

【請求項4】

前記モーターと前記アンプ部は、前記第1の方向に沿って配置されている、
請求項1～3の何れか一項に記載のロボット。

【請求項 5】

前記モーターは、前記アンプ部よりも前記回動軸に近い位置に配置されている、
請求項 4 に記載のロボット。

【請求項 6】

前記アームは、前記回動軸の軸方向から見て、前記第 1 の方向に沿って前記回動軸から
離れるに従い前記第 2 の方向に沿う幅が狭くなるくさび形状部を有する、
請求項 1 ~ 5 の何れか一項に記載のロボット。

【請求項 7】

前記アンプ基板の法線方向は、前記第 1 の方向と非平行である、
請求項 1 ~ 6 の何れか一項に記載のロボット。