

【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3月22日(2018.3.22)

【公表番号】特表2017-512661(P2017-512661A)

【公表日】平成29年5月25日(2017.5.25)

【年通号数】公開・登録公報2017-019

【出願番号】特願2016-555499(P2016-555499)

【国際特許分類】

B 2 5 J 5/00 (2006.01)

B 6 0 K 7/00 (2006.01)

B 6 0 K 1/02 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 5/00 A

B 6 0 K 7/00

B 6 0 K 1/02

【手続補正書】

【提出日】平成30年2月5日(2018.2.5)

【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】

ロボットデバイスであって、

前記駆動ポッドに結合されており、前記駆動ポッドを前記ロボットデバイスの本体と結合するように構成されている単一の取付軸を備え、

前記ロボットデバイスは、

前記駆動ポッド内にあり、前記駆動ポッドの駆動軸歯車に結合された複数の第 1 の駆動歯車を制御するように構成されている複数の第 1 のモーターと、前記駆動軸歯車は、前記駆動軸を駆動するように構成されている、

前記駆動ポッド内にあり、前記駆動ポッドのカールセル歯車に結合された第 2 の駆動歯車を制御するように構成されている第 2 のモーターと、ここにおいて、

前記駆動ポッドは、前記駆動ポッドの輪軸に結合された複数の車輪の間に画定される

、

を備えることによって特徴づけられる、

ロボットデバイス。

【請求項 2】

前記複数の第 1 の駆動歯車は、前記駆動軸歯車を駆動するように構成されており、

前記駆動軸歯車は、順方向または逆方向に前記複数の車輪を駆動するように構成されている、請求項 1 に記載のロボットデバイス。

【請求項 3】

カールセル歯車はカールセルに結合され、前記カールセルは前記輪軸を収容するように構成されている、請求項 2 に記載のロボットデバイス。

【請求項 4】

前記第 2 の駆動歯車は、前記順方向に対して直角の少なくとも 1 つの方向に前記カールセルを回転させるよう、前記カールセル歯車を駆動するように構成されている、請求項 3 に記載のロボットデバイス。

## 【請求項 5】

前記単一の取付軸は前記本体のアームに結合されている、請求項 1 に記載のロボットデバイス。

## 【請求項 6】

複数の駆動ポッドをさらに備える、請求項 1 に記載のロボットデバイス。

## 【請求項 7】

複数の歯車箱をさらに備え、各歯車箱は、少なくとも前記複数の第 1 の駆動歯車または前記第 2 の駆動歯車の速度、トルク、またはそれらの組合せのうちの少なくとも 1 つを制御するように構成された少なくとも 1 つの歯車箱歯車に結合されている、請求項 1 に記載のロボットデバイス。

## 【請求項 8】

ロボットデバイスを制御する方法であって、

単一の取付軸を介して駆動ポッドを前記ロボットデバイスに結合することを備え、

前記方法は、

前記駆動ポッドが複数の車輪の間にあるように、前記駆動ポッドの輪軸に複数の車輪を結合することと、

前記駆動ポッドの駆動軸歯車に結合された複数の第 1 の駆動歯車を制御するように前記駆動ポッド内で複数の第 1 のモーターを制御することと、

前記駆動ポッドのカルーセル歯車に結合された第 2 の駆動歯車を制御するように前記駆動ポッド内で第 2 のモーターを制御することと、

を備えることによって特徴づけられる、

方法。

## 【請求項 9】

前記複数の第 1 の駆動歯車によって前記ドラフト軸歯車を駆動することと、

前記複数の車輪が順方向または逆方向に回転するように前記駆動軸を駆動することと、

をさらに備える、請求項 8 に記載の方法。

## 【請求項 10】

前記順方向に対して直角の少なくとも 1 つの方向にカルーセルを回転させるように前記第 2 の駆動歯車によって前記カルーセル歯車を駆動することをさらに備える、請求項 8 に記載の方法。

## 【請求項 11】

プログラムコードを記録した、ロボットデバイスを制御するための非一時的コンピュータ可読媒体であって、前記プログラムコードは、

駆動ポッドの駆動軸歯車に結合された複数の第 1 の駆動歯車を制御するように前記駆動ポッド内で複数の第 1 のモーターを制御するためのプログラムコードと、

前記駆動ポッドのカルーセル歯車に結合された第 2 の駆動歯車を制御するように前記駆動ポッド内で第 2 のモーターを制御するためのプログラムコードと、前記駆動ポッドは、前記駆動ポッドの輪軸に結合された複数の車輪の間に配置され、前記駆動ポッドは、単一の取付軸を介して前記ロボットデバイスに結合されている、

を備えることによって特徴づけられる、

非一時的コンピュータ可読媒体。

## 【請求項 12】

前記プログラムコードは、

前記複数の第 1 の駆動歯車によって前記駆動軸を駆動するためのプログラムコードと、

前記複数の車輪が順方向または逆方向に回転するように前記駆動軸を駆動するためのプログラムコードと、

をさらに備える、請求項 11 に記載の非一時的コンピュータ可読媒体。

## 【請求項 13】

前記プログラムコードは、順方向に対して直角の少なくとも 1 つの方向にカルーセルを回転させるように前記第 2 の駆動歯車によって前記カルーセル歯車を駆動するためのプロ

グラムコードをさらに備える、請求項 1 1 に記載の非一時的コンピュータ可読媒体。

【請求項 1 4】

ロボットデバイスであって、

収容するための手段に結合されており、前記収容するための手段を前記ロボットデバイスの本体と結合するように構成されている取り付けのための単一の手段を備え、

前記ロボットデバイスは、

前記収容するための手段内にあり、前記収容するための手段の駆動軸歯車に結合された複数の第 1 の駆動歯車を制御するように構成されている、力を提供するための複数の第 1 の手段と、前記駆動軸歯車は、前記駆動するための手段を駆動するように構成されている、

前記収容するための手段内にあり、前記収容するための手段のカルーセル歯車に結合された第 2 の駆動歯車を制御するように構成されている、力を提供するための第 2 の手段と、

ここにおいて、前記収容するための手段は、前記収容するための手段の輪軸に結合された複数の車輪の間に画定される、

を備えることによって特徴づけられる、

ロボットデバイス。