

【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3年6月10日(2021.6.10)

【公開番号】特開2019-209384(P2019-209384A)

【公開日】令和1年12月12日(2019.12.12)

【年通号数】公開・登録公報2019-050

【出願番号】特願2018-104421(P2018-104421)

【国際特許分類】

B 25 J 19/00 (2006.01)

H 02 G 3/04 (2006.01)

【F I】

B 25 J 19/00 J

H 02 G 3/04 0 6 2

【手続補正書】

【提出日】令和3年4月6日(2021.4.6)

【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】

ロボットアームと、

前記ロボットアームに配置されたセンサーと、

前記ロボットアームに配置され、前記ロボットアームを駆動する駆動部と、

前記ロボットアームに接続された配管部材と、

前記配管部材内に収納され、前記センサーから出力された信号を伝搬する第1信号線と

、
前記配管部材内に収納され、前記駆動部から出力された信号を伝搬する第2信号線と、
前記配管部材の内部において前記第1信号線および前記第2信号線を一括して覆うシールドと、を備えることを特徴とするロボット。

【請求項2】

前記シールドは、前記ロボットアームの内部において前記第1信号線および前記第2信号線を一括して覆う第1延長部を有する請求項1に記載のロボット。

【請求項3】

前記第1延長部を前記ロボットアームに対して固定する第1固定部を有する請求項2に記載のロボット。

【請求項4】

前記第1延長部の前記配管部材から遠位側の端部は、前記センサーと離間している請求項2または3に記載のロボット。

【請求項5】

前記ロボットアームを支持し、前記配管部材の一端部が接続された基台を備え、

前記シールドは、前記基台の内部において前記第1信号線および前記第2信号線を一括して覆う第2延長部を有する請求項1ないし4のいずれか1項に記載のロボット。

【請求項6】

前記第2延長部を前記基台に対して固定する第2固定部を有する請求項5に記載のロボット。

【請求項7】

前記第2固定部は、前記ロボットアームの回動軸に対して傾斜している請求項6に記載のロボット。

【請求項8】

前記ロボットアームは、回動可能な第1アームおよび、前記第1アームの回動軸と平行な回動軸周りで回動可能な第2アームを有し、

前記第1アームは、前記基台に支持され、

前記配管部材は、前記第2アームと前記基台とを接続する請求項5ないし7のいずれか1項に記載のロボット。

【請求項9】

前記センサーは、角速度センサーである請求項1ないし8のいずれか1項に記載のロボット。