

【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 2 5 J 19/00 (2006.01)

H 0 2 G 3/04 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 19/00 J

H 0 2 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。