

【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 1 年 7 月 4 日 (2019.7.4)

【公開番号】特開 2018-15872 (P2018-15872A)  
【公開日】平成 30 年 2 月 1 日 (2018.2.1)  
【年通号数】公開・登録公報 2018-004  
【出願番号】特願 2016-150197 (P2016-150197)  
【国際特許分類】

**B 2 5 J 19/00 (2006.01)**

【F I】

B 2 5 J 19/00 E

【手続補正書】

【提出日】令和 1 年 5 月 29 日 (2019.5.29)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0009

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0009】

本発明は、このような点を鑑みてなされたものであり、その目的とするところは、産業用ロボットの動作時に、配設された配線または配管に、擦れによる過大な負荷が作用することを回避することができる産業用ロボットを提供することにある。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0013

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0013】

さらに、第 1 アームの一方側に第 3 アームを接続し、第 1 アームの他方側に第 4 アームを接続することにより、第 1 アームを挟んで、第 3 アームと第 4 アームとが配置された状態となる。この配置状態と、上述した配線または配管の配設状態により、産業用ロボットの動作時に、第 1 アームに対して枢動する第 3 アームと第 4 アームとで、配線または配管が挟み込まれることを回避することができる。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0023

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0023】

本発明によれば、産業用ロボットの動作時に、配設された配線または配管に、擦れによる過大な負荷が作用することを回避することができる。

【手続補正 4】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 6】

