

【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 25 J 19/00 (2006.01)

【F I】

B 25 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、捩じ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、捩じ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】

