

【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6月28日(2018.6.28)

【公開番号】特開2016-221635(P2016-221635A)

【公開日】平成28年12月28日(2016.12.28)

【年通号数】公開・登録公報2016-070

【出願番号】特願2015-111142(P2015-111142)

【国際特許分類】

B 2 5 J 19/06 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 19/06

【手続補正書】

【提出日】平成30年5月18日(2018.5.18)

【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】

ロボットと、
前記ロボットを制御する制御装置と、
前記ロボットの動作を非常停止させる第 1 操作部を有し、前記ロボットの動作を教示する教示装置と、
前記制御装置と前記教示装置との間に通信可能に電氣的に接続されており、前記第 1 操作部が操作された後、前記ロボットの前記動作を継続させる第 2 操作部を有する非常停止処理装置と、を備え、
前記第 2 操作部は、前記制御装置とは別体である、
ロボットシステム。

【請求項 2】

前記非常停止処理装置は、前記第 2 操作部が操作されたことを報知する報知部を備える、
請求項 1 に記載のロボットシステム。

【請求項 3】

前記非常停止処理装置は、前記ロボットの動作を非常停止させる第 3 操作部を備える、
請求項 1 または 2 に記載のロボットシステム。

【請求項 4】

前記非常停止処理装置は、前記第 2 操作部の操作によりリレーの切り替えが可能である、
請求項 1 から 3 のうちいずれか一項に記載のロボットシステム。

【請求項 5】

前記非常停止処理装置は、前記リレーの切り替えを行う第 1 プロセッサと第 2 プロセッサを備える、
請求項 4 に記載のロボットシステム。

【請求項 6】

前記非常停止処理装置では、前記第 1 プロセッサと前記第 2 プロセッサが監視し合う、
請求項 5 に記載のロボットシステム。

【請求項 7】

前記リレーは、第 1 リレーと第 2 リレーを有し、

前記非常停止処理装置は、前記第 1 プロセッサにより前記第 1 リレーを切り替え、前記第 2 プロセッサにより前記第 2 リレーを切り替える、

請求項 5 又は 6 に記載のロボットシステム。

【請求項 8】

前記非常停止処理装置は、前記非常停止処理装置に治具を固定する固定部を複数有する

、

請求項 1 から 7 のうちいずれか一項に記載のロボットシステム。

【請求項 9】

ロボットを制御する制御装置と、前記ロボットの動作を教示する教示装置と、の間に通信可能に接続されている非常停止処理装置であって、

前記教示装置に設けられた第 1 操作部であってロボットの動作を非常停止させる前記第 1 操作部が操作された後、前記ロボットの前記動作を継続させる第 2 操作部を備え、

前記第 2 操作部は、前記制御装置とは別体である、
非常停止処理装置。