

【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 2 年 11 月 19 日 (2020.11.19)

【公開番号】特開 2019-84652 (P2019-84652A)

【公開日】令和 1 年 6 月 6 日 (2019.6.6)

【年通号数】公開・登録公報 2019-021

【出願番号】特願 2017-216581 (P2017-216581)

【国際特許分類】

B 2 5 J 9/10 (2006.01)

B 2 5 J 9/06 (2006.01)

H 0 1 L 21/677 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 9/10 A

B 2 5 J 9/06 D

H 0 1 L 21/68 A

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 10 月 7 日 (2020.10.7)

【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】請求項 2

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 2】

前記基台に対する前記基台側リンクの回転中心を原点として、前記所定の直線に平行な相対する 2 方向の一方を X 軸正方向とする X Y 直交座標系の各象限ごとに前記指定経路点が定められる、請求項 1 に記載の水平多関節型ロボット。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】請求項 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 6】

前記指定経路点が前記水平多関節型ロボットに固有のものとして、前記水平多関節型ロボットに予め記憶されている、請求項 1 乃至 5 のいずれか 1 項に記載の水平多関節型ロボット。