

【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 25 J 9/10 (2006.01)

B 25 J 9/06 (2006.01)

H 01 L 21/677 (2006.01)

【F I】

B 25 J 9/10 A

B 25 J 9/06 D

H 01 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由点が定められる、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】

前記指定経由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。