

【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 7 年 3 月 10 日 (2025.3.10)

【国際公開番号】 WO2024/004042
【出願番号】 特願 2024-530129 (P2024-530129)
【国際特許分類】
B 2 5 J 19/06 (2006.01)
【F I】
B 2 5 J 19/06

10

【手続補正書】
【提出日】 令和 6 年 10 月 3 日 (2024.10.3)
【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】

20

ロボットを制御するロボット制御装置であって、
前記ロボットとしての標準機能の作動を制御する標準機能部であって、前記ロボットを監視する機能を有する標準機能部と、
前記ロボットの安全を管理するための安全機能の制御を行う安全機能部と、
前記安全機能部による前記安全機能の制御、及び、前記標準機能部による前記ロボットの監視において共通に使用される設定項目に関する設定情報を設定するための設定部と、
前記安全機能部による前記設定情報に基づく前記安全機能の作動と、前記標準機能部による前記設定情報に基づく前記ロボットの監視とを切り替える切替部と、
を備えるロボット制御装置。

30

【請求項 2】
前記安全機能部による前記安全機能において異常が検出されたとき、又は、前記標準機能部による前記ロボットの監視において異常が検出されたときに、前記ロボットを停止させる停止指令部を更に備える、請求項 1 に記載のロボット制御装置。

【請求項 3】
前記安全機能部による前記安全機能、及び、前記標準機能部による前記ロボットの監視は、

前記ロボットの位置の異常検出、
前記ロボットの姿勢の異常検出、
前記ロボットと周辺機器の干渉検出、
前記ロボットの速度の異常検出、の少なくともいずれかを含む、請求項 1 に記載のロボット制御装置。

40

【請求項 4】
前記設定項目は、
前記ロボットの位置の異常検出に関する設定項目、
前記ロボットの姿勢の異常検出に関する設定項目、
前記ロボットと周辺機器の干渉検出に関する設定項目、
前記ロボットの速度の異常検出に関する設定項目、の少なくともいずれかを含む、請求項 1 から 3 のいずれか一項に記載のロボット制御装置。

【請求項 5】
前記設定部は、前記安全機能部による前記安全機能の制御、及び、前記標準機能部によ

50

る前記ロボットの監視について共通に適用される前記設定項目に関する設定情報の入力を受け付けるユーザインタフェース画面を提供する、請求項 1 から 3 のいずれか一項に記載のロボット制御装置。

【請求項 6】

前記ユーザインタフェース画面は、前記安全機能部による前記安全機能の作動と、前記標準機能部による前記ロボットの監視のいずれかを選択するための選択欄を有し、

前記切替部は、前記選択欄に対する選択操作に応じて、前記安全機能部による前記安全機能の作動と、前記標準機能部による前記ロボットの監視とを切り替える、請求項 5 に記載のロボット制御装置。

【請求項 7】

前記安全機能部及び前記標準機能部の各々は、前記ロボットを表すモデルを用いて前記ロボットの動作の異常の検出を行う、請求項 1 から 3 のいずれか一項に記載のロボット制御装置。

【請求項 8】

前記安全機能部は、前記安全機能としての前記ロボットの監視機能が正常に作動しているかを診断する機能を有する、請求項 1 から 3 のいずれか一項に記載のロボット制御装置。

【請求項 9】

前記安全機能部による前記安全機能による前記ロボットの監視を二重に実行するための 2 つのプロセッサを有する、請求項 1 から 3 のいずれか一項に記載のロボット制御装置。

【請求項 10】

前記標準機能による前記ロボットの監視を実行する単一のプロセッサを有する、請求項 1 から 3 のいずれか一項に記載のロボット制御装置。

10

20

30

40

50