

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関  
国際事務局

(43) 国際公開日  
2022年6月2日(02.06.2022)



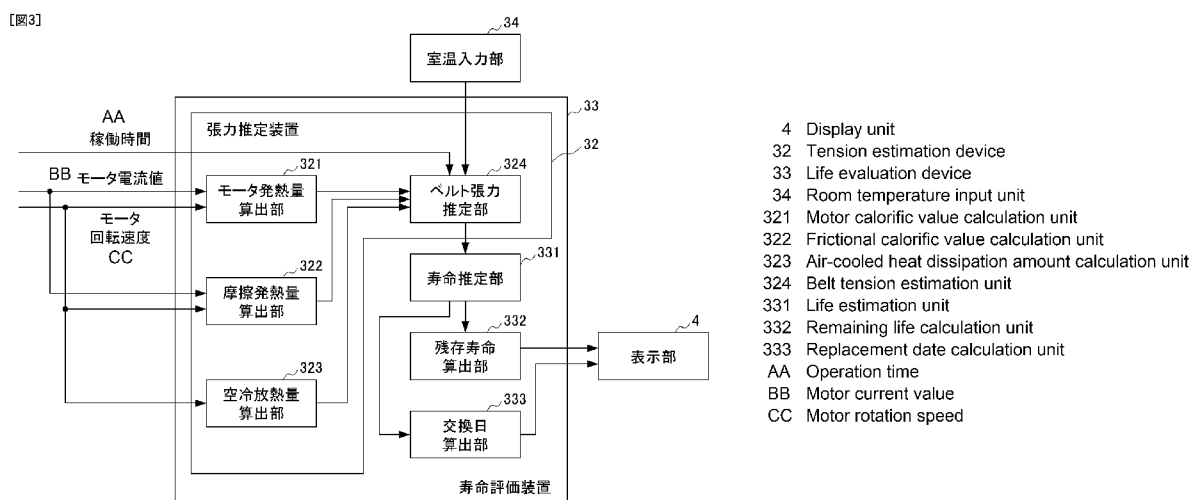
(10) 国際公開番号

WO 2022/113901 A1

- (51) 国際特許分類:  
B25J 17/00 (2006.01) B25J 19/06 (2006.01)  
B25J 17/02 (2006.01) G01M 13/023 (2019.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2021/042594
- (22) 国際出願日: 2021年11月19日(19.11.2021)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:  
特願 2020-196020 2020年11月26日(26.11.2020) JP
- (71) 出願人: ファナック株式会社 (FANUC CORPORATION) [JP/JP]; 〒4010597 山梨県南都留郡忍野村忍草字古馬場3580番地 Yamanashi (JP).
- (72) 発明者: 清水 亮太 (SHIMIZU Ryouta); 〒4010597 山梨県南都留郡忍野村忍草字古馬場3580番地 ファナック株式会社内 Yamanashi (JP).
- (74) 代理人: 正林 真之, 外(SHOBAYASHI Masayuki et al.); 〒1000005 東京都千代田区丸の内1-7-12 サピアタワー Tokyo (JP).
- (81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, IT, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY,

(54) Title: TENSION ESTIMATION DEVICE, LIFE EVALUATION DEVICE, AND ROBOT SYSTEM

(54) 発明の名称: 張力推定装置、寿命評価装置及びロボットシステム



(57) Abstract: Provided are: a tension estimation device capable of accurately estimating the tension of a belt; a life evaluation device capable of accurately evaluating the life of a transmission mechanism, from the tension of the belt; and a robot system comprising these. The tension estimation device comprises: a transmission mechanism that transmits power via a belt; at least one motor disposed in the vicinity of the belt; a motor calorific value calculation unit that calculates the motor calorific value on the basis of at least one out of the current value or rotation speed for at least one motor; a frictional calorific value calculation unit that calculates the frictional calorific value of the transmission mechanism, on the basis of at least one among the current value or rotation speed for at least one motor and a friction coefficient for at least one shaft disposed in the vicinity of the belt; and a belt tension estimation unit that estimates the tension of the belt on the basis of the motor calorific value and the frictional calorific value.

MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ,  
NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT,  
QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL,  
ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG,  
US, UZ, VC, VN, WS, ZA, ZM, ZW.

- (84) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類：

- 一 国際調査報告 (条約第21条(3))
- 

(57) 要約：ベルトの張力を精度良く推定することができる張力推定装置、ベルトの張力から伝達機構の寿命を精度良く評価できる寿命評価装置、及び、これらを備えるロボットシステムを提供する。張力推定装置は、ベルトを介して動力を伝達する伝達機構と、ベルトに近接して配置される少なくとも1つのモータと、少なくとも1つのモータの電流値及び回転速度のうちの少なくともいずれか1つに基づいて、モータ発熱量を算出するモータ発熱量算出部と、少なくとも1つのモータの電流値、回転速度及びベルトに近接して配置される少なくとも1つの軸の摩擦係数のうちの少なくともいずれか1つに基づいて、伝達機構の摩擦発熱量を算出する摩擦発熱量算出部と、モータ発熱量及び摩擦発熱量に基づいて、ベルトの張力を推定するベルト張力推定部と、を備える。

## 明 細 書

**発明の名称**：張力推定装置、寿命評価装置及びロボットシステム

### 技術分野

[0001] 本発明は、張力推定装置、寿命評価装置及びロボットシステムに関する。

### 背景技術

[0002] ロボットにおいては、ロボットの駆動系の寿命を推定することによって、ロボットが故障する前に、故障を予見することが重要である。例えば、特許文献1には、ロボットを構成する構成部材の温度を推定することによって、構成部材の寿命を精度良く評価することが開示されている。

### 先行技術文献

#### 特許文献

[0003] 特許文献1：特開2020-8472号公報

### 発明の概要

#### 発明が解決しようとする課題

[0004] 垂直多関節ロボット等の多軸を備えるロボットとして、モータの動力を、ベルトを介して可動部に伝達する伝達機構を備えるものが知られている。このような伝達機構にベルトを有するロボットにおいては、ロボットの動作によって、ロボットを構成する部材の温度が上昇すると、部材（主に鋳物等の金属）が膨張することによってベルトの軸間距離が大きくなる。その結果、ベルトの張力が上昇し、伝達機構を含む駆動系の寿命が低下するおそれがある。そのため、ベルトを介してモータの動力を可動部に伝達する伝達機構を備える機械においては、動作によって生じるベルトの張力変化を考慮した上で、駆動系の寿命を推定する必要がある。

[0005] したがって、ベルトの張力を精度良く推定することができる張力推定装置、ベルトの張力から伝達機構の寿命を精度良く評価できる寿命評価装置及びロボットシステムが望まれる。

#### 課題を解決するための手段

[0006] 本開示の張力推定装置の一態様は、ベルトを介して動力を伝達する伝達機構と、前記ベルトに近接して配置される少なくとも1つのモータと、前記少なくとも1つのモータの電流値及び回転速度のうちの少なくともいずれか1つに基づいて、モータ発熱量を算出するモータ発熱量算出部と、前記少なくとも1つのモータの電流値、回転速度及び前記ベルトに近接して配置される少なくとも1つの軸の摩擦係数のうちの少なくともいずれか1つに基づいて、前記伝達機構の摩擦発熱量を算出する摩擦発熱量算出部と、前記モータ発熱量及び前記摩擦発熱量に基づいて、前記ベルトの張力を推定するベルト張力推定部と、を備える。

[0007] 本開示の寿命評価装置の一態様は、前記張力推定装置と、前記張力推定装置によって推定された前記ベルトの張力に基づいて、前記伝達機構の寿命を推定する寿命推定部と、を備える。

[0008] 本開示のロボットシステムの一態様は、複数のモータと、複数の可動部と、前記複数のモータのうちの少なくともいずれかの動力をベルトを介して前記複数の可動部のうちの少なくともいずれかに伝達する1以上の伝達機構と、を有するロボットと、前記ロボットの前記複数のモータを制御する制御装置と、前記寿命評価装置と、を備える。

### 発明の効果

[0009] 一態様によれば、ベルトの張力を精度良く推定することができる張力推定装置、ベルトの張力から伝達機構の寿命を精度良く評価できる寿命評価装置、及び、これらを備えるロボットシステムを提供することができる。

### 図面の簡単な説明

[0010] [図1]ロボットシステムの一実施形態を示す全体構成図である。

[図2]図1に示すロボットの第2アーム部の内部構成を示す図である。

[図3]ロボットシステムにおける張力推定装置及び寿命評価装置の第1実施形態を示す構成ブロック図である。

[図4]ロボットシステムにおける張力推定装置及び寿命評価装置の第2実施形態を示す構成ブロック図である。

[図5]ロボットシステムにおける張力推定装置及び寿命評価装置の第3実施形態を示す構成ブロック図である。

[図6]伝達機構の温度とベルトの張力との関係を示すグラフである。

### 発明を実施するための形態

[0011] 以下、本開示の張力推定装置、寿命評価装置及びロボットシステムの実施形態について図面を参照して詳細に説明する。図1に示すように、ロボットシステム1は、ロボット2と、ロボット2を制御するロボット制御装置3と、ロボット制御装置3に接続された表示部4と、を備える。

[0012] 本実施形態のロボット2は、複数の可動部を備える垂直多関節ロボットである。詳しくは、ロボット2は、可動部としてのJ1軸2a、J2軸2b、J3軸2c、J4軸2d、J5軸2e、J6軸2fの6つの軸を有する6軸垂直多関節ロボットである。ロボット2は、床面等に設置される基部21と、基部21上に設けられる第1旋回部22と、第1旋回部22に取り付けられる第1アーム部23と、第1アーム部23に取り付けられる第2旋回部24と、第2旋回部24に取り付けられる第2アーム部25と、第2アーム部25の先端に取り付けられる手首ユニット26と、を有する。

[0013] 第1旋回部22は、基部21に対して、J1軸2aによって水平方向に回転可能である。第1アーム部23は、第1旋回部22に対して、J2軸2bによって前後方向に揺動可能である。第2旋回部24は、第1アーム部23に対して、J3軸2cによって上下方向に揺動可能である。第2アーム部25は、第2旋回部24に対して、J4軸2dによって、第2アーム部25の長手方向の軸周りに回転可能である。手首ユニット26は、第2アーム部25に対して、J5軸2eによって上下方向に揺動可能であり、且つ、J6軸2fによって、J5軸2eに交差する軸周りに回転可能である。

[0014] ロボット2は、J1軸2aからJ6軸2fをそれぞれ駆動するためのモータ（図1においては図示せず）と、モータの動力を各軸に伝達する伝達機構とを軸毎にそれぞれ備えている。例えば、図2は、ロボット2の第2アーム部25の内部を示している。第2アーム部25の内部には、J5軸2eの周

りに手首ユニット26を揺動させるJ5軸モータ5が配置されている。J5軸モータ5の動力は、伝達機構6を介してJ5軸2eに伝達される。

[0015] 伝達機構6は、J5軸モータ5の出力軸5aに取り付けられる第1プーリ61と、J5軸2eに取り付けられる第2プーリ62と、第1プーリ61及び第2プーリ62に架け渡されるベルト63と、第2プーリ62の回転を減速させる減速機64と、を有する。出力軸5a及びJ5軸2eは、それぞれ軸受（図示せず）によって回転可能に支持されている。これらの伝達機構6における軸受（図示せず）は、ベルトの張力変化に応じて寿命が変化する部材である。

[0016] なお、図2に示すように、第2アーム部25の内部には、J5軸モータ5に近接して、J6軸2fを駆動するためのJ6軸モータ7も設けられている。J6軸モータ7の動力は、図示しない伝達機構を介して、J6軸2fに伝達される。さらに、図1に示すように、第2旋回部24には、J4軸2dを駆動するためのJ4軸モータ8が設けられている。

[0017] ロボット2が備える伝達機構の寿命は、伝達機構が配置される構成部位の温度の影響を受ける。例えば、図2に示す第2アーム部25内の伝達機構6の場合、伝達機構6の寿命は、第2アーム部25自体の温度の影響を受ける。すなわち、ロボット2が駆動することによって第2アーム部25の温度が上昇すると、第2アーム部25を構成する部材（主に鋳物等の金属）が膨張し、図2に示すJ5軸モータ5の出力軸5aとJ5軸2eとの軸間距離Lが大きくなる。それに伴って、ベルト63の張力が大きくなり、第1プーリ61及び第2プーリ62に掛かる負荷が増大する。その結果、伝達機構6の寿命が低下する。

[0018] ロボット2の構成部位の温度上昇は、その構成部位の内部に配置されるモータが発する熱のみならず、構成部位に近接して配置される他の構成部位が発する熱によっても、発生し得る。例えば、図2に示す第2アーム部25の場合、第2アーム部25の温度上昇は、第2アーム部25の内部に配置されるJ5軸モータ5が発する熱の他に、J6軸2fを駆動するJ6軸モータ7

が発する熱、摩擦部位である J 4 軸 2 d、J 5 軸 2 e 及び J 6 軸 2 f のそれぞれの動作によって生じる摩擦熱によっても、発生し得る。したがって、第 2 アーム部 2 5 内の伝達機構 6 のベルト 6 3 の張力及び伝達機構 6 の寿命を推定する際には、ベルト 6 3 に近接して配置されるこれらの構成部位が発する熱も考慮する必要がある。

[0019] ロボット制御装置 3 は、ロボット 2 に電氣的に接続され、ロボット 2 の動作を統括的に制御する。ロボット制御装置 3 は、ロボット 2 のモータ等の各部を制御する制御装置 3 1 と、ロボット 2 の伝達機構 6 に設けられるベルト 6 3 の張力を推定する張力推定装置 3 2 と、ロボット 2 の伝達機構 6 の寿命を推定する寿命評価装置 3 3 と、を有する。

[0020] 表示部 4 は、例えば液晶表示画面によって構成される。表示部 4 は、ロボット制御装置 3 に有線又は無線によって接続され、ロボット制御装置 3 から送信される各種情報を画面表示する。

[0021] 次に、ロボット制御装置 3 に設けられる張力推定装置 3 2 及び寿命評価装置 3 3 について図 3 を参照して説明する。図 3 に示すように、張力推定装置 3 2 は、モータ発熱量算出部 3 2 1 と、摩擦発熱量算出部 3 2 2 と、空冷放熱量算出部 3 2 3 と、ベルト張力推定部 3 2 4 と、を有する。

[0022] モータ発熱量算出部 3 2 1 は、制御装置 3 1 から入力されるモータの状態量に基づいて、モータ発熱量を算出する。モータ発熱量算出部 3 2 1 には、張力推定対象であるベルトに近接して配置される少なくとも 1 つのモータのモータ電流値及びモータ回転速度のうちの少なくとも 1 つが、制御装置 3 1 から入力される。本実施形態では、図 3 に示すように、モータ電流値及びモータ回転速度の両方の値が制御装置 3 1 から入力されるように構成されている。

[0023] なお、ベルトに近接して配置されるモータとは、モータの駆動によって生じる熱がベルトの張力に影響を与えるほどにベルトの近くに配置されるモータのことである。例えば、図 2 に示すロボット 2 の第 2 アーム部 2 5 の場合、ベルト 6 3 の近くに J 5 軸モータ 5 及び J 6 軸モータ 7 が配置されている

。ベルト63の張力は、これらのJ5軸モータ5及びJ6軸モータ7の発熱の影響を受ける。したがって、第2アーム部25のベルト63の張力を推定する場合には、J5軸モータ5及びJ6軸モータ7のモータ電流値及びモータ回転速度のうちの少なくとも1つがモータ発熱量算出部321に入力される。

[0024] モータ発熱量算出部321は、入力されるモータ電流値及びモータ回転速度のうちの少なくとも1つに基づいて、下記式(1)によって、算出対象である軸を駆動するモータのモータ発熱量を算出する。

$$M_n = a \times C_n + b \times V_n + c \times (V_n)^2 \quad \dots (1)$$

$M_n$  ; J n 軸モータのモータ発熱量 [W]

$C_n$  ; J n 軸モータのモータ電流値 [Ap]

$V_n$  ; J n 軸モータのモータ回転速度 [rpm]

a, b, c ; 係数

[0025] 摩擦発熱量算出部322は、制御装置31から入力されるモータ電流値、モータ回転速度及び張力推定対象であるベルトに近接して配置される少なくとも1つの軸の摩擦係数のうちの少なくとも1つに基づいて、伝達機構における摩擦発熱量を算出する。摩擦発熱量算出部322に入力されるモータ電流値及びモータ回転速度は、張力推定対象であるベルトに近接して配置される少なくとも1つのモータのモータ電流値及びモータ回転速度である。例えば、図2に示すロボット2の第2アーム部25の場合では、J5軸モータ5及びJ6軸モータ7のモータ電流値及びモータ回転速度である。軸は、駆動によって摩擦熱を発生する部位である。例えば、図2に示すロボット2の第2アーム部25の場合では、J4軸2d、J5軸2e及びJ6軸2fの駆動によって発生する摩擦熱が、ベルト63の張力に影響を与える可能性がある。

[0026] 図3に示すように、摩擦発熱量算出部322には、上記したモータ電流値、モータ回転速度及び軸の摩擦係数のうちの少なくとも1つが、制御装置31から入力される。軸の摩擦係数は、各軸に固有の値であり、制御装置31

の図示しない記憶部に、軸毎の値として予め記憶されている。摩擦発熱量算出部322は、これらのモータ電流値、モータ回転速度及び摩擦係数のうちの少なくとも1つに基づいて、下記式(2)によって、伝達機構における摩擦発熱量を算出する。

$$F_n = k_1 \times C_n V_n + k_2 \times V_n + k_3 \times (V_n)^2 \quad \dots (2)$$

$F_n$  ; J n軸モータによって駆動する軸の摩擦発熱量 [W]

$C_n$  ; J n軸モータのモータ電流値 [Ap]

$V_n$  ; J n軸モータのモータ回転速度 [rpm]

$k$  ; 摩擦係数

[0027] 空冷放熱量算出部323は、伝達機構の移動速度に基づいて、伝達機構の空冷放熱量を算出する。空冷放熱量は、ロボット2の動作によってアーム部が空気中で移動することによって、周辺空気との間に相対速度が発生するために生じる放熱量である。空冷放熱量は、伝達機構の移動速度率( $V_{wcp}$ )に比例する。伝達機構の移動速度率( $V_{wcp}$ )は、下記式(3)によって算出される。ロボット2において、J1軸2a~J6軸2fの微小角度変化量より、アーム部の速度は一意に定まる。

$$V_{wcp} = (\text{アーム部の特定位置の速度}) / (\text{アーム部の特定位置の最高速度}) \quad \dots (3)$$

[0028] ベルト張力推定部324は、モータ発熱量算出部321によって算出されたモータ発熱量と、摩擦発熱量算出部322によって算出された摩擦発熱量と、空冷放熱量算出部323によって算出された空冷放熱量とに基づいて、下記式(4)に示すベルト張力推定式によって伝達機構におけるベルトの張力を算出する。 $T_0$ 及びa, b, c, dは、ロボット2の動きに依存しない機種固有の係数である。

[数1]

$$T = T_0 + \left\{ \sum_{n=m_1} (a_n F_n) + \sum_{n=m_2} (b_n M_n) \right\}^c + d V_{wcp} \sum_{n=m_3} F_n \quad \dots (4)$$

$T$  ; ベルトの推定張力

$T_0$  ; ベルトの初期張力

$F_n$  ;  $J_n$  軸モータによって駆動する軸の摩擦発熱量 [W]

$M_n$  ;  $J_n$  軸モータのモータ発熱量 [W]

$V_{wcp}$  ; 伝達機構の移動速度率

$m$  ; 任意の組み合わせの整数

$a, b, c, d$  ; 係数

[0029] 例えば、ロボット2において、第2アーム部25の伝達機構6のベルト63の張力は、ベルト63に近接して配置されるJ5軸モータ5及びJ6軸モータ7のモータ発熱量と、ベルト63に近接して配置される軸であるJ4軸2d、J5軸2e及びJ6軸2fの摩擦発熱量との影響を受ける。したがって、この場合では、上記式(4)において、モータ発熱量Mは、J5軸モータ5及びJ6軸モータ7のモータ発熱量が使用され、摩擦発熱量Fは、J4軸2d、J5軸2e及びJ6軸2fの摩擦発熱量が使用される。

[0030] ここで、ロボット2が、以下の動作をしたときの第2アーム部25内の伝達機構6のベルト63の張力を推定する場合について説明する。

[表1]

	J 4 軸	J 5 軸	J 6 軸
モータ電流値 $C_n$ [A p]	10	12.5	7.5
モータ回転速度 $V_n$ [r p m]	1500	1500	1500

[0031] このようなロボット2の動作において、J5軸2eを駆動するJ5軸モータ5のモータ発熱量 $M_5$ と、J6軸2fを駆動するJ6軸モータ7のモータ発熱量 $M_6$ とは、 $a=0.5$ 、 $b=0.005$ 、 $c=0.000005$ であるとき、式(1)から、 $M_5=25$  [W]、 $M_6=22.5$  [W] である。

[0032] また、J4軸2dにおいて、モータ電流速度の平均に対する摩擦係数 $k_{a4}$ が0.005、モータ平均回転速度に対する摩擦係数 $k_{b4}$ が0.10、モータ回転速度2乗平均に対する摩擦係数 $k_{c4}$ が0.0001であるとき、式(2)から、J4軸2dの摩擦発熱量 $F_4=450$  [W] である。同様にして、

J 5 軸 2 e において、モータ電流速度の平均に対する摩擦係数  $k_{a_5}$  が 0. 0 0 0 1、モータ平均回転速度に対する摩擦係数  $k_{b_5}$  が 0. 0 2、モータ回転速度 2 乗平均に対する摩擦係数  $k_{c_5}$  が 0. 0 0 0 0 1 であるとき、J 5 軸 2 e の摩擦発熱量  $F_5 = 54. 4$  [W] である。J 6 軸 2 f において、モータ電流速度の平均に対する摩擦係数  $k_{a_6}$  が 0. 0 0 1、モータ平均回転速度に対する摩擦係数  $k_{b_6}$  が 0. 0 8、モータ回転速度 2 乗平均に対する摩擦係数  $k_{c_6}$  が 0. 0 0 0 0 1 であるとき、J 6 軸 2 f の摩擦発熱量  $F_6 = 153. 8$  [W] である。

[0033] これらの値を式 (4) に代入すると、ベルト 6 3 の張力  $T$  が得られる。なお、式 (4) において、 $T_0 = 150$  [N]、 $m_1 = 4 \cdot 5 \cdot 6$ 、 $m_2 = 5 \cdot 6$ 、 $m_3 = 4 \cdot 5 \cdot 6$ 、 $a_4 = 0. 1$ 、 $a_5 = 0$ 、 $a_6 = 1. 2$ 、 $b_5 = 0. 5$ 、 $b_6 = 0. 5$ 、 $c = 0. 8$ 、 $d = -0. 5$ 、 $V_{wcp} = 0. 1$  であるとき、ベルト 6 3 の張力  $T = 200. 8$  [N] と推定される。これによって、張力推定装置 3 2 は、ベルトの張力を精度良く推定することができる。

[0034] 式 (4) のベルト張力推定式において、ベルトの初期張力  $T_0$  と係数  $a$ 、 $b$ 、 $c$ 、 $d$  とのうちの少なくとも一方は、室温によって変化するパラメータである。ベルト張力推定式に室温によって変化するパラメータを含むことによって、室温を考慮したベルトの張力を推定することができる。そのため、ベルトの張力をより精度良く推定することができる。室温は、図 3 に示すように、ロボット制御装置 3 に設けられる室温入力部 3 4 によって入力される。室温入力部 3 4 による室温の入力は、オペレータの手入力によって行われるようにしてもよいし、温度センサ (図示せず) の検出値が自動的に入力されるようにしてもよい。

[0035] また、式 (4) のベルト張力推定式において、ベルトの初期張力  $T_0$  と係数  $a$ 、 $b$ 、 $c$ 、 $d$  とのうちの少なくとも一方は、ロボット 2 の経時又は稼働時間によって変化するパラメータであってもよい。ベルトの張力は経時変化によって低下する場合があるためである。ロボット 2 の稼働時間は、図 3 に示すように、制御装置 3 1 からベルト張力推定部 3 2 4 に入力される。例えば

、ロボット2が稼働した後の1時間[h]毎のベルトの張力低下をA[N/h]とすると、経時変化を含むベルトの推定張力は、下記式(5)によって算出することができる。

$$T' = T_0 - A t \quad \dots (5)$$

T' ; 経時変化を含むベルトの推定張力 [N]

T<sub>0</sub> ; ベルトの初期張力 [N]

A ; 1 h 当たりの経時変化 [N/h]

t ; 稼働時間 [h]

[0036] これによって、式(4)のベルト張力推定式の係数がロボット2の経時又は稼働時間に応じて補正される。したがって、ベルト張力推定式にロボット2の経時又は稼働時間によって変化するパラメータを含むことによって、ロボット2の経時又は稼働時間を考慮したベルトの張力を推定することができる。そのため、ベルトの張力をより精度良く推定することができる。

[0037] また、経時変化によるベルトの推定張力は、簡易的に下記式(6)によって算出してもよい。

$$T' = f(t) \times T \quad \dots (6)$$

T' ; 経時変化を含むベルトの推定張力 [N]

T ; ベルトの推定張力 [N]

f(t) ; 稼働時間に依存する係数

[0038] 寿命評価装置33は、図3に示すように、上記の張力推定装置32を含み、さらに、寿命推定部331と、残存寿命算出部332と、交換日算出部333とを有する。

[0039] 寿命推定部331は、張力推定装置32のベルト張力推定部324によって推定された張力推定値に基づいて、伝達機構の寿命を推定する。例えば、図2に示す第2アーム部25の伝達機構6の場合、張力推定装置32によって推定されたベルト63の張力推定値から、伝達機構6の寿命を推定する。

[0040] 一般に、伝達機構の寿命は、ベルトの張力の3乗に比例するといわれている。寿命推定部331は、張力推定装置32によって得られたベルトの張力

推定値に基づいて、下記式（7）によって伝達機構の寿命を推定する。例えば、ベルトの張力が250 [N] であるときに、10000 [h] 稼働させると寿命が100 [%] に到達する伝達機構の場合、ベルトの張力推定値が200 [N] で5000 [h] 稼働した場合の伝達機構の寿命進行率（寿命推定値）は、下記式（7）から26 [%] になる。これによれば、寿命推定部331は、現在の伝達機構の寿命が26%に達していると推定することができる。

[数2]

$$S_g = \left(\frac{T}{250}\right)^3 \times \frac{t}{10000} \times 100[\%] \quad \dots (7)$$

$S_g$  ; 伝達機構の寿命推定値 [%]

$T$  ; ベルトの推定張力 [N]

$t$  ; 稼働時間 [h]

[0041] 残存寿命算出部332は、寿命推定部331によって算出された伝達機構の寿命推定値に基づいて、伝達機構の残存寿命を算出する。これによれば、寿命評価装置33は、伝達機構の残存寿命がどれ位であるのかをオペレータに通知することができる。詳しくは、残存寿命算出部332は、寿命推定部331によって算出された伝達機構の寿命推定値に基づいて、下記式（8）によって伝達機構の残存寿命 $S_r$ を算出する。

$$S_r = 100 - S_g [\%] \quad \dots (8)$$

$S_r$  ; 残存寿命 [%]

$S_g$  ; 伝達機構の寿命推定値 [%]

[0042] 残存寿命算出部332によって算出された残存寿命の情報は、表示部4に送られ、表示部4に表示される。表示部4は、残存寿命算出部332から送られた残存寿命の値そのものを表示してもよいし、算出された残存寿命の値が予め設定された閾値より小さくなった場合に警告を表示するようにしてもよい。残存寿命の値が閾値より小さくなったかどうかを判別する機能は、残

存寿命算出部 332 が有してもよいし、表示部 4 が有してもよい。

[0043] 交換日算出部 333 は、寿命推定部 331 によって算出された伝達機構の寿命推定値に基づいて、伝達機構の推定交換日を算出する。これによれば、寿命評価装置 33 は、伝達機構が壊れる前に、伝達機構の交換日の目安をオペレータに通知することができる。詳しくは、交換日算出部 333 は、寿命推定部 331 によって算出された伝達機構の寿命推定値に基づいて、下記式 (9) によって伝達機構の交換日 (推奨交換日) を算出する。交換日算出部 333 によって算出された交換日の情報は、表示部 4 に送られ、表示部 4 に表示される。但し、伝達機構の交換日の算出方法は、下記式 (9) に限定されるものではなく、他の任意の近似計算法を採用してもよい。

[数3]

$$D = \frac{S_{g0} - S_g(0)}{S_g(0) - S_g(d)} \times a \quad \dots (9)$$

D ; 交換日までの日数 [日]

$S_g(d)$  ; d 日前の伝達機構の寿命推定値 [%]

$S_g(0)$  ; 現在の伝達機構の寿命推定値 [%]

$S_{g0}$  ; 残存寿命の交換ライン [%]

a : 係数

[0044] 以上のように、寿命評価装置 33 は、張力推定装置 32 によって得られたベルトの張力推定値から、伝達機構の寿命を精度良く評価することができる。寿命評価装置 33 は、張力推定装置 32 によって得られるベルトの張力に基づいて伝達機構の寿命を評価するため、ベルトの張力の増大によって伝達機構に掛かる負荷を考慮した精度の良い寿命を評価することができる。

[0045] 張力推定装置 32 のベルト張力推定部 324 は、モータ発熱量算出部 321 によって算出されるモータ発熱量と、摩擦発熱量算出部 322 によって算出される摩擦発熱量とを用いた機械学習によって、モータ発熱量及び摩擦発熱量からベルトの張力を推定するための学習済みモデルを生成するようにし

てもよい。これによれば、種々のパターンのモータ発熱量及び摩擦発熱量のデータに基づく学習済みモデルを用いて、ベルトの張力を精度良く推定することが可能である。

[0046] ベルト張力推定部324が学習済みモデルを生成する場合は、図4に示すように、張力推定装置32は、機械学習によって生成された学習済みモデルを記憶する記憶部325を備えてもよい。この場合、ベルト張力推定部324は、モータ発熱量及び摩擦発熱量に基づいて、記憶部325に記憶された学習済みモデルを用いて、ベルトの張力を推定することができる。これによれば、記憶部325に記憶された学習済みモデルを用いたベルトの張力が推定されるため、最初から学習済みモデルを生成しなくても、ベルトの張力をさらに精度良く推定することができる。

[0047] 機械学習は、モータ発熱量及び摩擦発熱量を入力データとし、ベルトの張力の実測値をラベルとして互いに関連付けた教師データを用いた教師あり学習であってもよい。これによれば、ベルトの張力の実測値を正解として用いることによって、入力データに対するベルトの張力をより精度良く推定することができる。ベルトの張力の実測値は、図4に示すように、ロボット制御装置3に設けられる実測値入力部35によって、オペレータの手入力によって入力される。

[0048] なお、図6に示すように、ベルトの張力と温度とは1対1の関係を有する。そのため、張力推定装置32のベルト張力推定部324は、上記式(4)を用いてベルトの張力推定値を算出することに代えて、伝達機構の温度からベルトの張力を推定してもよい。この場合の張力推定装置32は、図5に示すように、伝達機構温度推定部326を備えることができる。

[0049] 伝達機構温度推定部326は、モータ発熱量算出部321によって算出されるモータ発熱量と、摩擦発熱量算出部322によって算出される摩擦発熱量と、空冷放熱量算出部323によって算出される空冷放熱量とに基づいて、下記式(10)によって伝達機構の温度を推定する。

[数4]

$$T_p = T_r + c \times \left\{ \sum_{n=m_1} a_n F_n \right\}^d + e \times \left\{ \sum_{n=m_2} b_n M_n \right\}^f + g_1 W_1 + g_2 W_2 \quad \cdots (10)$$

$T_p$  ; 伝達機構の推定温度

$T_r$  ; 室温

$F_n$  ; J n 軸モータによって駆動する軸の摩擦発熱量 [W]

$M_n$  ; J n 軸モータのモータ発熱量 [W]

$W_1$  ; 空冷放熱量

$W_2$  ; 他の発生源の発熱量

$a, b, c, d, e, f, g$  ; 係数

$m$  ; 任意の組み合わせの整数

[0050] ベルト張力推定部 3 2 4 は、伝達機構温度推定部 3 2 6 によって推定された伝達機構の温度に基づいて、図 6 のグラフからベルトの張力を推定する。これによれば、ベルトの張力を簡易的に推定することができる。伝達機構温度推定部 3 2 6 を備える張力推定装置 3 2 も、図 4 に示した張力推定装置 3 2 と同様に、機械学習によって学習済みモデルを生成する構成を備えてもよい。

[0051] 以上の各実施形態において、モータ発熱量算出部 3 2 1 は、モータ電流値とモータ回転速度とに基づいてモータ発熱量を算出した。しかし、モータ発熱量算出部 3 2 1 は、モータ電流値とモータ回転速度とのうちの少なくとも一方に基づいて、モータ発熱量をより簡易的に算出してもよい。

[0052] また、以上の各実施形態において、摩擦発熱量算出部 3 2 2 は、モータ電流値とモータ回転速度と伝達機構 6 の摩擦係数とに基づいて、伝達機構 6 における摩擦発熱量を算出した。しかし、摩擦発熱量算出部 3 2 2 は、モータ電流値とモータ回転速度と伝達機構 6 の摩擦係数とのうちの少なくとも一つに基づいて、伝達機構 6 における摩擦発熱量を簡易的に算出してもよい。

[0053] 以上の各実施形態において、張力推定装置 3 2 は、空冷放熱量算出部 3 2

3を有しない簡易的な装置であってもよい。さらに、ベルト張力推定部324は、モータ発熱量と摩擦発熱量との2つの発熱量に基づいてベルトの張力を簡易的に推定してもよい。

## 符号の説明

- [0054]
- 1 ロボットシステム
  - 2 ロボット（機械）
    - 2 a J 1 軸（可動部）
    - 2 b J 2 軸（可動部）
    - 2 c J 3 軸（可動部）
    - 2 d J 4 軸（可動部）
    - 2 e J 5 軸（可動部）
    - 2 f J 6 軸（可動部）
  - 3 1 制御装置
  - 3 2 張力推定装置
    - 3 2 1 モータ発熱量算出部
    - 3 2 2 摩擦発熱量算出部
    - 3 2 4 ベルト張力推定部
    - 3 2 3 空冷放熱量算出部
    - 3 2 5 記憶部
    - 3 2 6 伝達機構温度推定部
  - 3 3 寿命評価装置
    - 3 3 1 寿命推定部
    - 3 3 2 残存寿命算出部
    - 3 3 3 交換日算出部
  - 5 J 5 軸モータ（第1のモータ）
  - 7 J 6 軸モータ（第2のモータ）
  - 6 伝達機構
    - 6 3 ベルト

## 請求の範囲

- [請求項1] ベルトを介して動力を伝達する伝達機構と、  
前記ベルトに近接して配置される少なくとも1つのモータと、  
前記少なくとも1つのモータの電流値及び回転速度のうちの少なくとも1つに基づいて、モータ発熱量を算出するモータ発熱量算出部と、  
、  
前記少なくとも1つのモータの電流値、回転速度及び前記ベルトに近接して配置される少なくとも1つの軸の摩擦係数のうちの少なくとも1つに基づいて、前記伝達機構の摩擦発熱量を算出する摩擦発熱量算出部と、  
前記モータ発熱量及び前記摩擦発熱量に基づいて、前記ベルトの張力を推定するベルト張力推定部と、を備える、張力推定装置。
- [請求項2] 前記伝達機構の移動速度に基づいて、空冷放熱量を算出する空冷放熱量算出部をさらに備え、  
前記ベルト張力推定部は、前記モータ発熱量、前記摩擦発熱量、及び前記空冷放熱量に基づいて、前記ベルトの張力を推定する、請求項1に記載の張力推定装置。
- [請求項3] 前記ベルト張力推定部は、下記ベルト張力推定式によって前記ベルトの張力を推定する、請求項2に記載の張力推定装置。

[数1]

$$T = T_0 + \left\{ \sum_{n=m_1} (a_n F_n) + \sum_{n=m_2} (b_n M_n) \right\}^c + d V_{wcp} \sum_{n=m_3} F_n$$

T ; ベルトの推定張力

T<sub>0</sub> ; ベルトの初期張力

F<sub>n</sub> ; 第nモータによって駆動する軸の摩擦発熱量

M<sub>n</sub> ; 第nモータのモータ発熱量

V<sub>wcp</sub> ; 伝達機構の移動速度率

$m$  ; 任意の組み合わせの整数

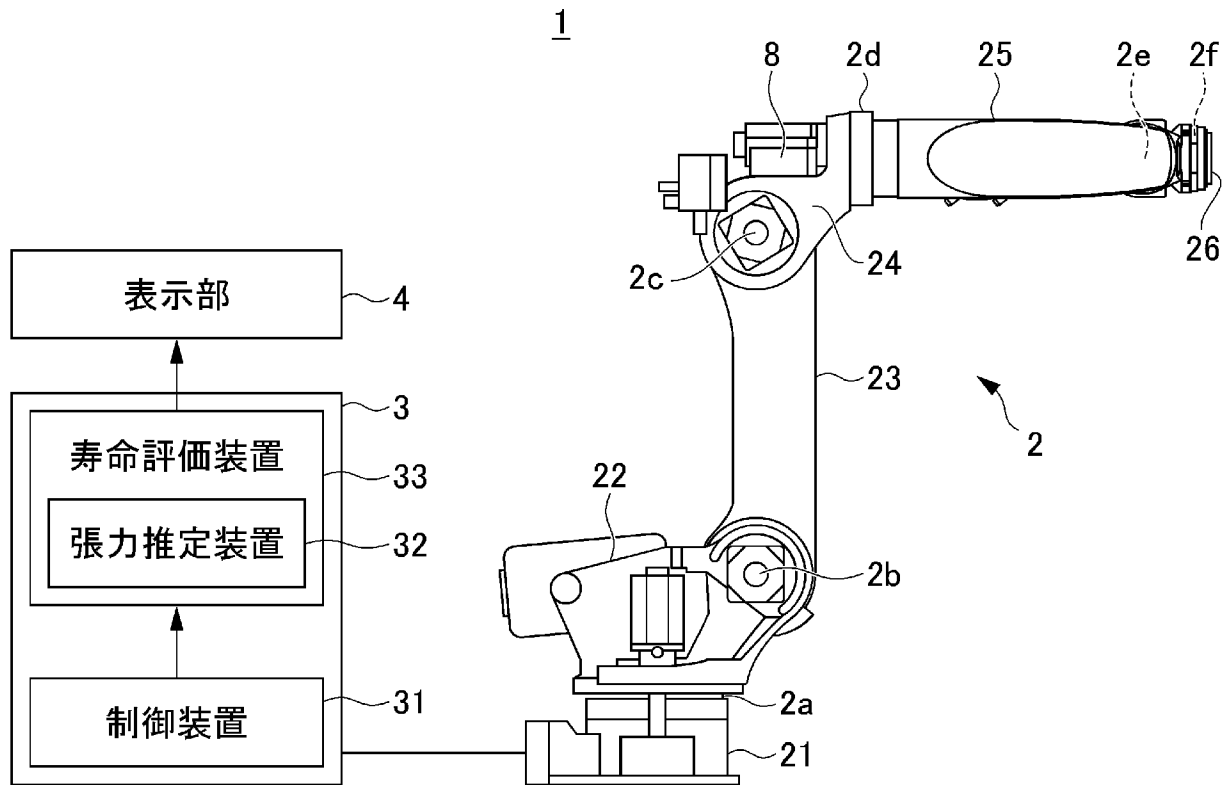
$a, b, c, d$  ; 係数

- [請求項4] 前記ベルト張力推定式において、前記ベルトの初期張力と前記係数とのうちの少なくとも一方は、室温によって変化するパラメータである、請求項3に記載の張力推定装置。
- [請求項5] 前記ベルト張力推定式において、前記ベルトの初期張力と前記係数とのうちの少なくとも一方は、経時又は稼働時間によって変化するパラメータである、請求項3又は4に記載の張力推定装置。
- [請求項6] 前記モータ発熱量、前記摩擦発熱量、及び前記空冷放熱量に基づいて、前記伝達機構の温度を推定する伝達機構温度推定部をさらに備え、  
前記ベルト張力推定部は、前記伝達機構温度推定部によって推定された前記伝達機構の温度に基づいて、前記ベルトの張力を推定する、請求項2に記載の張力推定装置。
- [請求項7] 前記伝達機構は、前記ベルトの張力変化に応じて寿命が変化する部材からなる、請求項1～6のいずれか1項に記載の張力推定装置。
- [請求項8] 前記ベルト張力推定部は、前記モータ発熱量及び前記摩擦発熱量を用いた機械学習によって、前記モータ発熱量及び前記摩擦発熱量から前記ベルトの張力を推定するための学習済みモデルを生成する、請求項1～7のいずれか1項に記載の張力推定装置。
- [請求項9] 前記機械学習によって生成された前記学習済みモデルを記憶する記憶部を備え、  
前記ベルト張力推定部は、前記モータ発熱量及び前記摩擦発熱量に基づいて、前記記憶部に記憶された前記学習済みモデルを用いて、前記ベルトの張力を推定する請求項8に記載の張力推定装置。
- [請求項10] 前記機械学習は、前記モータ発熱量及び前記摩擦発熱量を入力データとし、前記ベルトの張力の実測値をラベルとしてお互いに関連付けた教師データを用いた教師あり学習である、請求項8又は9に記載の

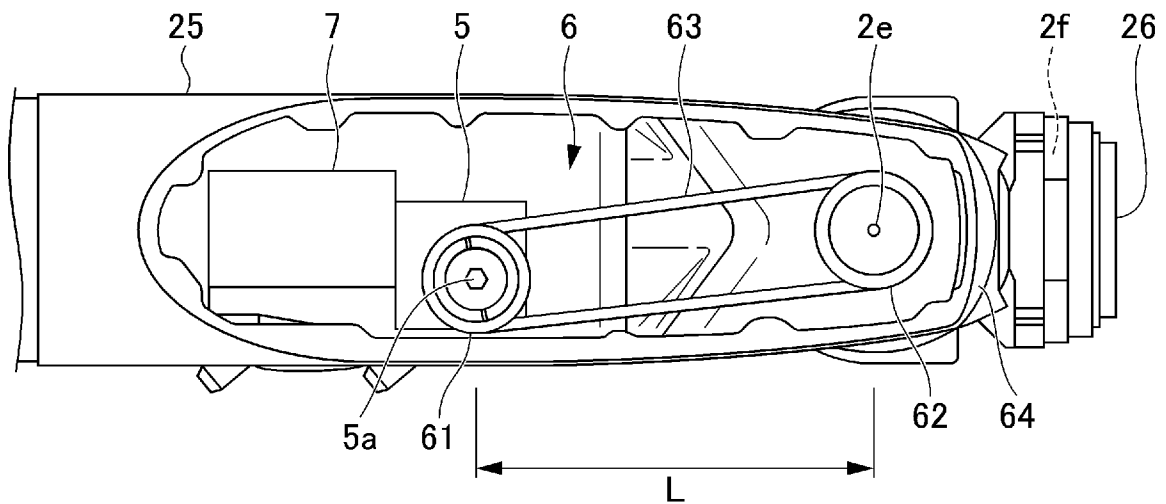
張力推定装置。

- [請求項11] 請求項1～10のいずれか1項に記載の張力推定装置と、  
前記張力推定装置によって推定された前記ベルトの張力に基づいて、  
前記伝達機構の寿命を推定する寿命推定部と、を備える、寿命評価装置。
- [請求項12] 前記寿命推定部によって推定された前記伝達機構の寿命に基づいて、  
前記伝達機構の残存寿命を算出する残存寿命算出部をさらに備える、  
請求項11に記載の寿命評価装置。
- [請求項13] 前記寿命推定部によって推定された前記伝達機構の寿命に基づいて、  
前記伝達機構の推定交換日を算出する交換日算出部をさらに備える、  
請求項11又は12に記載の寿命評価装置。
- [請求項14] 複数のモータと、複数の可動部と、前記複数のモータのうちの少なくとも1つの動力をベルトを介して前記複数の可動部のうちの少なくともいずれかに伝達する1以上の伝達機構と、を有するロボットと、  
前記ロボットの前記複数のモータを制御する制御装置と、  
請求項11～13のいずれか1項に記載の寿命評価装置と、を備える、ロボットシステム。

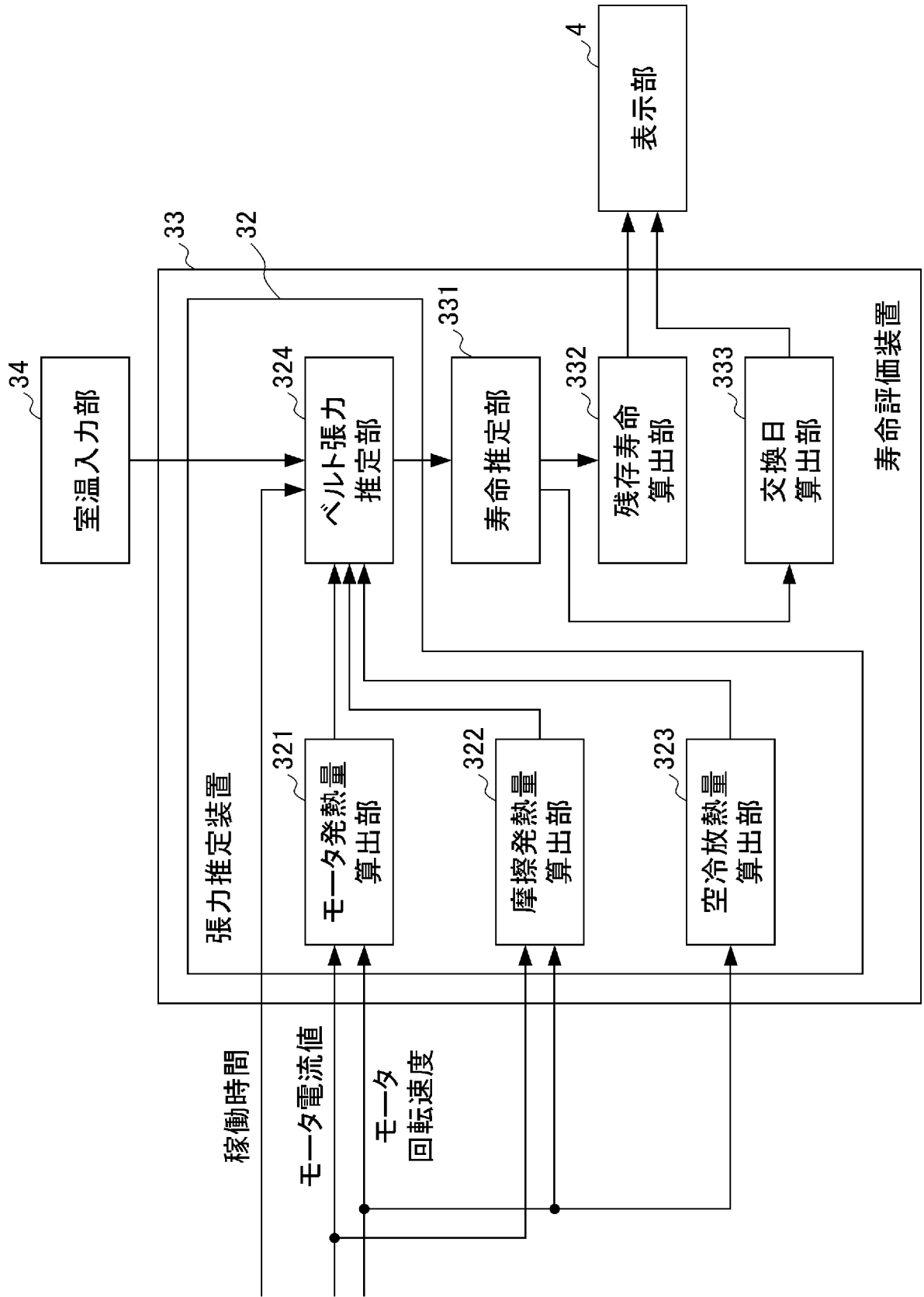
[図1]



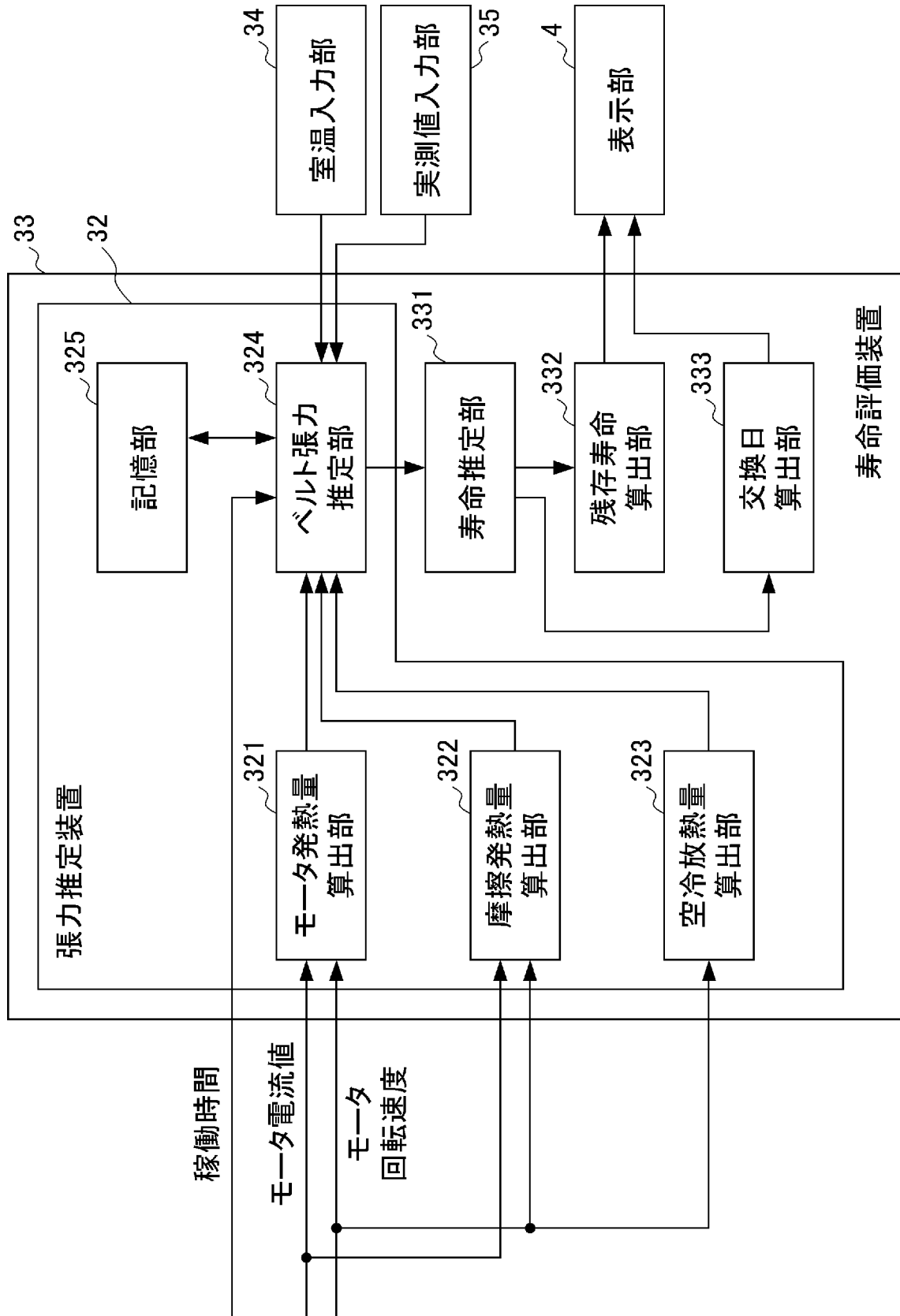
[図2]



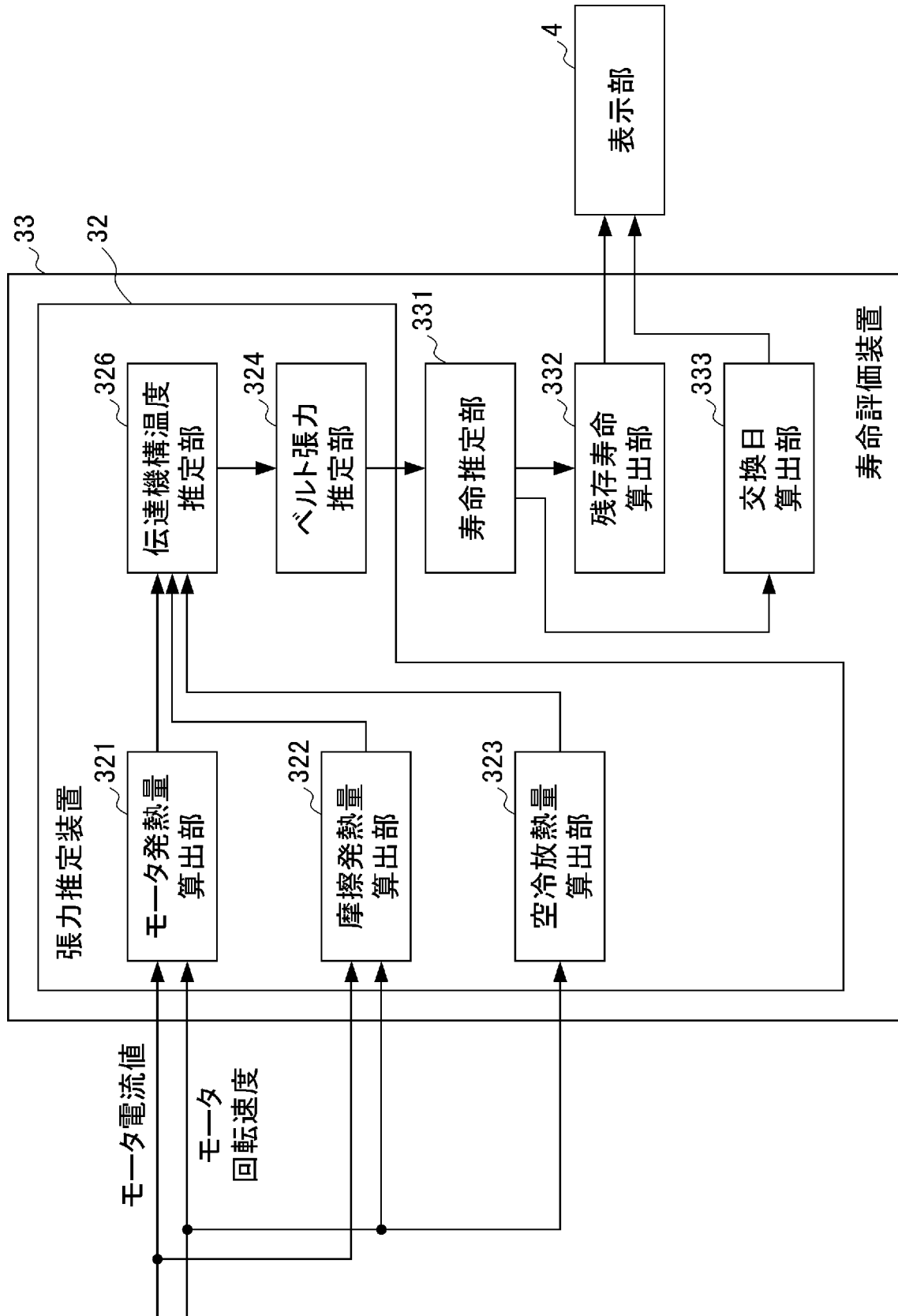
[図3]



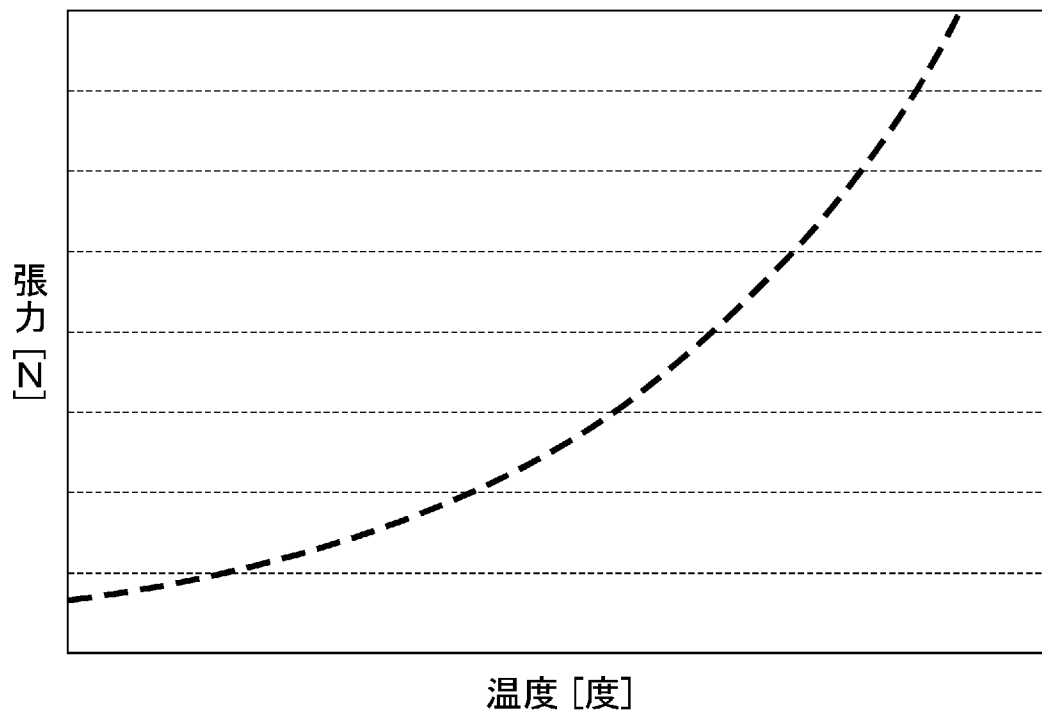
[図4]



[図5]



[図6]



## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2021/042594

<b>A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER</b>		
<i>B25J 17/00</i> (2006.01)i; <i>B25J 17/02</i> (2006.01)i; <i>B25J 19/06</i> (2006.01)i; <i>G01M 13/023</i> (2019.01)i FI: G01M13/023; B25J19/06; B25J17/00 G; B25J17/02 D		
According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC		
<b>B. FIELDS SEARCHED</b>		
Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols) B25J13/08; B25J17/00; B25J17/02; B25J19/06; F16H7/02; G01H17/00; G01M13/02; G01M99/00		
Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched Published examined utility model applications of Japan 1922-1996 Published unexamined utility model applications of Japan 1971-2022 Registered utility model specifications of Japan 1996-2022 Published registered utility model applications of Japan 1994-2022		
Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)		
<b>C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT</b>		
Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Y	JP 2015-093360 A (CANON INC.) 18 May 2015 (2015-05-18) paragraphs [0019], [0035]-[0057], fig. 1, 2, 5-7	1-2, 6-10
A	paragraphs [0019], [0035]-[0057], fig. 1, 2, 5-7	3-5, 11-14
Y	JP 6694016 B2 (FANUC LTD.) 13 May 2020 (2020-05-13) paragraphs [0020]-[0043]	1-2, 6-10
A	paragraphs [0020]-[0043]	3-5, 11-14
A	JP 2004-020388 A (MITSUBISHI ELECTRIC CORP.) 22 January 2004 (2004-01-22) paragraphs [0094]-[0107]	1-14
A	JP 2005-156394 A (MITSUBOSHI BELTING LTD.) 16 June 2005 (2005-06-16) paragraph [0002]	1-14
A	US 9205560 B1 (REDWOOD ROBOTICS, INC.) 08 December 2015 (2015-12-08) column 3, line 6 to column 4, line 8, column 10, line 23 to column 14, line 49	1-14
<input type="checkbox"/> Further documents are listed in the continuation of Box C. <input checked="" type="checkbox"/> See patent family annex.		
* Special categories of cited documents: "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance "E" earlier application or patent but published on or after the international filing date "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified) "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed "T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention "X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone "Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art "&" document member of the same patent family		
Date of the actual completion of the international search <b>17 January 2022</b>		Date of mailing of the international search report <b>08 February 2022</b>
Name and mailing address of the ISA/JP <b>Japan Patent Office (ISA/JP) 3-4-3 Kasumigaseki, Chiyoda-ku, Tokyo 100-8915 Japan</b>		Authorized officer  Telephone No.

**INTERNATIONAL SEARCH REPORT**  
**Information on patent family members**

International application No. <b>PCT/JP2021/042594</b>
---

Patent document cited in search report	Publication date (day/month/year)	Patent family member(s)	Publication date (day/month/year)
JP 2015-093360 A	18 May 2015	(Family: none)	
JP 6694016 B2	13 May 2020	US 2020/0016776 A1 paragraphs [0014]-[0055] DE 102019117776 A1 CN 110696041 A	
JP 2004-020388 A	22 January 2004	(Family: none)	
JP 2005-156394 A	16 June 2005	(Family: none)	
US 9205560 B1	08 December 2015	(Family: none)	

<p>A. 発明の属する分野の分類（国際特許分類（IPC））                  B25J 17/00(2006.01)i; B25J 17/02(2006.01)i; B25J 19/06(2006.01)i; G01M 13/023(2019.01)i                  FI: G01M13/023; B25J19/06; B25J17/00 G; B25J17/02 D</p>																																						
<p>B. 調査を行った分野</p> <p>調査を行った最小限資料（国際特許分類（IPC））                  B25J13/08; B25J17/00; B25J17/02; B25J19/06; F16H7/02; G01H17/00; G01M13/02; G01M99/00</p> <p>最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの</p> <table border="0"> <tr> <td>日本国実用新案公報</td> <td>1922 - 1996年</td> </tr> <tr> <td>日本国公開実用新案公報</td> <td>1971 - 2022年</td> </tr> <tr> <td>日本国実用新案登録公報</td> <td>1996 - 2022年</td> </tr> <tr> <td>日本国登録実用新案公報</td> <td>1994 - 2022年</td> </tr> </table> <p>国際調査で使用した電子データベース（データベースの名称、調査に使用した用語）</p>			日本国実用新案公報	1922 - 1996年	日本国公開実用新案公報	1971 - 2022年	日本国実用新案登録公報	1996 - 2022年	日本国登録実用新案公報	1994 - 2022年																												
日本国実用新案公報	1922 - 1996年																																					
日本国公開実用新案公報	1971 - 2022年																																					
日本国実用新案登録公報	1996 - 2022年																																					
日本国登録実用新案公報	1994 - 2022年																																					
<p>C. 関連すると認められる文献</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>引用文献の カテゴリー*</th> <th>引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示</th> <th>関連する 請求項の番号</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Y</td> <td>JP 2015-093360 A (キヤノン株式会社) 18.05.2015 (2015 - 05 - 18) 段落[0019], [0035]-[0057], 図1-2, 5-7</td> <td>1-2, 6-10</td> </tr> <tr> <td>A</td> <td>段落[0019], [0035]-[0057], 図1-2, 5-7</td> <td>3-5, 11-14</td> </tr> <tr> <td>Y</td> <td>JP 6694016 B2 (ファナック株式会社) 13.05.2020 (2020 - 05 - 13) 段落[0020]-[0043]</td> <td>1-2, 6-10</td> </tr> <tr> <td>A</td> <td>段落[0020]-[0043]</td> <td>3-5, 11-14</td> </tr> <tr> <td>A</td> <td>JP 2004-020388 A (三菱電機株式会社) 22.01.2004 (2004 - 01 - 22) 段落[0094]-[0107]</td> <td>1-14</td> </tr> <tr> <td>A</td> <td>JP 2005-156394 A (三ツ星ベルト株式会社) 16.06.2005 (2005 - 06 - 16) 段落[0002]</td> <td>1-14</td> </tr> <tr> <td>A</td> <td>US 9205560 B1 (REDWOOD ROBOTICS, INC.) 08.12.2015 (2015 - 12 - 08) 第3欄第6行-第4欄第8行, 第10欄第23行-第14欄第49行</td> <td>1-14</td> </tr> </tbody> </table> <p><input type="checkbox"/> C欄の続きにも文献が列挙されている。 <input checked="" type="checkbox"/> パテントファミリーに関する別紙を参照。</p> <table border="0"> <tr> <td>* 引用文献のカテゴリー</td> <td>“T” 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と抵触するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの</td> </tr> <tr> <td>“A” 特に関連のある文献ではなく、一般的な技術水準を示すもの</td> <td>“X” 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの</td> </tr> <tr> <td>“E” 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの</td> <td>“Y” 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの</td> </tr> <tr> <td>“L” 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献（理由を付す）</td> <td>“&amp;” 同一パテントファミリー文献</td> </tr> <tr> <td>“O” 口頭による開示、使用、展示等に言及する文献</td> <td></td> </tr> <tr> <td>“P” 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願の日の後に公表された文献</td> <td></td> </tr> </table>			引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号	Y	JP 2015-093360 A (キヤノン株式会社) 18.05.2015 (2015 - 05 - 18) 段落[0019], [0035]-[0057], 図1-2, 5-7	1-2, 6-10	A	段落[0019], [0035]-[0057], 図1-2, 5-7	3-5, 11-14	Y	JP 6694016 B2 (ファナック株式会社) 13.05.2020 (2020 - 05 - 13) 段落[0020]-[0043]	1-2, 6-10	A	段落[0020]-[0043]	3-5, 11-14	A	JP 2004-020388 A (三菱電機株式会社) 22.01.2004 (2004 - 01 - 22) 段落[0094]-[0107]	1-14	A	JP 2005-156394 A (三ツ星ベルト株式会社) 16.06.2005 (2005 - 06 - 16) 段落[0002]	1-14	A	US 9205560 B1 (REDWOOD ROBOTICS, INC.) 08.12.2015 (2015 - 12 - 08) 第3欄第6行-第4欄第8行, 第10欄第23行-第14欄第49行	1-14	* 引用文献のカテゴリー	“T” 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と抵触するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの	“A” 特に関連のある文献ではなく、一般的な技術水準を示すもの	“X” 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの	“E” 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの	“Y” 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの	“L” 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献（理由を付す）	“&” 同一パテントファミリー文献	“O” 口頭による開示、使用、展示等に言及する文献		“P” 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願の日の後に公表された文献	
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号																																				
Y	JP 2015-093360 A (キヤノン株式会社) 18.05.2015 (2015 - 05 - 18) 段落[0019], [0035]-[0057], 図1-2, 5-7	1-2, 6-10																																				
A	段落[0019], [0035]-[0057], 図1-2, 5-7	3-5, 11-14																																				
Y	JP 6694016 B2 (ファナック株式会社) 13.05.2020 (2020 - 05 - 13) 段落[0020]-[0043]	1-2, 6-10																																				
A	段落[0020]-[0043]	3-5, 11-14																																				
A	JP 2004-020388 A (三菱電機株式会社) 22.01.2004 (2004 - 01 - 22) 段落[0094]-[0107]	1-14																																				
A	JP 2005-156394 A (三ツ星ベルト株式会社) 16.06.2005 (2005 - 06 - 16) 段落[0002]	1-14																																				
A	US 9205560 B1 (REDWOOD ROBOTICS, INC.) 08.12.2015 (2015 - 12 - 08) 第3欄第6行-第4欄第8行, 第10欄第23行-第14欄第49行	1-14																																				
* 引用文献のカテゴリー	“T” 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と抵触するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの																																					
“A” 特に関連のある文献ではなく、一般的な技術水準を示すもの	“X” 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの																																					
“E” 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの	“Y” 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの																																					
“L” 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献（理由を付す）	“&” 同一パテントファミリー文献																																					
“O” 口頭による開示、使用、展示等に言及する文献																																						
“P” 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願の日の後に公表された文献																																						
<p>国際調査を完了した日</p> <p>17.01.2022</p>	<p>国際調査報告の発送日</p> <p>08.02.2022</p>																																					
<p>名称及びあて先</p> <p>日本国特許庁(ISA/JP) 〒100-8915 日本国 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号</p>	<p>権限のある職員（特許庁審査官）</p> <p>岩永 寛道 2J 6207</p> <p>電話番号 03-3581-1101 内線 3252</p>																																					

国際調査報告  
 パテントファミリーに関する情報

国際出願番号

PCT/JP2021/042594

引用文献	公表日	パテントファミリー文献	公表日
JP 2015-093360 A	18.05.2015	(ファミリーなし)	
JP 6694016 B2	13.05.2020	US 2020/0016776 A1 段落[0014]-[0055] DE 102019117776 A1 CN 110696041 A	
JP 2004-020388 A	22.01.2004	(ファミリーなし)	
JP 2005-156394 A	16.06.2005	(ファミリーなし)	
US 9205560 B1	08.12.2015	(ファミリーなし)	