

【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29年11月24日(2017.11.24)

【公開番号】特開2017-185625(P2017-185625A)

【公開日】平成29年10月12日(2017.10.12)

【年通号数】公開・登録公報2017-039

【出願番号】特願2017-136845(P2017-136845)

【国際特許分類】

B 25 J 9/06 (2006.01)

【F I】

B 25 J 9/06 B

【手続補正書】

【提出日】平成29年9月8日(2017.9.8)

【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】

基台と、

前記基台に、第1回動軸周りに回動可能に設けられた第1アームと、

前記第1アームに、前記第1回動軸の軸方向と異なる軸方向である第2回動軸周りに回動可能に設けられた第2アームと、

前記第2アームに、第3回動軸周りに回動可能に設けられた第3アームと、を備え、

前記第3アームは、前記第2アームに、前記第3回動軸周りに回動可能に設けられた第1リンクと、前記第1リンクに、前記第3回動軸の軸方向と異なる軸方向である第4回動軸周りに回動可能に設けられた第2リンクと、を有し、

前記第2回動軸の軸方向から見て、前記第2アームと前記第2リンクとが重なることが可能であり、

前記第2回動軸の軸方向から見て、前記第2アームと前記第2リンクとが重なっているとき、前記第4回動軸は、前記第2アームよりも前記第1回動軸に近いことを特徴とするロボット。

【請求項2】

前記第2回動軸の軸方向から見て、前記第2アームと前記第2リンクとが重なっているとき、前記第3アームの先端は、前記第2回動軸よりも前記第1アームの先端側に位置することが可能である請求項1に記載のロボット。

【請求項3】

前記第4回動軸の軸方向と、前記第1回動軸の軸方向とは平行である請求項1または請求項2に記載のロボット。

【請求項4】

前記第4回動軸の軸方向と、前記第1回動軸の軸方向とは一致する請求項3に記載のロボット。

【請求項5】

前記第3回動軸の軸方向と、前記第2回動軸の軸方向とは平行である請求項1ないし4のいずれか1項に記載のロボット。

【請求項6】

前記第3アームの長さは、前記第2アームの長さよりも長い請求項1ないし5のいずれ

か 1 項に記載のロボット。

【請求項 7】

前記第3アームは、前記第2リンクに、前記第4回動軸の軸方向と異なる軸方向である第5回動軸周りに回動可能に設けられた第3リンクと、前記第3リンクに、前記第5回動軸の軸方向と異なる軸方向である第6回動軸周りに回動可能に設けられた第4リンクと、を有する請求項1ないし6のいずれか1項に記載のロボット。

【請求項 8】

前記第2回動軸の軸方向から見て、前記第2アームと前記第2リンクとが重なった状態で作業することが可能である請求項1ないし7のいずれか1項に記載のロボット。