

【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 2 5 J 9/06 (2006.01)**

【F I】

B 2 5 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。