

【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3年11月4日(2021.11.4)

【公開番号】特開2020-69564(P2020-69564A)

【公開日】令和2年5月7日(2020.5.7)

【年通号数】公開・登録公報2020-018

【出願番号】特願2018-204520(P2018-204520)

【国際特許分類】

B 25 J 9/22 (2006.01)

【F I】

B 25 J 9/22 A

【手続補正書】

【提出日】令和3年9月21日(2021.9.21)

【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】

先端第1軸回りに回動し、前記先端第1軸と交差する先端第2軸回りに回動するロボット先端部を有する垂直多関節ロボットを制御するロボット制御部と、

前記ロボット制御部により前記ロボット先端部を前記先端第1軸回りに回動させる第1操作部と、前記ロボット制御部により前記ロボット先端部を前記先端第2軸回りに回動させる第2操作部と、を含む画面を表示部に表示する表示制御部と、を備え、

前記画面では、前記第1操作部による操作と前記第2操作部による操作とを有効にする第1制御モードと、前記第1操作部による操作を有効にし、前記第2操作部による操作を無効にする第2制御モードとを切り替え可能であり、

前記垂直多関節ロボットの制御を教示する際、前記垂直多関節ロボットが作業を行う作業面に対して、前記第1制御モードで前記先端第1軸が垂直となる姿勢に前記ロボット先端部を制御した後、前記第2制御モードに切り替え可能であることを特徴とする制御装置。

【請求項2】

前記第2制御モードでは、前記第2操作部の表示態様が、前記第1制御モードにおける前記第2操作部の表示態様と異なっている請求項1に記載の制御装置。

【請求項3】

前記第2制御モードでは、前記第2操作部を非表示とすることにより、前記第2操作部による操作を無効とする請求項1に記載の制御装置。

【請求項4】

前記画面は、前記第1制御モードと前記第2制御モードとを切り替える第3操作部を含む請求項1ないし3のいずれか1項に記載の制御装置。

【請求項5】

前記第3操作部が操作された場合、前記ロボット制御部により前記作業面に対して前記先端第1軸が垂直となる姿勢に前記ロボット先端部を移動する請求項4に記載の制御装置。

【請求項6】

前記画面は、前記ロボット制御部により前記作業面に対して前記先端第1軸が垂直となる姿勢に前記ロボット先端部を移動するための第4操作部を含む請求項4または5に記載

の制御装置。

【請求項 7】

請求項 1ないし 6のいずれか 1 項に記載の制御装置と、  
前記垂直多関節ロボットと、を備えることを特徴とするロボットシステム。