

【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 2 5 J 9/22 (2006.01)**

【F I】

B 2 5 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。