

【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2年6月25日(2020.6.25)

【公開番号】特開2018-39098(P2018-39098A)

【公開日】平成30年3月15日(2018.3.15)

【年通号数】公開・登録公報2018-010

【出願番号】特願2017-107557(P2017-107557)

【国際特許分類】

B 25 J 9/06 (2006.01)

【F I】

B 25 J 9/06 D

【手続補正書】

【提出日】令和2年5月11日(2020.5.11)

【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】

アーム本体およびモーターを有し回動軸周りに回動可能なアームと、
前記アームに設けられ、前記モーターを駆動する駆動回路を有するアンプ部と、を備え、

前記アーム本体には、前記回動軸と直交する方向に開口する第1の開口部が設けられ、
前記アンプ部の少なくとも一部は、前記第1の開口部に位置し、

前記アンプ部の少なくとも一部は、前記回動軸の軸方向から見て、前記アーム本体の外部に位置し、

前記アンプ部は、前記モーターに着脱可能に設けられている、
ロボット。

【請求項2】

前記アンプ部は、前記アンプ部を一方向に移動させることで前記モーターから取り外される、

請求項1に記載のロボット。

【請求項3】

前記アンプ部は、固定部材により前記モーターに設けられ、

前記アーム本体は、前記固定部材の軸線に沿って前記回動軸と直交する方向に開口する第2の開口部を有する、

請求項1または2の何れか一項に記載のロボット。

【請求項4】

前記アームは、前記回動軸の軸方向から見て、前記モーターおよび前記アンプ部を覆うアームカバーを有する、

請求項1～3の何れか一項に記載のロボット。

【請求項5】

前記アームカバーと、前記アーム本体との間には、隙間が設けられている、
請求項4に記載のロボット。