

【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 2 5 J 9/06 (2006.01)

【F I】

B 2 5 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転軸周りに回転可能なアームと、
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ブ部と、を備え

、
前記アーム本体には、前記回転軸と直交する方向に開口する第 1 の開口部が設けられ、
前記アンブ部の少なくとも一部は、前記第 1 の開口部に位置し、
前記アンブ部の少なくとも一部は、前記回転軸の軸方向から見て、前記アーム本体の外
部に位置し、

前記アンブ部は、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】

前記アンブ部は、前記アンブ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】

前記アンブ部は、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転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、前記回転軸の軸方向から見て、前記モーターおよび前記アンブ部を覆う
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。