

【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20年2月28日 (2008.2.28)

【公開番号】特開2006-218548(P2006-218548A)

【公開日】平成18年8月24日 (2006.8.24)

【年通号数】公開・登録公報2006-033

【出願番号】特願2005-31595(P2005-31595)

【国際特許分類】

B 2 5 J 19/06 (2006.01)

B 2 5 J 9/22 (2006.01)

G 0 5 B 19/18 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 19/06

B 2 5 J 9/22 A

G 0 5 B 19/18 X

【手続補正書】

【提出日】平成20年1月16日 (2008.1.16)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 1 0

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 1 0】

請求項 6 は、ハンド部を動作データに基づいて所定動作させる産業ロボットの主制御手段と、上記動作データを設定入力する可搬形設定手段との間で各種データを送受信して所望の動作データを設定する際に、主制御手段に対して作業範囲に応じた長さの電気ケーブルを介して接続され、非常停止釦が設けられた非常停止手段から出力される距離信号に基づいて可搬形設定手段との距離が非常停止釦の操作可能距離内の場合には可搬形設定ユニットによる各種データ設定を可能化する一方、該距離が非常停止釦の操作不能距離以上の場合には可搬形設定ユニットによる各種データ設定を不可能化することを特徴とする。