【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23年6月30日(2011.6.30)

【公開番号】特開2009-119589(P2009-119589A)
【公開日】平成21年6月4日(2009.6.4)
【年通号数】公開・登録公報2009-022
【出願番号】特願2007-299306(P2007-299306)
【国際特許分類】
Ｂ２５Ｊ　9/22　(2006.01)
Ｇ０５Ｂ　19/42　(2006.01)
Ｇ０５Ｂ　19/4069　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｂ２５Ｊ　9/22　Ｚ
Ｇ０５Ｂ　19/42　Ｊ
Ｇ０５Ｂ　19/4069

【手続補正書】
【提出日】平成23年5月16日(2011.5.16)
【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】
オペレータからの入力を受け付ける入力装置と、前記入力装置からの入力に応じて多関節ロボットの動作をシミュレートする処理装置と、前記処理装置による処理結果を３次元グラフィックによって表示する表示装置とを備えるロボットシミュレータにおいて、
前記処理装置は、前記多関節ロボットの動作を前記表示装置上においてティーチングするオフラインティーチング手段と、
前記多関節ロボットの作業対象となるワークを支持または固定する治具を設計する３次元ＣＡＤ手段とを備えたことを特徴とするロボットシミュレータ。
【請求項２】
前記オフラインティーチング手段は、前記多関節ロボットと前記多関節ロボットの先端に取り付けられたツールと前記ワークの３次元グラフィックを前記表示装置上に表示することを特徴とする請求項１に記載のロボットシミュレータ。
【請求項３】
前記オフラインティーチング手段は、前記オペレータによって作成されたティーチングデータから前記ツールの動作軌跡の３次元データを作成し、前記３次元ＣＡＤ手段によって読み込み可能な形式で出力することを特徴とする請求項２に記載のロボットシミュレータ。
【請求項４】
前記３次元ＣＡＤ手段は、前記ツールの動作軌跡の３次元データを読み込み、前記表示装置上に表示することを特徴とする請求項３に記載のロボットシミュレータ。
【請求項５】
前記３次元ＣＡＤ手段は、前記表示装置上に表示された前記ツールの動作軌跡の３次元データのうち一部または全部について表示・非表示を切り替えることを特徴とする請求項３または４に記載のロボットシミュレータ。
【請求項６】

前記３次元ＣＡＤ手段は、前記オペレータによって設計された前記治具の３次元ＣＡＤデータを前記オフラインティーチング手段によって読み込み可能な形式で出力することを特徴とする請求項１乃至５のいずれか１項に記載のロボットシミュレータ。