

【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 1 年 5 月 16 日 (2019.5.16)

【公開番号】特開 2018-1332 (P2018-1332A)  
【公開日】平成 30 年 1 月 11 日 (2018.1.11)  
【年通号数】公開・登録公報 2018-001  
【出願番号】特願 2016-130876 (P2016-130876)  
【国際特許分類】

**B 2 5 J 13/08 (2006.01)**

【F I】

B 2 5 J 13/08 A

【手続補正書】

【提出日】平成 31 年 4 月 3 日 (2019.4.3)

【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】

アームを備え、

前記アームは、

前記アームに装着されたツールの所定部位を撮像部によって前記所定部位を撮像可能な第 1 状態から移動させた第 2 状態で、前記所定部位を通り前記撮像部の光軸に平行な回転軸を中心に前記ツールを回転させ、前記ツールの姿勢を保ったまま前記第 1 状態における位置と同じ位置である第 3 状態に移動させ、

前記第 1 状態及び前記第 3 状態において前記撮像部により撮像された画像に基づいて設定された前記所定部位の前記アームに対するオフセットを用いて制御される、

ロボット。

【請求項 2】

前記アームは、

前記第 1 状態で障害物がある場合に、前記ツールを第 1 状態から、当該障害物がない第 2 状態へ移動させる、

請求項 1 に記載のロボット。

【請求項 3】

請求項 1 又は 2 に記載のロボットを制御する、

制御装置。

【請求項 4】

請求項 1 又は 2 に記載のロボットと、

請求項 3 に記載の制御装置と、

を備えるロボットシステム。