

【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 25 J 13/08 (2006.01)

【F I】

B 25 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。