

【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26年5月1日(2014.5.1)

【公開番号】特開2012-192499(P2012-192499A)

【公開日】平成24年10月11日(2012.10.11)

【年通号数】公開・登録公報2012-041

【出願番号】特願2011-58994(P2011-58994)

【国際特許分類】

B 2 5 J 11/00 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 11/00 D

【手続補正書】

【提出日】平成26年3月17日(2014.3.17)

【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】請求項 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 1】

鉛直方向と略平行な回転軸を有する出力部材と、
 前記出力部材を前記回転軸と交差する方向に移動させる第 1 アクチュエータ及び第 2 アクチュエータと、
 前記出力部材を概ね鉛直方向に移動させる第 3 アクチュエータと、
 前記出力部材を前記回転軸回りに回転させる第 4 アクチュエータと、
 前記出力部材と、前記第 1、第 2、第 3 アクチュエータとの間にそれぞれ設けられた複数のリンク機構と、を備え、
 前記第 1、第 2、第 3 アクチュエータ及び前記複数のリンク機構により、前記出力部材を鉛直方向に対して傾斜させることなく、鉛直方向及び水平方向に移動可能であり、且つ、前記第 4 アクチュエータにより前記出力部材を前記回転軸回りに回転可能で、
 前記第 1、第 2、第 3、第 4 アクチュエータを、水平方向に関し前記出力部材の移動領域に対して外れた位置に配置した、
 ことを特徴とするパラレルリンクロボット。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 6】

本発明は、鉛直方向と略平行な回転軸を有する出力部材と、前記出力部材を前記回転軸と交差する方向に移動させる第 1 アクチュエータ及び第 2 アクチュエータと、前記出力部材を概ね鉛直方向に移動させる第 3 アクチュエータと、前記出力部材を前記回転軸回りに回転させる第 4 アクチュエータと、前記出力部材と、前記第 1、第 2、第 3 アクチュエータとの間にそれぞれ設けられた複数のリンク機構と、を備え、前記第 1、第 2、第 3 アクチュエータ及び前記複数のリンク機構により、前記出力部材を鉛直方向に対して傾斜させることなく、鉛直方向及び水平方向に移動可能であり、且つ、前記第 4 アクチュエータにより前記出力部材を前記回転軸回りに回転可能で、前記第 1、第 2、第 3、第 4 アクチュエータを、水平方向に関し前記出力部材の移動領域に対して外れた位置に配置した、ことを特徴とするパラレルリンクロボットにある。