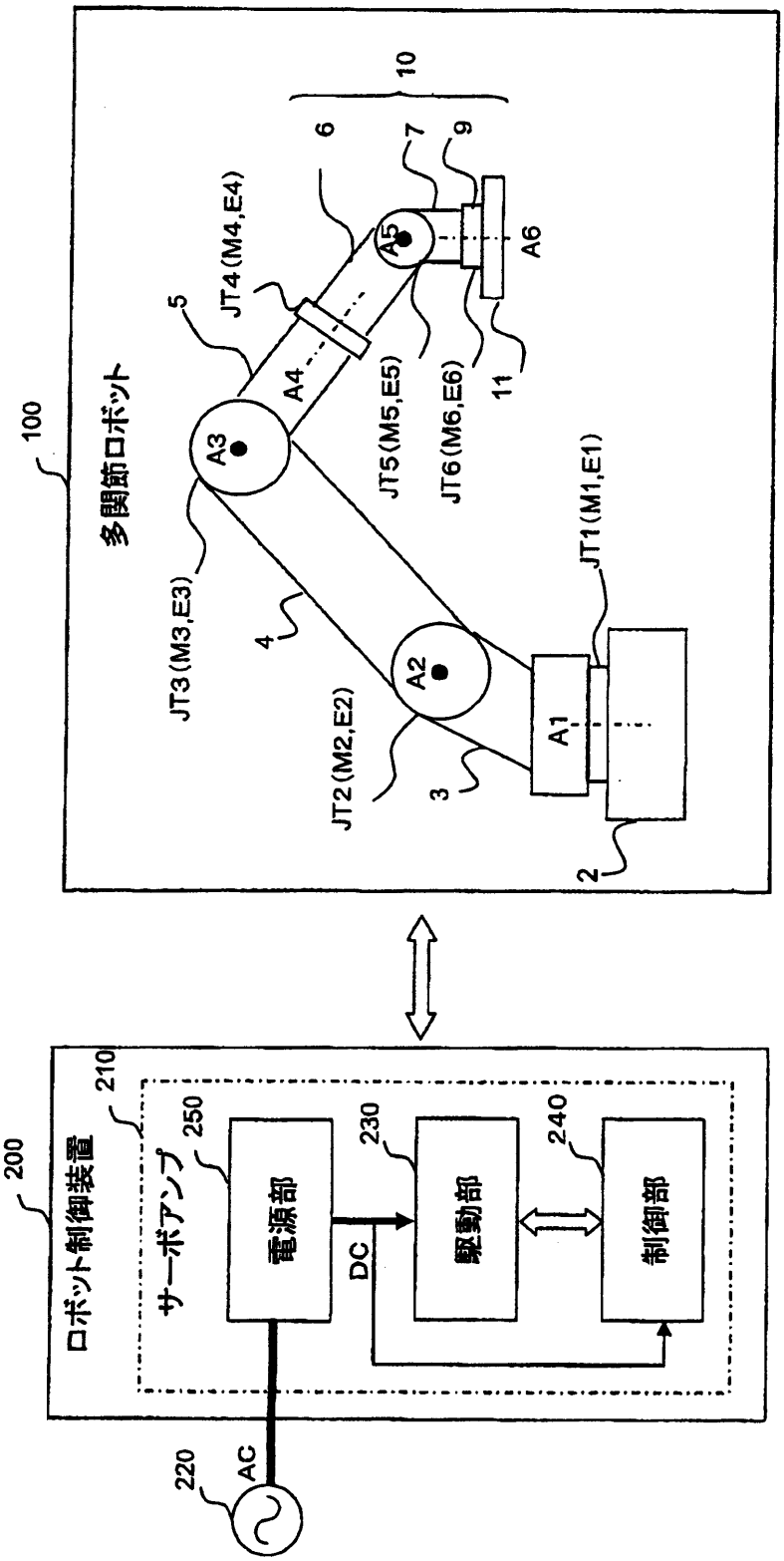
【公報種別】特許法第１７条の２の規定による補正の掲載
【部門区分】第２部門第３区分
【発行日】平成26年3月13日(2014.3.13)

【公開番号】特開2012-125844(P2012-125844A)
【公開日】平成24年7月5日(2012.7.5)
【年通号数】公開・登録公報2012-026
【出願番号】特願2010-276687(P2010-276687)
【国際特許分類】
*Ｂ２５Ｊ　13/08　(2006.01)*
*Ｈ０２Ｐ　29/00　(2006.01)*
*Ｈ０２Ｐ　29/02　(2006.01)*
【ＦＩ】
Ｂ２５Ｊ　13/08　Ｚ
Ｈ０２Ｐ　5/00　Ｆ
Ｈ０２Ｐ　5/00　Ｖ

【手続補正書】
【提出日】平成26年1月28日(2014.1.28)
【手続補正１】
【補正対象書類名】図面
【補正対象項目名】図１
【補正方法】変更
【補正の内容】

【図１】


100
多関節ロボット
10
6
7
9
5
JT4(M4,E4)
A5
A6
A4
A3
JT5(M5,E5)
JT6(M6,E6)
11
JT3(M3,E3)
4
JT1(M1,E1)
A2
A1
JT2(M2,E2)
3
2
200
ロボット制御装置
210
サーボアンプ
250
電源部
230
駆動部
240
制御部
DC
220
AC