

【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30年1月11日(2018.1.11)

【公開番号】特開2016-101652(P2016-101652A)

【公開日】平成28年6月2日(2016.6.2)

【年通号数】公開・登録公報2016-034

【出願番号】特願2014-242673(P2014-242673)

【国際特許分類】

**B 2 5 J 18/02 (2006.01)**

**F 1 6 G 13/20 (2006.01)**

**F 1 6 H 19/02 (2006.01)**

【F I】

B 2 5 J 18/02

F 1 6 G 13/20

F 1 6 H 19/02 B

F 1 6 H 19/02 D

【手続補正書】

【提出日】平成29年11月24日(2017.11.24)

【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】

直動伸縮関節を有するロボットアーム機構において、  
前記直動伸縮関節はアーム部と前記アーム部を支持する射出部とを有し、  
前記アーム部は、第 1 連結コマ列と第 2 連結コマ列とを有し、  
前記第 1 連結コマ列は、複数の第 1 連結コマから構成され、前記第 2 連結コマ列は、略平板形状を有する複数の第 2 連結コマから構成され、  
前記第 2 連結コマ列は前記第 1 連結コマ列に対し接合された状態で前記第 1 連結コマ列とともに前記射出部から前方に向かって送り出され、

前記射出部の後方において、前記第 1 連結コマ列と前記第 2 連結コマ列との間には、前記第 1 連結コマ列と前記第 2 連結コマ列とを離間させるとともに前記第 2 連結コマ列を前記射出部に誘導するための可撓性を有するガイドレールが介在される、ロボットアーム機構。

【請求項 2】

前記ガイドレールは前記第 1 連結コマ列側への屈曲角が制限される、請求項 1 記載のロボットアーム機構。

【請求項 3】

前記ガイドレールは前記第 2 連結コマ列側への屈曲が不可である、請求項 2 記載のロボットアーム機構。

【請求項 4】

前記ガイドレールは列状に連結された複数のレールコマから構成され、前記レールコマには、ホイールが設けられる、請求項 1 記載のロボットアーム機構。

【請求項 5】

前記ホイール表面は弾性体で覆われている、請求項 4 記載のロボットアーム機構。

【請求項 6】

前記レールコマの長さは、前記第 2 連結コマよりも短い、請求項 4 記載のロボットアーム機構。

【請求項 7】

前記第 1 連結コマは、断面コ字形状、断面口字形状又は断面円弧形状を有することを特徴とする請求項 1 記載のロボットアーム機構。