

【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8月30日(2018.8.30)

【公開番号】特開2017-30068(P2017-30068A)
【公開日】平成29年2月9日(2017.2.9)
【年通号数】公開・登録公報2017-006
【出願番号】特願2015-150428(P2015-150428)
【国際特許分類】

B 2 5 J 13/08 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 13/08 Z

【手続補正書】

【提出日】平成30年7月23日(2018.7.23)

【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】

マニピュレーターと、
前記マニピュレーターに作用する力を検出する力検出器と、
を備えるロボットを制御するロボット制御装置において、
前記マニピュレーターの動作を制御する制御部は、前記マニピュレーターを動作させる
コマンドを実行するとき、前記力検出器の出力に基づいて前記マニピュレーターの動作を
制御するか、前記力検出器の出力に基づかずに前記マニピュレーターの動作を制御するか
を前記コマンドのパラメータに応じて切り換える、
ロボット制御装置。

【請求項2】

前記制御部は、前記コマンドを実行し、前記力検出器の出力に基づいて前記マニピュ
レーターの動作を制御するとき、前記力検出器をリセットするとともに、前記力検出器のリ
セットから所定時間経過後に、前記力検出器の出力に基づく前記マニピュレーターの動作
制御を開始する、
請求項1に記載のロボット制御装置。

【請求項3】

前記制御部は、前記コマンドを実行し、前記力検出器の出力に基づいて前記マニピュ
レーターの動作を制御するとき、前記力検出器の出力に基づく前記マニピュレーターの動作
制御を前記パラメータに応じて終了する、
請求項1に記載のロボット制御装置。

【請求項4】

マニピュレーターと、
前記マニピュレーターに作用する力を検出する力検出器と、
を備えるロボットを制御するロボット制御装置において、
前記力検出器の出力に基づいて前記マニピュレーターの動作を制御するモードにおいて
実行可能なコマンドと実行不能なコマンドとが予め決められている制御部を備える、
ロボット制御装置。

【請求項5】

前記制御部は、前記力検出器の出力に基づいて前記マニピュレーターの動作を制御する

とき、インピーダンス制御を実行する、
請求項 4 に記載のロボット制御装置。

【請求項 6】

マニピュレーターと、
前記マニピュレーターに作用する力を検出する力検出器と、
を備えるロボットを制御するロボット制御装置において、
引数のオブジェクトが階層化されたコマンドを実行することにより、前記マニピュレーターの動作を制御する制御部を備える、
ロボット制御装置。

【請求項 7】

マニピュレーターと、
前記マニピュレーターに作用する力を検出する力検出器と、
を備えるロボットを制御するロボット制御装置において、
基準座標系に対して定義された任意の座標系を引数とするコマンドを実行することにより、前記マニピュレーターの動作を制御する制御部を備える、
ロボット制御装置。

【請求項 8】

マニピュレーターと、
前記マニピュレーターに作用する力を検出する力検出器と、
を備えるロボットであって、
前記マニピュレーターを動作させるコマンドが実行されるとき、前記力検出器の出力に基づいて前記マニピュレーターの動作を制御するか、前記力検出器の出力に基づかずに前記マニピュレーターの動作を制御するかが前記コマンドのパラメータに応じて切り換えられる、
ロボット。

【請求項 9】

マニピュレーターと、前記マニピュレーターに作用する力を検出する力検出器と、を備えるロボットと、
前記マニピュレーターの動作を制御する制御部であって前記マニピュレーターを動作させるコマンドを実行するとき、前記力検出器の出力に基づいて前記マニピュレーターの動作を制御するか、前記力検出器の出力に基づかずに前記マニピュレーターの動作を制御するかを前記コマンドのパラメータに応じて切り換える制御部を備えるロボット制御装置と、
を備えるロボットシステム。