

【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20年11月27日(2008.11.27)

【公開番号】特開2007-125647(P2007-125647A)

【公開日】平成19年5月24日(2007.5.24)

【年通号数】公開・登録公報2007-019

【出願番号】特願2005-320430(P2005-320430)

【国際特許分類】

B 2 5 J 17/02 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 17/02 C

【手続補正書】

【提出日】平成20年10月10日(2008.10.10)

【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】

アームの筐体に設置されたモータと、
前記モータに接続されて回転し、先端に設けられた小歯車を回転させるロッドと、
前記小歯車と噛み合って回転し、前記アームの筐体の先端に設けられた手首部を駆動する大歯車と、
からなる産業用ロボットのアーム構造において、
前記大歯車は、同一の歯形状と同一の回転中心軸とを有する第1の大歯車と第2の大歯車とが重ね合わされて締結された構成であるとともに、
前記第1の大歯車と前記第2の大歯車のフランジ面には、前記回転中心軸から略同一径上において、中心位置が相対的にオフセットした互いに異なる径の貫通穴が設けられていることを特徴とした産業用ロボットのアーム構造。

【請求項2】

アームの筐体に設置された複数のモータと、
前記複数のモータの各々に接続されて回転し、先端に設けられた小歯車を各々回転させる複数のロッドと、
同一回転中心軸に配置され、前記小歯車の各々と噛み合って回転し、前記アームの筐体の先端に設けられた手首部を駆動する複数の大歯車と、
からなる産業用ロボットのアーム構造において、
前記複数の大歯車の各々は、同一の歯形状と同一の回転中心軸とを有する第1の大歯車と第2の大歯車とが重ね合わされて締結された構成であるとともに、
前記第1の大歯車と前記第2の大歯車のフランジ面には、前記回転中心軸から略同一径上において、中心位置が相対的にオフセットした異なる径の貫通穴が設けられ、
前記複数の大歯車のうち、隣合う前記大歯車のうち少なくとも一方のフランジ面には、前記異なる径の貫通穴が設けられている前記回転中心軸からの略同一径上に、更なる別の貫通穴が配置されていることを特徴とした産業用ロボットのアーム構造。

【請求項3】

前記大歯車のフランジ面には、前記大歯車の回転中心軸に貫通穴が設けられていることを特徴とする請求項1または2記載の産業用ロボットのアーム構造。

【請求項4】

請求項1乃至3のいずれかに記載のアーム構造を備えたことを特徴とする産業用ロボット

ト。