

【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】令和 4 年 9 月 1 日(2022.9.1)

【公開番号】特開 2021-58948(P2021-58948A)

【公開日】令和 3 年 4 月 15 日(2021.4.15)

【年通号数】公開・登録公報 2021-018

【出願番号】特願 2019-183317(P2019-183317)

【国際特許分類】

B 2 4 B 9/14(2006.01)

B 2 4 B 41/06(2012.01)

B 2 5 J 5/00(2006.01)

【F I】

B 2 4 B 9/14 A

B 2 4 B 41/06 A

B 2 5 J 5/00 A

10

【手続補正書】

【提出日】令和 4 年 8 月 24 日(2022.8.24)

【手続補正 1】

20

【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】

眼鏡レンズの周縁を加工する眼鏡レンズ周縁加工システムであって、

前記眼鏡レンズを加工するための複数の工程のうち、互いに異なる工程を実行すると共に、互いに異なる筐体を有する複数の眼鏡製作用装置と、

複数の関節部を有するアーム部、および、前記アーム部に設けられて対象物の保持および保持解除を行う保持部を備え、前記関節部を介して前記アーム部を回転させることで、前記保持部に保持された前記対象物を移動させるロボットアームと、

30

制御部と、

を備え、

前記制御部は、

前記複数の眼鏡製作用装置の各々について、眼鏡レンズの設置および取り出しが行われる位置である設置位置を記憶装置に記憶させる処理を実行する位置記憶モードと、

記憶された前記設置位置に基づいて前記ロボットアームの駆動を制御することで、前記複数の眼鏡製作用装置のうち 1 つの前記眼鏡製作用装置の前記設置位置から、他の前記眼鏡製作用装置の前記設置位置に眼鏡レンズを移動させる処理を実行する移動モードと、

40

を実行することを特徴とする眼鏡レンズ周縁加工システム。

【請求項 2】

請求項 1 に記載の眼鏡レンズ周縁加工システムであって、

前記制御部は、

前記位置記憶モードにおいて、前記複数の眼鏡製作用装置による前記複数の工程が行われる前の眼鏡レンズの待機位置をさらに前記記憶装置に記憶させると共に、

記憶された前記待機位置および前記設置位置に基づいて前記ロボットアームの駆動を制御することで、前記待機位置から、前記複数の眼鏡製作用装置のうち最初に眼鏡レンズに対する工程を実行する前記眼鏡製作用装置の前記設置位置に眼鏡レンズを移動させることを特徴とする眼鏡レンズ周縁加工システム。

50

【請求項 3】

請求項 1 または 2 に記載の眼鏡レンズ周縁加工システムであって、
前記制御部は、

前記位置記憶モードにおいて、前記複数の眼鏡製作用装置による前記複数の工程が完了した後に眼鏡レンズを移動させる完了位置をさらに前記記憶装置に記憶させると共に、

記憶された前記設置位置および前記完了位置に基づいて前記ロボットアームの駆動を制御することで、前記複数の眼鏡製作用装置のうち最後に眼鏡レンズに対する工程を実行した前記眼鏡製作用装置の前記設置位置から、前記完了位置に眼鏡レンズを移動させることを特徴とする眼鏡レンズ周縁加工システム。

【請求項 4】

請求項 1 から 3 のいずれかに記載の眼鏡レンズ周縁加工システムであって、
前記制御部は、

前記位置記憶モードにおいて、前記設置位置に加えて、前記ロボットアームによって移動される眼鏡レンズの移動経路上の通過位置をさらに前記記憶装置に記憶させると共に、

記憶された前記設置位置および前記通過位置に基づいて前記ロボットアームの駆動を制御することで、前記通過位置を通過させて眼鏡レンズを移動させることを特徴とする眼鏡レンズ周縁加工システム。

【請求項 5】

眼鏡レンズの周縁を加工する眼鏡レンズ周縁加工システムにおいて実行される眼鏡レンズ周縁加工プログラムであって、

前記眼鏡レンズ周縁加工システムは、

前記眼鏡レンズを加工するための複数の工程のうち、互いに異なる工程を実行すると共に、互いに異なる筐体を有する複数の眼鏡製作用装置と、

複数の関節部を有するアーム部、および、前記アーム部に設けられて対象物の保持および保持解除を行う保持部を備え、前記関節部を介して前記アーム部を回転させることで、前記保持部に保持された前記対象物を移動させるロボットアームと、

制御部と、

を備え、

前記眼鏡レンズ周縁加工プログラムが前記眼鏡レンズ周縁加工システムの前記制御部によって実行されることで、

前記複数の眼鏡製作用装置の各々について、眼鏡レンズの設置および取り出しが行われる位置である設置位置を記憶装置に記憶させる処理を実行する位置記憶モードと、

記憶された前記設置位置に基づいて前記ロボットアームの駆動を制御することで、前記複数の眼鏡製作用装置のうち 1 つの前記眼鏡製作用装置の前記設置位置から、他の前記眼鏡製作用装置の前記設置位置に眼鏡レンズを移動させる処理を実行する移動モードと、

を前記眼鏡レンズ周縁加工システムに実行させることを特徴とする眼鏡レンズ周縁加工プログラム。

10

20

30

40

50