

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2024年10月3日(03.10.2024)



(10) 国際公開番号

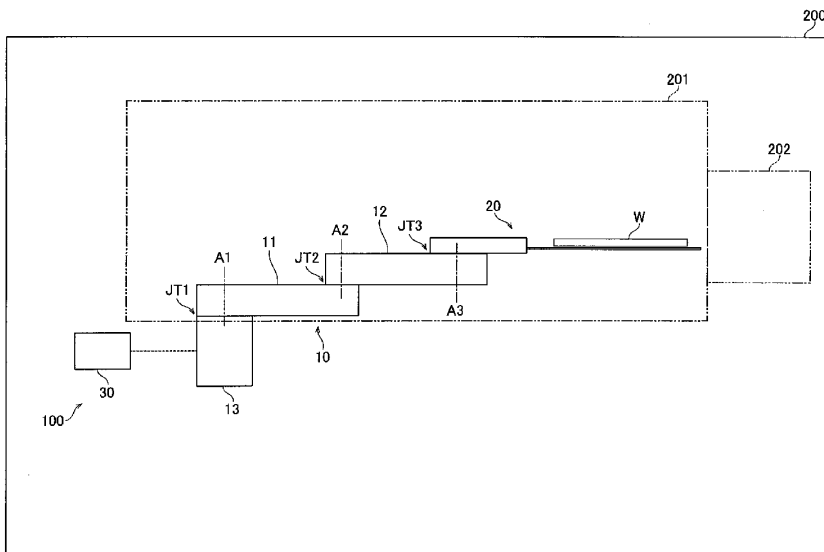
WO 2024/204659 A1

- (51) 国際特許分類:
B25J 9/10 (2006.01) *H01L 21/677* (2006.01)
H01L 21/027 (2006.01) *H01L 21/68* (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2024/012918
- (22) 国際出願日: 2024年3月28日(28.03.2024)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願 2023-052260 2023年3月28日(28.03.2023) JP
- (71) 出願人: 川崎重工業株式会社 (KAWASAKI JUKOGYO KABUSHIKI)
- (72) 発明者: 芝田 武士(SHIBATA Takeshi).
- (74) 代理人: 宮園 博一(MIYAZONO Hirokazu);
〒5300005 大阪府大阪市北区中之島2丁目2番2号 大阪中之島ビル Osaka (JP).
- (81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CV, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IQ, IR, IS, IT, JM, JO, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, MG, MK, MN, MU, MW, MX, MY, MZ,

(54) Title: ROBOT AND ROBOT CONTROL METHOD

(54) 発明の名称: ロボットおよびロボットの制御方法

[図1]



(57) Abstract: This robot (100) is provided with a robot arm (10), a drive mechanism for driving the robot arm (10), and a control unit (30). The drive mechanism includes an inclined gear having teeth parts extending along a direction inclined with respect to the rotary axis direction of rotation when viewed from a radial direction of the rotation. The control unit (30) is provided with a control unit (30) that corrects, on the basis of the temperature of the robot arm (10), the effect of axial displacement of the inclined gear in the rotary axis direction caused by thermal expansion in at least one of the

[続葉有]

NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT,
QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL,
ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG,
US, UZ, VC, VN, WS, ZA, ZM, ZW.

(84) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, CV, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SC, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, ME, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

— 国際調査報告 (条約第21条(3))

robot arm (10) and the drive mechanism.

(57) 要約: ロボット (100) は、ロボットアーム (10) と、ロボットアーム (10) を駆動する駆動機構と、制御部 (30) とを備える。駆動機構は、回転の径方向から見て、回転の回転軸方向に対して傾いた方向に沿って延びる歯部を有する傾斜ギアを含む。制御部 (30) は、ロボットアーム (10) の温度に基づいて、ロボットアーム (10) と駆動機構との少なくとも一方における熱膨張による、傾斜ギアの回転軸方向における軸方向ずれに起因する影響を補正する制御部 (30) と、を備える。