

(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
2015 年 9 月 17 日(17.09.2015)



(10) 国際公開番号

WO 2015/137171 A1

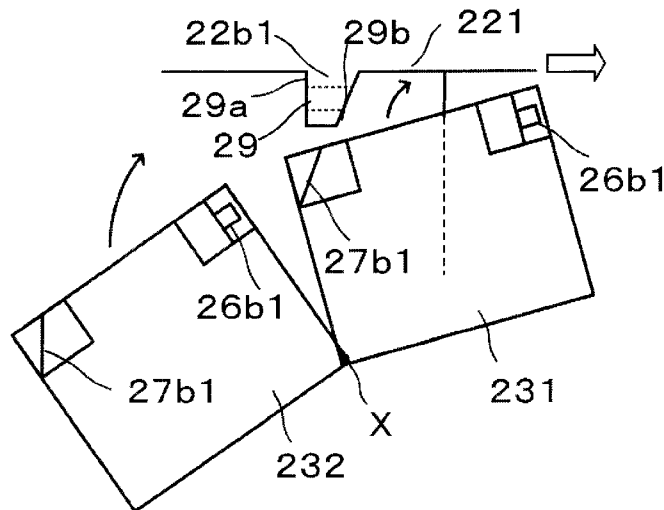
- (51) 国際特許分類:
B25J 18/02 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2015/056006
- (22) 国際出願日: 2015 年 2 月 28 日(28.02.2015)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願 2014-051982 2014 年 3 月 14 日(14.03.2014) JP
- (71) 出願人: ライフロボティクス株式会社(LIFE ROBOTICS INC.) [JP/JP]; 〒3050031 茨城県つくば市吾妻 3 丁目 1 8 番地 4 Ibaraki (JP).
- (72) 発明者: 尹 祐根(YOON Woo-Keun); 〒3050031 茨城県つくば市吾妻 3 丁目 1 8 番地 4 ライフロボティクス株式会社内 Ibaraki (JP).
- (74) 代理人: 竹村 康広(TAKEMURA Yasuhiro); 〒1100005 東京都東京都台東区上野 3 丁目 2 番 2 号 アイオス秋葉原 3 階 Tokyo (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, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JP, KE, KG, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, 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, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, 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,

[続葉有]

(54) Title: EXTENSIBLE ARM MECHANISM AND ROBOT ARM

(54) 発明の名称: 伸縮アーム機構及びロボットアーム

図 8A



(57) Abstract: An extensible arm mechanism according to the present embodiment has a first structure group (20) formed by linking a plurality of first structures (22) together and a second structure group (21) formed by linking a plurality of second structures (23) together. Each of the first structures (22) has a lock section (22b1, 22b2) for securing the second structures (23). When the first structure group (20) and the second structure group (21) are extended, the lock sections (22b1, 22b2) secure the second structures (23) to the first structures (22).

(57) 要約: 本実施形態に係る伸縮アーム機構は、複数の第 1 構造体 (22) が連結してなる第 1 構造体群 (20) と、複数の第 2 構造体 (23) が連結してなる第 2 構造体群 (21) とを有する。第 1 構造体 (22) 各々は、第 2 構造体 (23) を固定するロック部 (22b1、22b2) を有する。第 1 構造体群 (20) と第 2 構造体群 (21) とを伸張させるとき、ロック部 (22b1、22b2) は、第 2 構造体 (23) を第 1 構造体 (22) に固定する。



WO 2015/137171 A1



MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, 添付公開書類:
TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, — 国際調査報告 (条約第 21 条(3))
KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).