

【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 2 年 8 月 20 日 (2020.8.20)

【公開番号】特開 2019-171569 (P2019-171569A)

【公開日】令和 1 年 10 月 10 日 (2019.10.10)

【年通号数】公開・登録公報 2019-041

【出願番号】特願 2019-133136 (P2019-133136)

【国際特許分類】

**B 2 5 J 19/02 (2006.01)**

【F I】

B 2 5 J 19/02

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 6 月 22 日 (2020.6.22)

【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】

受圧面である第 1 面および前記第 1 面の反対側の第 2 面が規定される弾性層と、前記弾性層に配置され、前記弾性層の変形に伴って変位するマーカーと、を含む受圧部と、

前記弾性層の前記第 2 面側に位置づけられ、前記マーカーの変位に基づいて前記弾性層に加わる外力を検出する検出部と、を備え、

前記マーカーは、前記第 1 面から突出する塊部を有することを特徴とするマニピュレーター。

【請求項 2】

前記マーカーは、線状をなす線状部を有し、

前記塊部は、前記線状部に配置され、前記線状部よりも幅が広い請求項 1 に記載のマニピュレーター。

【請求項 3】

前記塊部は、前記線状部よりもヤング率が高い請求項 2 に記載のマニピュレーター。

【請求項 4】

受圧面である第 1 面および前記第 1 面の反対側の第 2 面が規定される弾性層と、前記弾性層に配置され、前記弾性層の変形に伴って変位するマーカーと、を含む受圧部と、

前記弾性層の前記第 2 面側に位置づけられ、前記マーカーの変位に基づいて前記弾性層に加わる外力を検出する検出部と、を備え、

前記マーカーは、前記第 1 面から突出する塊部を有することを特徴とするロボット。