

【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 25 J 19/02 (2006.01)

【F I】

B 25 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。