

【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7部門第4区分

【発行日】平成31年4月4日(2019.4.4)

【公開番号】特開2017-175697(P2017-175697A)

【公開日】平成29年9月28日(2017.9.28)

【年通号数】公開・登録公報2017-037

【出願番号】特願2016-56605(P2016-56605)

【国際特許分類】

H 02 N 2/12 (2006.01)

【F I】

H 02 N 2/12

【手続補正書】

【提出日】平成31年2月19日(2019.2.19)

【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】

電力の供給を受けて力を発生させる複数の動力発生装置を備え、

前記複数の動力発生装置は、それぞれ2以上の動力発生装置が直列に電気接続されている複数の動力発生装置組を構成し、

前記複数の動力発生装置組が並列に動力連結されている、
駆動装置。

【請求項2】

電力の供給を受けて振動する複数の振動体を備え、

前記複数の振動体は、それぞれ2以上の振動体が直列に接続されている複数の振動体組を構成し、

前記複数の振動体組が並列に動力連結されている、
駆動装置。

【請求項3】

前記複数の振動体組は、2以上の前記振動体が並列に電気接続して構成されている、
請求項2に記載の駆動装置。

【請求項4】

前記振動体は、圧電素子を含む、請求項2または3に記載の駆動装置。

【請求項5】

前記複数の振動体は、前記複数の振動体の駆動力を被駆動体に伝達する伝達部を備える、
請求項2乃至4のいずれか一項に記載の駆動装置。

【請求項6】

前記振動体組を構成する前記2以上の振動体は、積層されている、請求項2乃至5のいずれか一項に記載の駆動装置。

【請求項7】

被駆動体と、

前記被駆動体を駆動する請求項2乃至6のいずれか一項に記載の駆動装置と、
を備える超音波モーター。

【請求項8】

請求項7に記載の超音波モーターと、

前記超音波モーターにより回動または屈曲するアームと、を備えるロボット。

【請求項 9】

請求項7に記載の超音波モーターと、

前記超音波モーターにより駆動する把持部と、を備えるハンド。

【請求項 10】

請求項7に記載の超音波モーターと、

送液チューブと、を備え、

前記超音波モーターによりチューブが押しつぶされる位置を順次移動させることを特徴とするポンプ。