

【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 1 年 5 月 9 日 (2019.5.9)

【公開番号】特開 2017-170596 (P2017-170596A)

【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 2016-62310 (P2016-62310)

【国際特許分類】

B 2 5 J 19/06 (2006.01)

B 2 5 J 19/02 (2006.01)

G 0 1 L 5/00 (2006.01)

H 0 1 H 35/24 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 19/06

B 2 5 J 19/02

G 0 1 L 5/00 Z

H 0 1 H 35/24

【手続補正書】

【提出日】平成 31 年 3 月 22 日 (2019.3.22)

【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】

可動部と、

前記可動部に配置されている第 1 部材と、

前記第 1 部材に対して前記可動部とは反対側に配置されている第 2 部材と、

前記第 1 部材と前記第 2 部材との間に位置し、前記第 1 部材から離間する方向への前記第 2 部材の変位を規制する第 3 部材と、

前記第 1 部材と前記第 2 部材との間にある空間の圧力を検出する圧力検出部と、

前記空間の内外を連通する開口部と、を有していることを特徴とするロボット。

【請求項 2】

前記空間は、前記第 1 部材と前記第 2 部材とで囲まれている請求項 1 に記載のロボット。

【請求項 3】

前記第 3 部材は、前記第 1 部材に固定されている請求項 1 または 2 に記載のロボット。

【請求項 4】

前記空間は、複数に仕切られている請求項 1 ないし 3 のいずれか 1 項に記載のロボット。

【請求項 5】

前記圧力検出部は、前記第 2 部材に配置されている請求項 1 ないし 4 のいずれか 1 項に記載のロボット。

【請求項 6】

前記圧力検出部は、前記第 1 部材に配置されている請求項 1 ないし 4 のいずれか 1 項に記載のロボット。

【請求項 7】

前記可動部の一部が前記第 1 部材を兼ねている請求項 1 ないし 6 のいずれか 1 項に記載のロボット。

【請求項 8】

前記第 3 部材は、発泡体を含んでいる請求項 1 ないし 6 のいずれか 1 項に記載のロボット。

【請求項 9】

前記第 3 部材と前記第 2 部材との固定部が複数設けられている請求項 1 ないし 8 のいずれか 1 項に記載のロボット。

【請求項 10】

前記開口部は、開口面積が変化可能である請求項 1 ないし 9 のいずれか 1 項に記載のロボット。

【請求項 11】

第 1 部材と、

可撓性を有する第 2 部材と、

前記第 1 部材と前記第 2 部材との間に位置し、前記第 1 部材から離間する方向への前記第 2 部材の変位を規制する第 3 部材と、

前記第 1 部材と前記第 2 部材との間にある空間の圧力を検出する圧力検出部と、

前記空間の内外を連通する開口部と、を有していることを特徴とする外力検知装置。