

【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 25 J 19/06 (2006.01)

B 25 J 19/02 (2006.01)

G 01 L 5/00 (2006.01)

H 01 H 35/24 (2006.01)

【F I】

B 25 J 19/06

B 25 J 19/02

G 01 L 5/00 Z

H 01 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項に記載の口ボット。

【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項に記載の口ボット。

【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項に記載の口ボット。

【請求項10】

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

【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。