

【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6部門第3区分  
 【発行日】平成31年3月14日(2019.3.14)

【公開番号】特開2018-5766(P2018-5766A)  
 【公開日】平成30年1月11日(2018.1.11)  
 【年通号数】公開・登録公報2018-001  
 【出願番号】特願2016-135026(P2016-135026)  
 【国際特許分類】

G 0 6 F 3/01 (2006.01)

B 2 5 J 3/00 (2006.01)

【 F I 】

G 0 6 F 3/01 5 6 0

B 2 5 J 3/00

G 0 6 F 3/01 5 1 4

【手続補正書】

【提出日】平成31年1月31日(2019.1.31)

【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】

ロボットと、

前記ロボットによる物体への接触に基づく力覚を、ユーザーに提示する第1提示機構と

、  
 前記ロボットによる検出結果に基づく感覚であって、前記第1提示機構によって提示される前記力覚とは異なる皮膚感覚を、前記ユーザーに提示する第2提示機構と、  
 を備えるロボットシステム。

【請求項2】

前記第2提示機構は、前記第1提示機構が力覚提示のために出力した力を受けて、前記ユーザーへの接触圧が高まるように設けられている

請求項1記載のロボットシステム。

【請求項3】

前記ユーザーの指に装着される第1装着部を更に備え、

前記第1提示機構は、前記ユーザーに提示すべき前記力覚の大きさに応じた力を、前記第1装着部に与えるよう設けられ、

前記第2提示機構は、前記第1装着部に取り付けられている

請求項1又は2のいずれか1項に記載のロボットシステム。

【請求項4】

前記ユーザーの前腕に装着される第2装着部を更に備え、

前記第1提示機構は、前記第1装着部と前記第2装着部との間に設けられている

請求項3記載のロボットシステム。

【請求項5】

前記第2提示機構によって提示される前記感覚は、温覚を含む

請求項1～4のいずれか1項に記載のロボットシステム。

【請求項6】

前記ロボットが検出した物理的特性値又は化学的特性値をユーザーが直接知覚したとき

の感覚とは異なる大きさの皮膚感覚が、前記第 2 提示機構によって提示されるように、前記第 2 提示機構を制御するコントローラをさらに備える

請求項 1 ~ 5 のいずれか 1 項に記載のロボットシステム。

【請求項 7】

前記第 2 提示機構は、前記ロボットが検出した物理特性値又は化学特性値をユーザーが直接知覚したときの皮膚感覚とは異なる種類の皮膚感覚を提示するよう構成されている

請求項 1 ~ 6 のいずれか 1 項に記載のロボットシステム。

【請求項 8】

力覚をユーザーに提示する第 1 提示機構と、

前記第 1 提示機構によって提示される前記力覚とは異なる皮膚感覚を、前記ユーザーに提示する第 2 提示機構と、

を備える感覚提示装置。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0018

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0018】

[第 6 項]

前記ロボットが検出した物理的特性値又は化学的特性値をユーザーが直接知覚したときの感覚とは異なる大きさの皮膚感覚が、前記第 2 提示機構によって提示されるように、前記第 2 提示機構を制御するコントローラをさらに備える

第 1 項 ~ 第 5 項のいずれか 1 項に記載のロボットシステム。