

【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 10 月 24 日 (2019.10.24)

【公開番号】特開 2018-94679 (P2018-94679A)

【公開日】平成 30 年 6 月 21 日 (2018.6.21)

【年通号数】公開・登録公報 2018-023

【出願番号】特願 2016-241959 (P2016-241959)

【国際特許分類】

B 2 5 J 17/00 (2006.01)

F 1 6 H 1/32 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 17/00 E

F 1 6 H 1/32 B

【手続補正書】

【提出日】令和 1 年 9 月 11 日 (2019.9.11)

【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】

第 1 部材と、

前記第 1 部材に連結され、前記第 1 部材に対して回転する第 2 部材と、

前記第 1 部材および前記第 2 部材の一方から他方へ駆動力を伝達する歯車装置と、を備え、

前記歯車装置は、可撓性を有する外歯車である可撓性歯車を有し、

前記可撓性歯車は、

筒状の胴部と、

前記胴部の一端部に接続されている底部と、を有し、

前記底部は、前記胴部の中心軸まわりに沿って設けられている凹部を有することを特徴とするロボット。

【請求項 2】

前記凹部は、前記底部の前記胴部とは反対側の面に設けられている請求項 1 に記載のロボット。

【請求項 3】

前記底部は、前記胴部の中心軸まわりに沿って設けられている凸部を有する請求項 1 または 2 に記載のロボット。

【請求項 4】

前記底部は、複数の前記凹部および複数の前記凸部を有する請求項 3 に記載のロボット。

【請求項 5】

前記底部は、前記中心軸に沿った断面で見たとき、前記凹部および前記凸部により屈曲または湾曲した部分を有する請求項 3 または 4 に記載のロボット。

【請求項 6】

前記可撓性歯車は、前記胴部に設けられている外歯を有し、

前記外歯と前記底部との間の距離は、前記外歯の前記中心軸に沿った方向での長さよりも小さい請求項 1 ないし 5 のいずれか 1 項に記載のロボット。

**【請求項 7】**

可撓性を有する外歯車である可撓性歯車であって、  
筒状の胴部と、  
前記胴部の一端部に接続されている底部と、を有し、  
前記底部は、前記胴部の中心軸まわりに沿って設けられている凹部を有することを特徴とする可撓性歯車。

**【請求項 8】**

請求項 7 に記載の可撓性歯車を備えることを特徴とする歯車装置。