

【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1部門第2区分

【発行日】令和3年7月29日(2021.7.29)

【公開番号】特開2020-44216(P2020-44216A)

【公開日】令和2年3月26日(2020.3.26)

【年通号数】公開・登録公報2020-012

【出願番号】特願2018-176855(P2018-176855)

【国際特許分類】

A 6 1 B 34/30 (2016.01)

A 6 1 B 17/28 (2006.01)

【F I】

A 6 1 B 34/30

A 6 1 B 17/28

【手続補正書】

【提出日】令和3年5月27日(2021.5.27)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0013

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0013】

図2において、鉗子マニピュレータ装置は、2自由度鉗子型であって、外径8mm程度、内径6mm程度の金属たとえばステンレス製のパイプ1と、パイプ1に連結され、スラスト軸（又はユニバーサルジョイント）によって構成され、  方向、  方向の2方向に駆動する関節2と、関節2のパイプ1の反対側に鉗子リンク3を介して接続された鉗子グリッパ4とによって構成されている。パイプ1内及びパイプ1の非鉗子側には、関節2を駆動させるための素線径0.04mm程度のワイヤをよったケーブル（このケーブルを慣例的にワイヤと呼んでいるので、以下ワイヤとする）W1、W2、W3、W4及び鉗子グリッパ4を駆動させるためのワイヤW5、W6が配設されている。この場合、拮抗駆動されるワイヤW1、W2は関節2において接続され、関節2を  方向に駆動させる。また、拮抗駆動されるワイヤW3、W4は関節2において接続され、関節2を  方向に駆動させる。さらに、拮抗駆動されるワイヤW5、W6は鉗子グリッパ4において接続され、鉗子グリッパ4を開閉する。