

【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】0 0 1 3

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 1 3】

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 8 mm 程度、内径 6 mm 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 0.04 mm 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）W 1、W 2、W 3、W 4 及び鉗子グリッパ 4 を駆動させるためのワイヤ W 5、W 6 が配設されている。この場合、拮抗駆動されるワイヤ W 1、W 2 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 W 3、W 4 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 W 5、W 6 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。