

【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】平成 26 年 5 月 29 日 (2014.5.29)

【公開番号】特開 2012-236246 (P2012-236246A)
【公開日】平成 24 年 12 月 6 日 (2012.12.6)
【年通号数】公開・登録公報 2012-051
【出願番号】特願 2011-105925 (P2011-105925)
【国際特許分類】

B 2 5 J 15/08 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 15/08 C

【手続補正書】

【提出日】平成 26 年 4 月 15 日 (2014.4.15)

【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】

複数の指部と、
前記複数の指部が取り付けられた掌部と、
前記掌部に設けられた工具と
を備え、
前記工具は、前記複数の指部の間に配置され、摺動可能に設けられていることを特徴と
するロボットハンド。

【請求項 2】

前記工具は、回転可能であることを特徴とする請求項 1 に記載のロボットハンド。

【請求項 3】

前記工具は、回転可能な回転部を介して、前記掌部に設けられていることを特徴とする
請求項 2 に記載のロボットハンド。

【請求項 4】

請求項 1 ないし請求項 3 の何れか一項に記載のロボットハンドを備えることを特徴とす
るロボット。