

【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 2 年 12 月 17 日 (2020.12.17)

【公開番号】特開 2019-214121 (P2019-214121A)

【公開日】令和 1 年 12 月 19 日 (2019.12.19)

【年通号数】公開・登録公報 2019-051

【出願番号】特願 2019-149228 (P2019-149228)

【国際特許分類】

B 2 5 J 15/08 (2006.01)

B 2 5 J 15/06 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 15/08 S

B 2 5 J 15/06 H

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 11 月 5 日 (2020.11.5)

【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】

中空部が形成され、前記中空部には粉粒体が充填され、かつ可撓性および気密性を有する把持部を具備し、

前記把持部は、その周囲において円環状に保持された状態でワークに密着し、かつ前記中空部内が減圧されて、前記ワークを把持する把持ツール。

【請求項 2】

第 1 部分と、前記第 1 部分を囲む第 2 部分と、前記第 1 部分および前記第 2 部分の一端に接続する第 3 部分と、前記第 1 部分および前記第 2 部分の他端に接続する第 4 部分とを有し、前記第 1 乃至第 4 部分に囲まれた中空部に粉粒体が充填され、可撓性および気密性を有する把持部と、

前記把持部を囲み、前記把持部を、前記把持部の周囲で保持する固定部と、
を具備し、

前記把持部が、前記ワークに密着し、かつ前記中空部内が減圧されて、前記ワークを把持する把持ツール。

【請求項 3】

凸状の第 1 湾曲面を有する第 1 部分と、凸状の第 2 湾曲面を有し、前記第 1 湾曲面と前記第 2 湾曲面とが対向するように前記第 1 部分に重ね合わされる第 2 部分とを有し、前記第 1 および第 2 部分に囲まれた中空部に粉粒体が充填され、可撓性および気密性を有する把持部と、

前記把持部を囲み、前記把持部を、その周囲で保持する固定部と、

を具備し、前記把持部がワークに密着し、前記中空部内が減圧されて、前記ワークを把持することを把持ツール。

【請求項 4】

アームを有するロボット機構と、

前記アームの先端に取り付けられた、請求項 1 乃至 3 のいずれか一つに記載の把持ツールと、

前記中空部内を所定の第 1 圧力に減圧する第 1 減圧装置と、

前記ロボット機構と、前記第 1 減圧装置とを制御するコントローラと、
を具備する把持システム。