

【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 25 J 15/08 (2006.01)

B 25 J 15/06 (2006.01)

【F I】

B 25 J 15/08 S

B 25 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部分の一端に連接する第3部分と、前記第1部分および前記第2部分の他端に連接する第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。