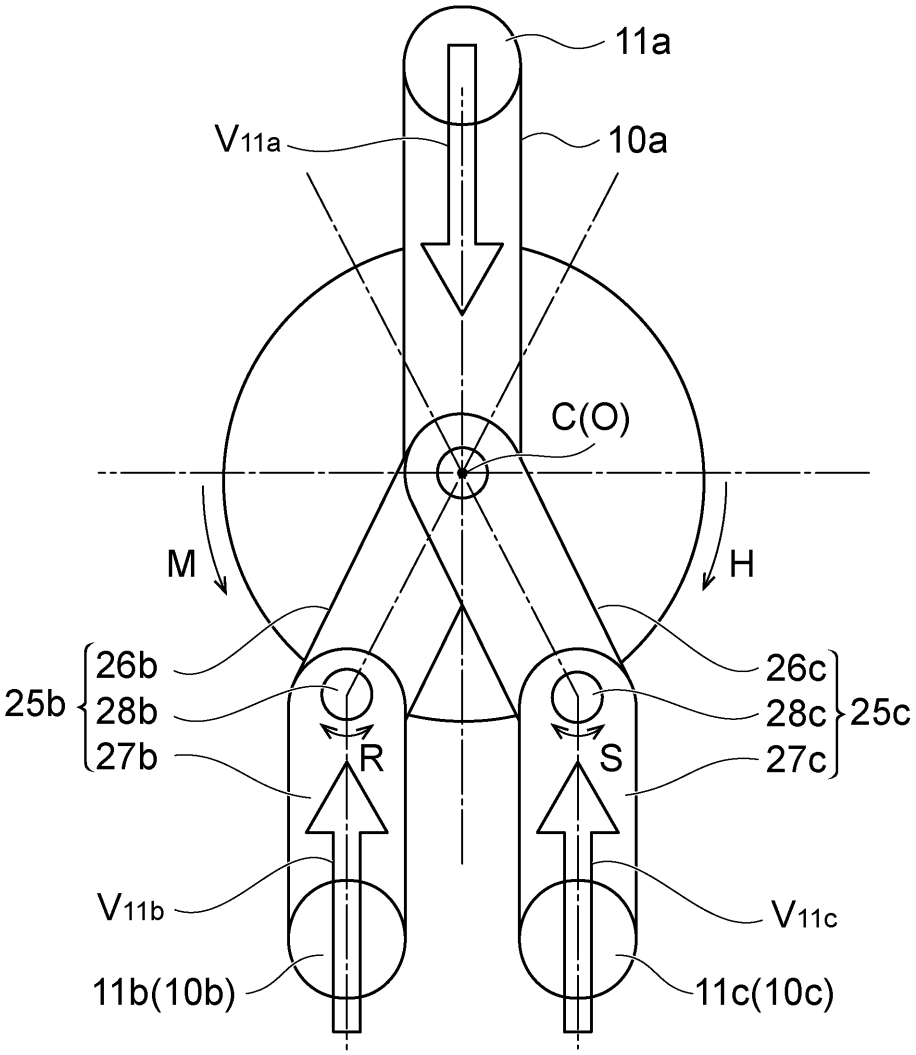
【公報種別】特許法第１７条の２の規定による補正の掲載
【部門区分】第２部門第３区分
【発行日】令和2年11月12日(2020.11.12)

【公開番号】特開2020-138291(P2020-138291A)
【公開日】令和2年9月3日(2020.9.3)
【年通号数】公開・登録公報2020-036
【出願番号】特願2019-36958(P2019-36958)
【国際特許分類】
Ｂ２５Ｊ　15/08　　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｂ２５Ｊ　15/08　　Ｋ

【手続補正書】
【提出日】令和2年9月25日(2020.9.25)
【手続補正１】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】００５４
【補正方法】変更
【補正の内容】
【００５４】
リンク部２５ｂは、シャフト２２に回転自在に固定される回転リング部２５ｂ１と、中途で第１回動シャフト２４ｂが回転自在に嵌挿され、シャフト２２から離れた側の端部で第２指部１０ｂ（詳しくは、後述する指リンク部材）に接合される回動リンク部２５ｂ２と、を有する。これにより、第１の遊星歯車４２６の公転移動が、第２指部１０ｂの回動動作となる。
【手続補正２】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】００５６
【補正方法】変更
【補正の内容】
【００５６】
リンク部２５ｃもリンク部２５ｂと同様、回転リング部と回動リンク部２５ｃ２と、を有するが、リンク部２５ｃの回転リング部は、回転リング部２５ｂ１と重なった状態でシャフト２２に回転自在に固定されているため、図１２には現れていない。リンク部２５ｃの回転リング部は、回動リンク部２５ｂ１とは独立して、シャフト２２に回転自在に固定されている。そして、リンク部２５ｃの回転リング部は、回動リンク部２５ｃ２と一体になっており、当該回動リンク部２５ｃ２に第３指部１０ｃ（詳しくは、後述する指リンク部材）が接合されている。これにより、第２の遊星歯車４２７の公転移動が、第３指部１０ｃの回動動作となる。
【手続補正３】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】００６３
【補正方法】変更
【補正の内容】
【００６３】
そこで本実施の形態においては、回動指部を構成する第２指部１０ｂおよび第３指部１０ｃと、中心軸Ｏと、の間に、２本のリンク部材からなるリンク部を介在させることで、先端部１１ｂ，１１ｃの動きのベクトルV_{11b}，V_{11c}が、先端部１１ａの動きのベクトルV_{11a}に対して対向状態となることを実現している。

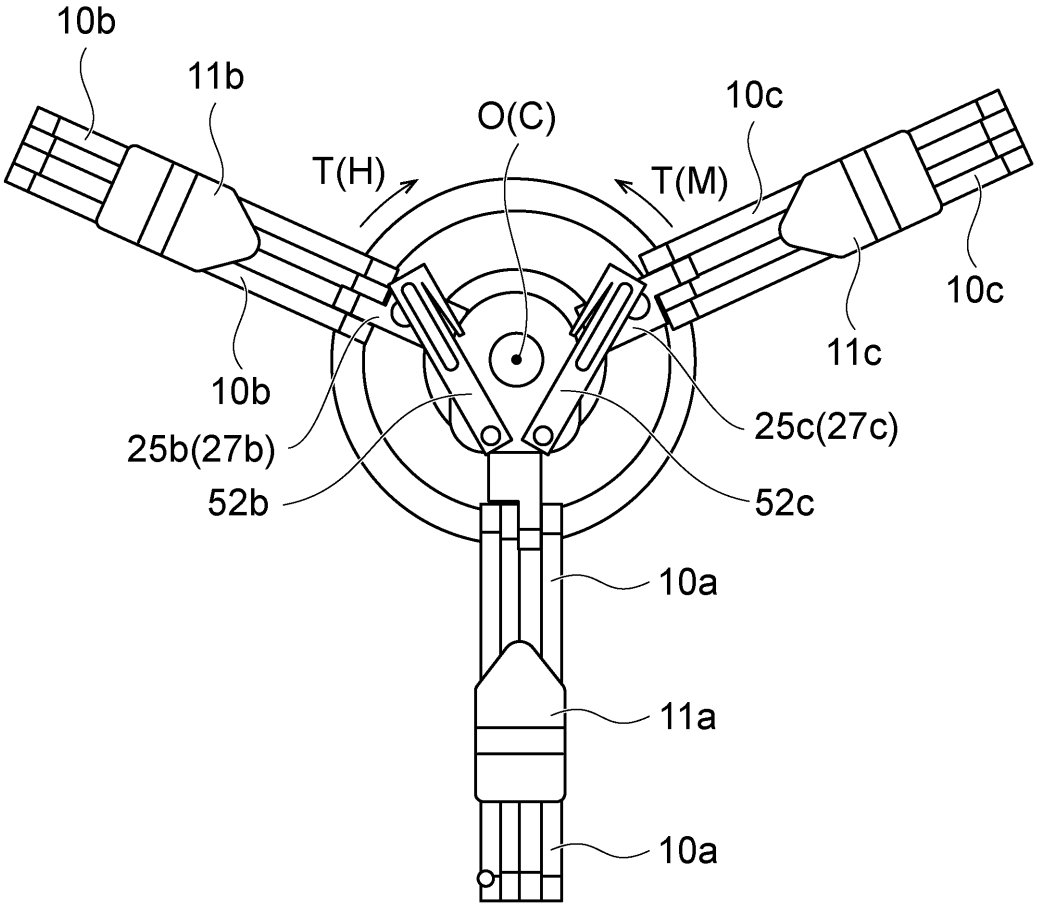
【手続補正４】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】００６６
【補正方法】変更
【補正の内容】
【００６６】
図１５に示されるように、本実施の形態のロボットハンド１では、一端が中心軸Ｏ（中心点Ｃ）を軸として回動可能に固定され、他端が回動指部１０ｂ（詳しくは、先端部１１ｂとは反対側の端部近傍）と接続するリンク部２５ｂ，２５ｃを有する。また、当該リンク部２５ｂ，２５ｃが、その中途で、それぞれのリンク部２５ｂ，２５ｃの既述の回動方向（矢印Ｍ及び矢印Ｈ、本発明に云う「第１の回動方向」）に沿った第２の回動（両矢印Ｒ，Ｓ）を可能とする連結部２８ｂ，２８ｃで接続された第１のリンク部材２６ｂ，２６ｃ及び第２のリンク部材２７ｂ，２７ｃを有する。
【手続補正５】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】００８２
【補正方法】変更
【補正の内容】
【００８２】
図２４に示す状態では、先端部１１ａの動きのベクトルV_{11a}と、先端部１１ｂ，１１ｃの動きのベクトルV_{11b}，V_{11c}とが、対向状態（ベクトルの向きが逆の平行状態）になっている。
【手続補正６】
【補正対象書類名】図面
【補正対象項目名】図１５
【補正方法】変更
【補正の内容】

【図１５】



【手続補正７】
【補正対象書類名】図面
【補正対象項目名】図２３
【補正方法】変更
【補正の内容】

【図２３】



【手続補正８】
【補正対象書類名】図面
【補正対象項目名】図２４
【補正方法】変更
【補正の内容】

【図２４】

