

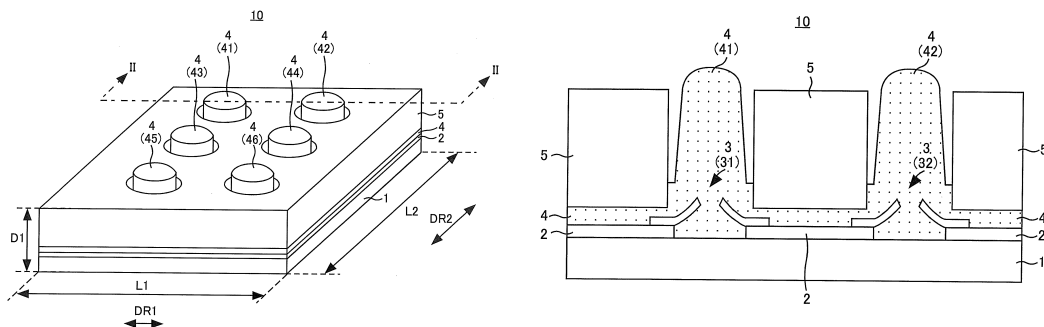
技術の名称

## 触覚センサ

## 適用分野

物体を把持する把持機能、把持する機能を備えたロボット

- 目的 触覚センサの検知部の破損を防止すると同時に検知部を構成する弾性部材の剥離を防止する。
- 効果 本発明によれば、触覚センサの基板と検知部を構成する弾性部材との間に隙間が形成されることがないので水分や空気が基板と弾性部材との間に浸透することがなくなり、その結果、検知部の破損や弾性部材の剥離が防止される。
- 技術概要 基板1にカンチレバーを主構成要素として検知部3が構成されており、この検知部3を埋め込んだ弾性部材4には支持部材5に設けられた孔から突出した突出部41、42が設けられていて、この突出部41、42が物体に接触することによって弾性部材4を介して検知部3が接触信号を出力する。

■ 特記事項、  
図など

- 主たる提供特許 特許等の名称:触覚センサおよびそれを備えたロボット  
登録番号:  
出願番号:特願2010-033924 出願日:平成22年2月18日  
公開番号:

- 実施実績 有、 ○無
- 提供形態 ○実施許諾、 ×権利譲渡

お問合せ先 株式会社国際電気通信基礎技術研究所(ATR) 経営統括部 知的財産チーム  
〒619-0288 京都府相楽郡精華町光台二丁目2番地2  
TEL 0774-95-1171, 1195 E-mail ; patent@atr.jp