【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２区分
【発行日】平成17年9月2日(2005.9.2)

【公開番号】特開2001-96329(P2001-96329A)
【公開日】平成13年4月10日(2001.4.10)
【出願番号】特願平11-271459
【国際特許分類第７版】
　Ｂ２１Ｄ　43/05
　Ｂ２１Ｊ　13/08
　Ｂ２１Ｋ　27/00
　Ｂ３０Ｂ　15/26
【ＦＩ】
　Ｂ２１Ｄ　43/05　　Ｚ
　Ｂ２１Ｊ　13/08
　Ｂ２１Ｋ　27/00　　Ｄ
　Ｂ３０Ｂ　15/26

【手続補正書】
【提出日】平成17年3月3日(2005.3.3)
【手続補正１】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】００２７
【補正方法】変更
【補正の内容】
【００２７】
　図２は、サーボトランスファフィーダ装置の各種のモーション例の説明図であり、２次元モーション及び３次元モーションが設定可能となっている。同図には、２次元モーションとして、図２（ａ）に示すようにフィード軸とクランプ軸との組み合わせ例が示されており、アドバンス→アンクランプ→リターン→クランプ→アドバンスの方向及び順序で各フィーダ軸が制御される。また３次元モーションとして、図２（ｂ）に示すようにフィード軸とリフト軸とクランプ軸との組み合わせ例が示されており、アドバンス→リフトダウン→アンクランプ→リターン→クランプ→リフトアップ→アドバンスの方向及び順序で各フィーダ軸が制御される。各モーションデータは、各フィーダ軸のストローク長さと、動作開始角度及び動作終了角度が設定されるようになっている。また、サーボトランスファフィーダ装置の動作に同期する周辺機の作動のタイミングを設定することも可能となっている。