

【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】平成 27 年 9 月 24 日 (2015.9.24)

【公開番号】特開 2014-34075 (P2014-34075A)  
 【公開日】平成 26 年 2 月 24 日 (2014.2.24)  
 【年通号数】公開・登録公報 2014-010  
 【出願番号】特願 2012-175889 (P2012-175889)  
 【国際特許分類】

**B 2 5 J 13/08 (2006.01)**

**B 2 5 J 15/04 (2006.01)**

【F I】

B 2 5 J 13/08 A

B 2 5 J 15/04 A

【手続補正書】  
 【提出日】平成 27 年 8 月 7 日 (2015.8.7)

【手続補正 1】  
 【補正対象書類名】明細書  
 【補正対象項目名】0 0 7 2  
 【補正方法】変更  
 【補正の内容】

【0 0 7 2】

図 9 に示すように、ロボットステーション 1 B は、第 1 ロボット装置 1 0 と、ワーク W への精密部品の組み付けを行う第 2 ロボット装置 2 B と、架台 3 と、グローバルカメラ 3 0 8 と、置台 5 a と、コントローラ 6 B と、を備えている。

【手続補正 2】  
 【補正対象書類名】明細書  
 【補正対象項目名】0 0 9 5  
 【補正方法】変更  
 【補正の内容】  
 【0 0 9 5】

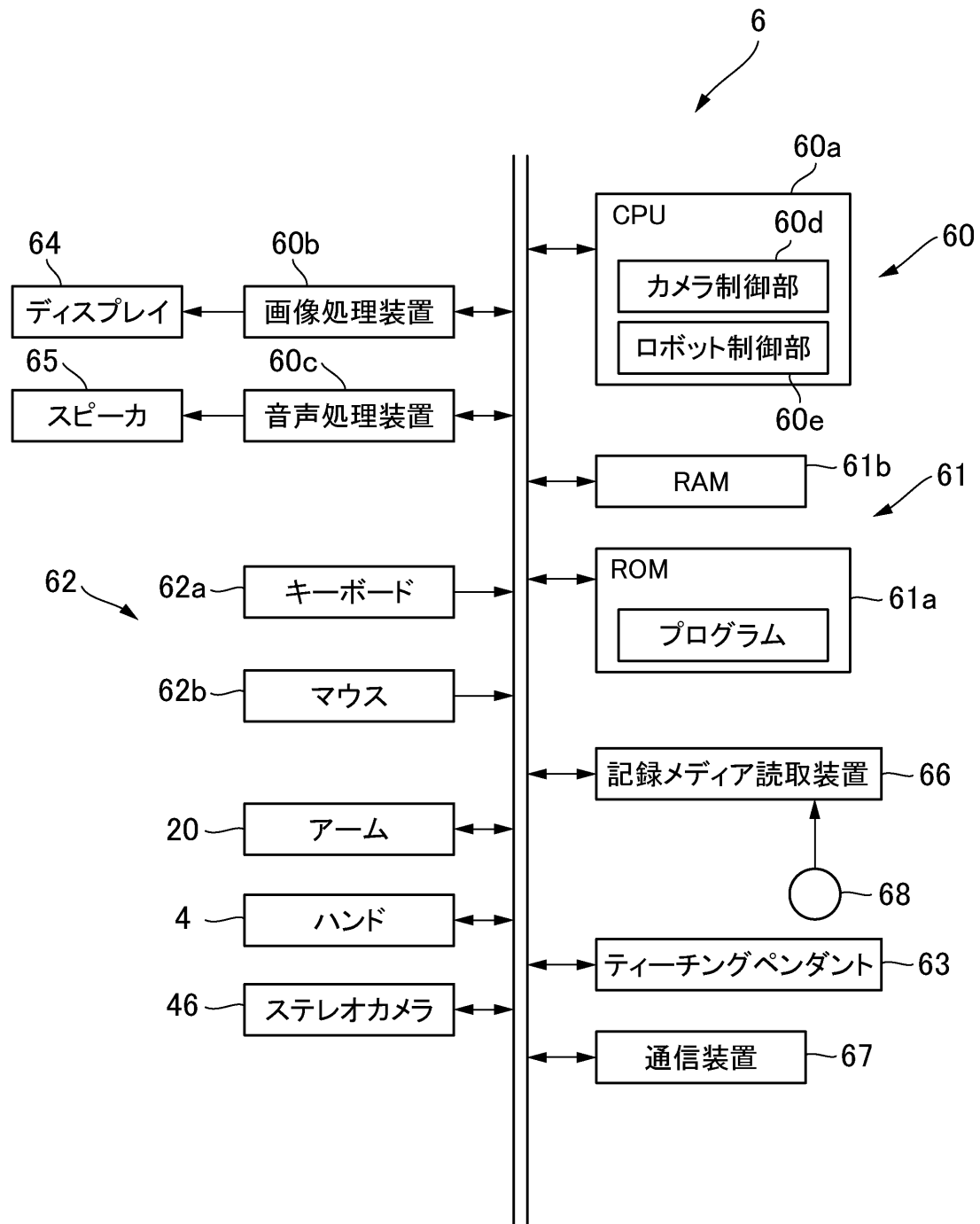
図 1 4 に示すように、ロボットステーション 1 C は、第 1 ロボット装置 1 0 と、ワーク W への精密部品の組み付けを行う第 2 ロボット装置 2 C と、架台 3 と、グローバルカメラ 4 0 8 と、置台 5 a と、コントローラ 6 C と、を備えている。

【手続補正 3】  
 【補正対象書類名】明細書  
 【補正対象項目名】0 0 9 7  
 【補正方法】変更  
 【補正の内容】  
 【0 0 9 7】

ピンセットツール 4 1 C は、ピンセットツール本体 4 3 C と、ピンセット 4 4 と、位置出しピンと、ステレオカメラ 4 6 と、を備えている。ハンド 2 1 C は、3 つのハンド爪 2 3 a、2 3 b、2 3 c と、位置決め穴と、を備えている。

【手続補正 4】  
 【補正対象書類名】図面  
 【補正対象項目名】図 2  
 【補正方法】変更  
 【補正の内容】

【図 2】



【手続補正 5】

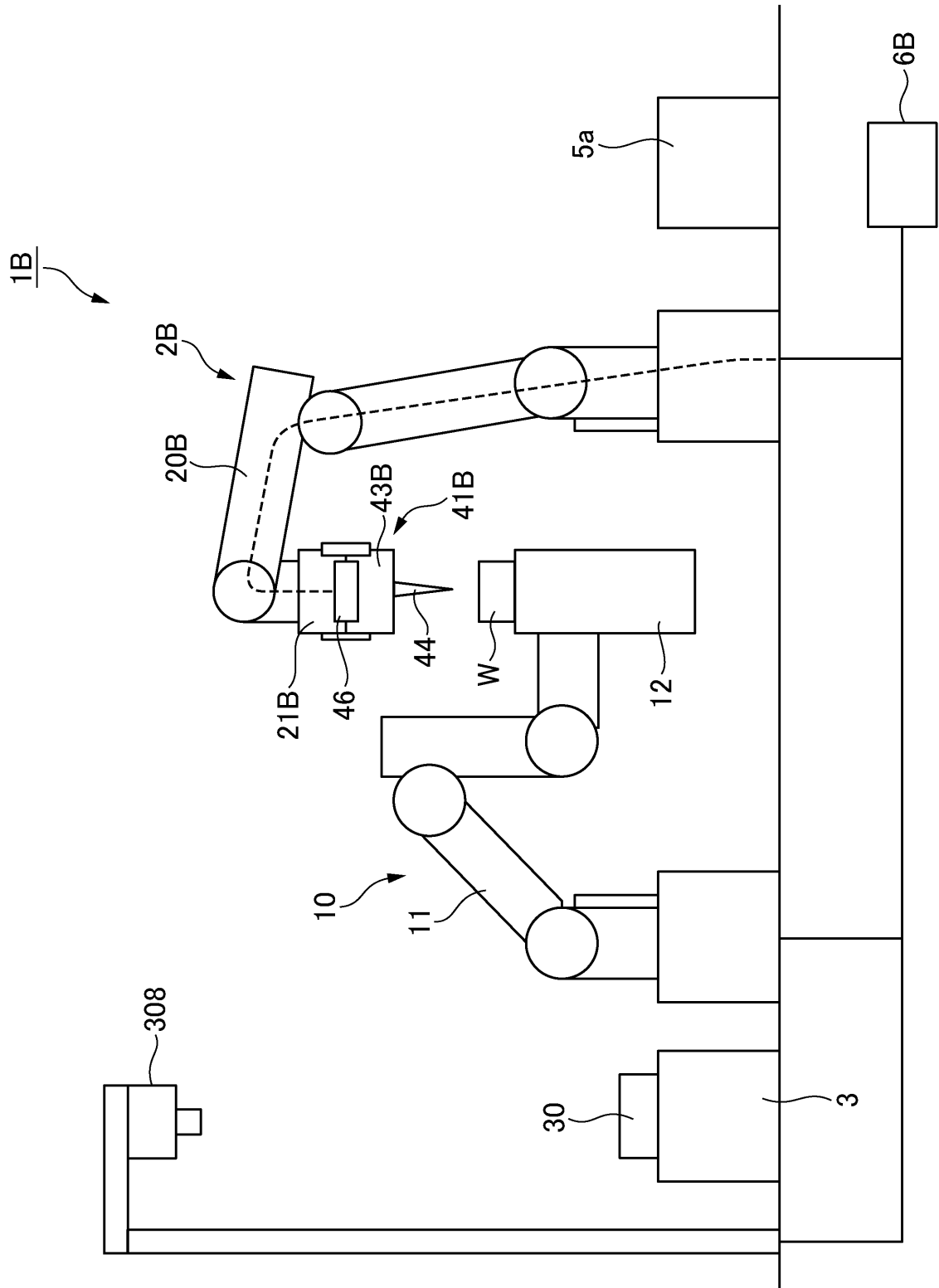
【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 9

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 9】



【手続補正 6】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 1 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

