

【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 25 J 13/08 (2006.01)

B 25 J 15/04 (2006.01)

【F I】

B 25 J 13/08 A

B 25 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】0072

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0072】

図9に示すように、ロボットステーション1Bは、第1ロボット装置10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2Bと、架台3と、グローバルカメラ308と、置台5aと、コントローラ6B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】0095

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0095】

図14に示すように、ロボットステーション1Cは、第1ロボット装置10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2Cと、架台3と、グローバルカメラ408と、置台5aと、コントローラ6C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】0097

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0097】

ピンセットツール41Cは、ピンセットツール本体43Cと、ピンセット44と、位置出しピンと、ステレオカメラ46と、を備えている。ハンド21Cは、3つのハンド爪23a、23b、23cと、位置決め穴と、を備えている。

【手続補正4】

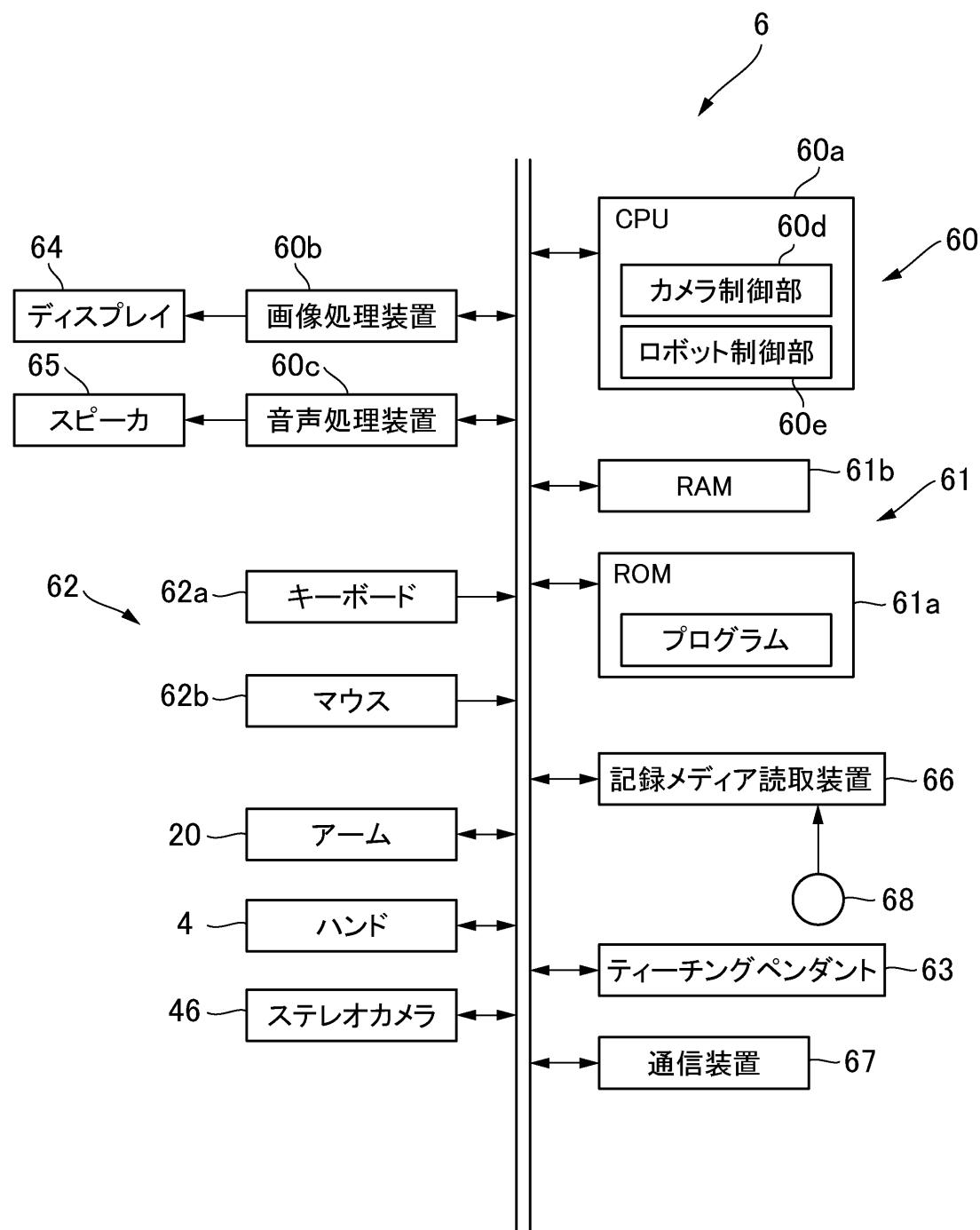
【補正対象書類名】図面

【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】

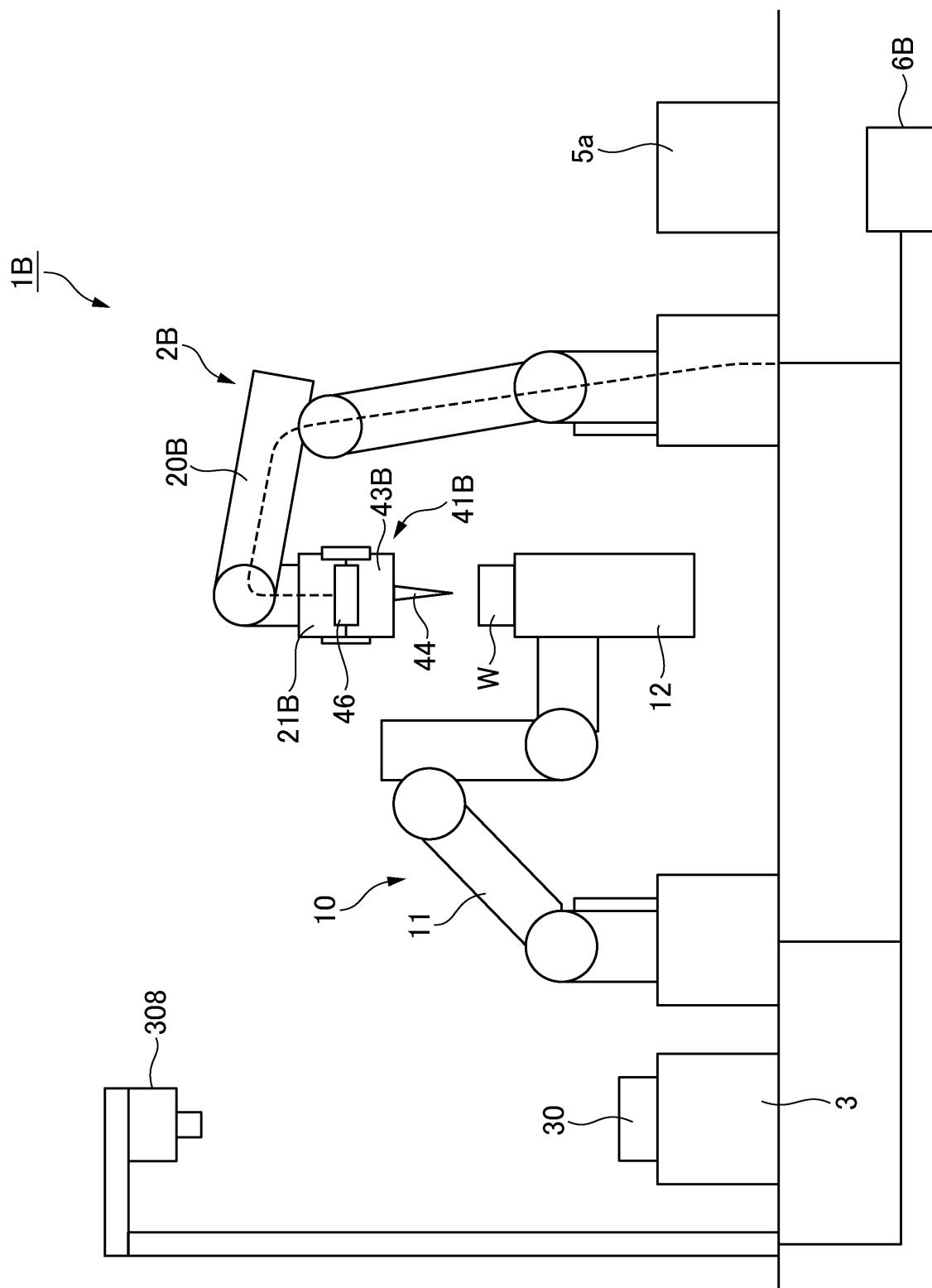
【補正対象書類名】図面

【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14

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 14】

