

【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 1 年 8 月 8 日 (2019.8.8)

【公表番号】特表 2017-519648 (P2017-519648A)

【公表日】平成 29 年 7 月 20 日 (2017.7.20)

【年通号数】公開・登録公報 2017-027

【出願番号】特願 2017-502564 (P2017-502564)

【国際特許分類】

B 2 5 J 13/00 (2006.01)

【 F I 】

B 2 5 J 13/00 Z

【誤訳訂正書】

【提出日】令和 1 年 6 月 24 日 (2019.6.24)

【誤訳訂正 1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 1 1

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【 0 0 1 1 】

発明の概要

本発明によれば、この目的は序文に係る方法の手段によって達成され、前記方法は最初にグリッパによってスタック前部を持ち上げること、およびグリッパを前記前部のそのままの傾斜方向に追従させながら、スタックが垂直下向きに向かうまでグリッパを持ち上げること、によって全てのスタックを懸垂状態に持ち上げる；懸垂状態で、スタックをグリッパによって支持体に移動する；支持体で、前記スタック前部と反対である、スタック後部が支持体と接触する状態になるように、スタックをグリッパによって下げる；およびそれから、最後にグリッパをスタックから取り外す前に、スタックを底部から上部基板方向に水平に移しながら、グリッパをさらに下げることによって、全てのスタックを支持体上に底部基板が上を向いた状態で配列する、さらなる工程によって特徴付けられる。

【誤訳訂正 2】

【訂正対象書類名】特許請求の範囲

【訂正対象項目名】請求項 1

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【請求項 1】

グリッパ (8) の手段によるフレキシブル基板 (1 4) のスタック (2 0) の処理方法であって、当該グリッパ (8) はロボット (2) のアーム (6) に配置され、かつ下段指 (2 1) および対応する上段指 (2 3) を有し、当該方法は前記下段指 (2 1) を基台 (1 2) に静止するスタック (2 0) の底部基板 (1 4) の下方に、および前記上段指 (2 3) を前記スタック (2 0) の上部基板 (1 4) の上方に、挿入する、および前記下段指 (2 1) と前記上段指 (2 3) の間のスタックを締め付けることによってスタック (2 0) を把持する、工程を含み、

最初にグリッパ (8) によってスタック前部 (2 0 ') を持ち上げること、およびグリッパ (8) を前記前部 (2 0 ') のそのままの傾斜方向に追従させながら、スタックが垂直下向きに向かうまでグリッパ (8) を持ち上げること、によって全てのスタック (2 0) を懸垂状態に持ち上げる、

懸垂状態で、前記スタック (2 0) を前記グリッパ (8) によって支持体 (1 6) に移動する、

前記支持体（１６）で、前記スタック前部（２０'）と反対であるスタック後部（２０"）が前記支持体（１６）と接触する状態になるように、前記スタック（２０）を前記グリッパ（８）によって下げる、および

それから、最後に前記グリッパ（８）を前記スタック（２０）から取り外す前に、前記スタックを底部から上部基板方向に水平に移しながら、前記グリッパ（８）をさらに下げることによって、全てのスタック（２０）を前記支持体（１６）上に前記底部基板（１４）が上を向いた状態で配列する、さらなる工程によって特徴付けられる方法。