【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21年3月26日(2009.3.26)

【公開番号】特開2008-213131(P2008-213131A)
【公開日】平成20年9月18日(2008.9.18)
【年通号数】公開・登録公報2008-037
【出願番号】特願2007-57800(P2007-57800)
【国際特許分類】
Ｂ２３Ｑ　41/04　(2006.01)
Ｂ２３Ｑ　41/02　(2006.01)
Ｂ２３Ｐ　21/00　(2006.01)
Ｂ２３Ｐ　19/00　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｂ２３Ｑ　41/04
Ｂ２３Ｑ　41/02　Ａ
Ｂ２３Ｐ　21/00　３０７Ｅ
Ｂ２３Ｐ　21/00　３０７Ｚ
Ｂ２３Ｐ　19/00　３０２Ｒ

【手続補正書】
【提出日】平成21年2月6日(2009.2.6)
【手続補正１】
【補正対象書類名】特許請求の範囲
【補正対象項目名】請求項６
【補正方法】変更
【補正の内容】
【請求項６】
前記ロボットは、互いに円形もしくは円弧状の動作領域をもつ第１及び第２のアームを有するとともに、前記第２のアームは、前記第１のアームと重なる位置を通過することが可能なスカラ型ロボットからなる
請求項５に記載の生産システム用汎用セル。