

【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 7 部門第 2 区分
 【発行日】平成 19 年 3 月 1 日 (2007.3.1)

【公開番号】特開 2005-223204 (P2005-223204A)
 【公開日】平成 17 年 8 月 18 日 (2005.8.18)
 【年通号数】公開・登録公報 2005-032
 【出願番号】特願 2004-30906 (P2004-30906)
 【国際特許分類】

H 0 1 L 21/677 (2006.01)
B 2 5 J 15/08 (2006.01)
B 2 5 J 19/00 (2006.01)
B 6 5 G 49/06 (2006.01)

【F I】

H 0 1 L	21/68	A
H 0 1 L	21/68	S
B 2 5 J	15/08	P
B 2 5 J	15/08	Z
B 2 5 J	19/00	C
B 6 5 G	49/06	A

【手続補正書】

【提出日】平成 19 年 1 月 12 日 (2007.1.12)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 8

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 4 8】

図 5 に表れているように、上記第 2 リンクアーム 3 4 の他端部は、各移動部材 2 0 A , 2 0 B に対し、第 6 垂直軸 O 6 を中心として相対回動可能に連結されている。具体的には、第 1 移動機構 1 0 A については、第 2 リンクアーム 3 4 の他端部は、上記連結アーム 2 4 a に形成した軸 3 4 b をベアリング 4 6 を介して相対回動可能に支持することにより、第 1 移動部材 2 0 A に対し、第 6 垂直軸 O 6 を中心として相対回動可能に連結されており、第 2 移動機構 1 0 B については、第 2 リンクアーム 3 4 の他端部は、上記支持アーム 2 3 b の一方に形成した軸 3 4 b をベアリング 4 6 を介して相対回動可能に支持することにより、第 2 移動部材 2 0 B に対し、第 6 垂直軸 O 6 を中心として相対回動可能に連結されている。この第 6 垂直軸 O 6 は、上記第 1 垂直軸 O 1 と第 2 垂直軸 O 2 とを通る、上記長手軸線 G L と平行な水平直線上に位置し、かつ、第 2 リンクアーム 3 4 の長さ、すなわち、第 5 垂直軸 O 5 と第 6 垂直軸 O 6 の軸間距離は、第 1 リンクアーム 3 1 の長さ、すなわち、第 1 垂直軸 O 1 と第 3 垂直軸 O 3 の軸間距離と等しくなっている。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 6 9

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 6 9】

図 1 7 は、本願発明に係る搬送ロボットの第 3 の実施形態を示している。この実施形態では、直進ガイド機構 4 0 0、移動部材 2 0、駆動機構 1 0 A、ハンド 2 1、ハンド 2 1 の係止部 2 1 z、および、板バネ 4 3 0 からなるセットは、1 セットだけ設けられている

。このような実施形態についても、第 1 の実施形態について上述したのと同様の利点を享受することができる。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 5

【補正方法】変更

【補正の内容】

