

【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 7 区分
 【発行日】平成 18 年 3 月 9 日 (2006.3.9)

【公表番号】特表 2002-521288 (P2002-521288A)
 【公表日】平成 14 年 7 月 16 日 (2002.7.16)
 【出願番号】特願 2000-561009 (P2000-561009)
 【国際特許分類】

B 6 5 G 43/00 (2006.01)

【F I】

B 6 5 G 43/00 D

【手続補正書】
 【提出日】平成 18 年 1 月 13 日 (2006.1.13)
 【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】特許請求の範囲
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【特許請求の範囲】

【請求項 1】 連続移動ライン上の作業領域の基準運動を力学的に変更するための相対運動発生機において、

並進経路に沿って移動可能なスライダアセンブリと、

前記連続移動ラインの前記作業領域を支持するようにして前記スライダアセンブリに装着される第 1 の支持部材と、

前記連続移動ラインの前記作業領域を支持するようにして前記スライダアセンブリに装着される第 2 の支持部材と、

前記連続移動ラインにおける位置とワークステーションの機能不全との少なくとも一方を表す信号に従って、前記スライダアセンブリの速度を調整する位置決めシステムとを具備し、

前記位置決めシステムは、プログラム可能なアクチュエータシステムであって、前記並進経路に沿って前記スライダアセンブリを移動して、前記基準運動とは異なる作業領域運動を生成するとともに、該スライダアセンブリが固定位置に対して静止しているときには該基準運動と同一の作業領域運動を生成する、プログラム可能なアクチュエータシステムを具備すること、
 を特徴とする相対運動発生機。

【請求項 2】 前記作業領域運動が、前記作業領域の変位、速度および加速度のうちの少なくとも 1 つを含む、請求項 1 に記載の相対運動発生機。

【請求項 3】 前記作業領域運動が、前記スライダアセンブリが移動しているときには、基準ラインの変位、速度および加速度とそれぞれ異なる前記作業領域の変位、速度および加速度のうちの少なくとも 1 つを含む、請求項 1 に記載の相対運動発生機。

【請求項 4】 前記スライダアセンブリの一往復運動を 1 サイクルとしたときに、前記作業領域の変位、速度および加速度のうちの少なくとも 1 つが、少なくとも 2 サイクルの間に变化する、請求項 1 に記載の相対運動発生機。

【請求項 5】 前記作業領域運動がドエル時間を含む、請求項 4 に記載の相対運動発生機。

【請求項 6】 前記作業領域運動が、前記スライダアセンブリの並進運動の第 1 部分の間、前記固定位置に対して実質的にゼロである、請求項 1 に記載の相対運動発生機。

【請求項 7】 前記作業領域に隣接した少なくとも 1 つのワークステーションと、前記連続移動ラインの複数の連続部分が該ワークステーションに隣接して断続的に静止する

ように前記作業領域運動を調整する手段とをさらに具備する、請求項 1 に記載の相対運動発生機。

【請求項 8】 前記連続移動ラインおよび該連続移動ライン上の物品のいずれか一方に配置される割出マーカと、該割出マーカを検出するようになっているセンサと、該センサからの信号に応答して前記スライダアセンブリの前記速度を力学的に調整する閉ループ位置決めシステムとをさらに具備する、請求項 1 に記載の相対運動発生機。

【請求項 9】 請求項 1 に記載の相対運動発生機と、ウェブ、コンベヤベルト、部品処理システムおよびチェンドライブのうちの少なくとも 1 つを備える連続移動ラインとを具備する相対運動発生システム。

【請求項 10】 前記スライダアセンブリの一往復運動を 1 サイクルとしたときに、前記位置決めシステムは、前記基準運動とは無関係に前記並進経路に沿って前記スライダアセンブリを移動し、それにより、該並進経路に沿った該スライダアセンブリの運動が少なくとも 2 サイクルの間に異なることができるようにする、請求項 1 に記載の相対運動発生機。

【請求項 11】 請求項 1 に記載の相対運動発生機を使用して連続移動ライン上の作業領域の基準運動を力学的に変更する方法であって、

前記連続移動ラインの前記作業領域を、スライダアセンブリに装着された第 1 および第 2 の支持部に支持するステップと、

前記スライダアセンブリの一往復運動を 1 サイクルとしたときに、第 1 のサイクルの間に並進経路に沿って前記スライダアセンブリを移動して、前記連続移動ラインの前記基準運動とは異なる前記作業領域の作業領域運動を生成するステップと、

前記作業領域運動が前記基準運動と同じであるように、前記スライダアセンブリを固定位置に対して静止保持するステップと、
を含む方法。