

【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 6 区分

【発行日】平成27年10月1日 (2015.10.1)

【公表番号】特表2010-520840(P2010-520840A)

【公表日】平成22年6月17日 (2010.6.17)

【年通号数】公開・登録公報2010-024

【出願番号】特願2009-552932(P2009-552932)

【国際特許分類】

**B 6 5 B 69/00 (2006.01)**

【F I】

B 6 5 B 69/00 Z

【誤訳訂正書】

【提出日】平成27年8月7日 (2015.8.7)

【誤訳訂正 1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 2 8

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 0 2 8】

テーパーリール、モータ、およびコンベアはすべてハウジング 2 内に保持されており、これは汚染や装置の可動部品との不用意な接触を最小限とすべく開平可能な保護カバー 3 を具える。このカバー 3 はコンベア経路に対応する切り欠きを具えて形成され、カバーを開けなくてもプレートが装置から出られるようになっている。

さらにロボットフレンドリーとすべく、図 1、図 2 に示すようにその軌跡内のユーザ選択スイッチ 8 により、任意でコンベアカー 1 1 (図 8 にのみ示すが、他の実施例ではプレート 1 6 の直下にある) をその移動の終端で縦向きまたは横向きの配置にしてもよい。この特徴により、ロボットが、当該ロボットの把持部の向きに応じてプレート 1 6 をその長辺または短辺でグリップすることが可能となる。