

半導体液晶製造装置向けクリーンロボット

概要・品質・性能

半導体ウェハ、液晶基板等のワーク運搬用アームロボット。アームを360度以上、無限に自由に回転させることができる。また、回転中心からアームの先端のフィンガーアームまでの距離、上下方向、高さを可変させることができる。さらに、アームがどの位置にあっても吸着嘴（くちばし）によってワークを吸着することができる。

部品点数の削減により低価格での提供が可能である。



用途

- (1) 半導体工場
- (2) 液晶基板等の製造工場
- (3) その他の製造工場

技術移転

- (1) 形態 実施権の供与
- (2) 相手先 製造業全般
- (3) 地域 国内・海外いずれでもよい

実用化・情報

[試作・実験] 完了
 [製造・販売実績] 有り
 [技術情報の提供] 技術資料、パンフ、特許公報、サンプル
 [情報提供者] (株)システムエンジニアーズ
 [連絡先] (財)りそな中小企業振興財団 事務局
 TEL.03-3444-9541 FAX.03-3444-9546

特許等

特許番号：特許第3230090号
 特許権者：西尾 健一
 登録日：平成13年9月14日
 P T C国際出願：PCT/JP99/05663
 国際公開番号：WO00/21721