

別紙

イ号物件説明書

1 製品名

RR468, RR469

2 構成

(図1は平面図、図2は内部構造を示す斜視図、図3は内部構造を示す断面図)

- a 第3アーム(3a)と、
- b 前記第3アーム(3a)の回転面に対して、第3アーム(3a)との間に被搬送物である基板を位置させることができる程度下側に位置するように、高さを規定した第3アーム(3b)と、
- c 前記第3アーム(3a)を一方向に伸縮する第2アーム(6a)と、
- d 前記第3アーム(3b)を一方向に伸縮する第2アーム(6b)と、
- e 前記第2アーム(6a)の回転中心となる支持筒(10a)と前記第2アーム(6b)の回転中心となる支持筒(10b)とを有し、かつ、前記第2アーム(6a)に回転力を与える第2の支軸(16)と前記第2アーム(6b)に回転力を与える第3の支軸(17)とを有する第1アーム(11)と該第1アーム(11)と一体の第1の支軸(15)と、
- f 前記第2アーム(6a)、第2アーム(6b)及び前記第1アーム(11)と該第1アーム(11)と一体の第1の支軸(15)を回転制御するモータ部(23)、モータ部(30)、及びモータ部(33)とを備え、
- g 前記第3アーム(3a)及び第3アーム(3b)を前記第1アーム(11)と該第1アーム(11)と一体の第1の支軸(15)の上部に縮めたとき、前記第3アーム(3a)と第3アーム(3b)とを高低差をもって重なるようにし、
- i 前記第1の支軸(15)、第2の支軸(16)及び第3の支軸(17)は、同

心軸であって、第1の支軸（15）は、同心軸の最内軸であって回動制御されるモータ部（33）に直結され、他の第2の支軸（16）を回動制御するモータ部（23）及び第3の支軸（17）を回動制御するモータ部（30）は、第1の支軸（15）と一体の棚板（24）に固定されている、

h 基板搬送装置

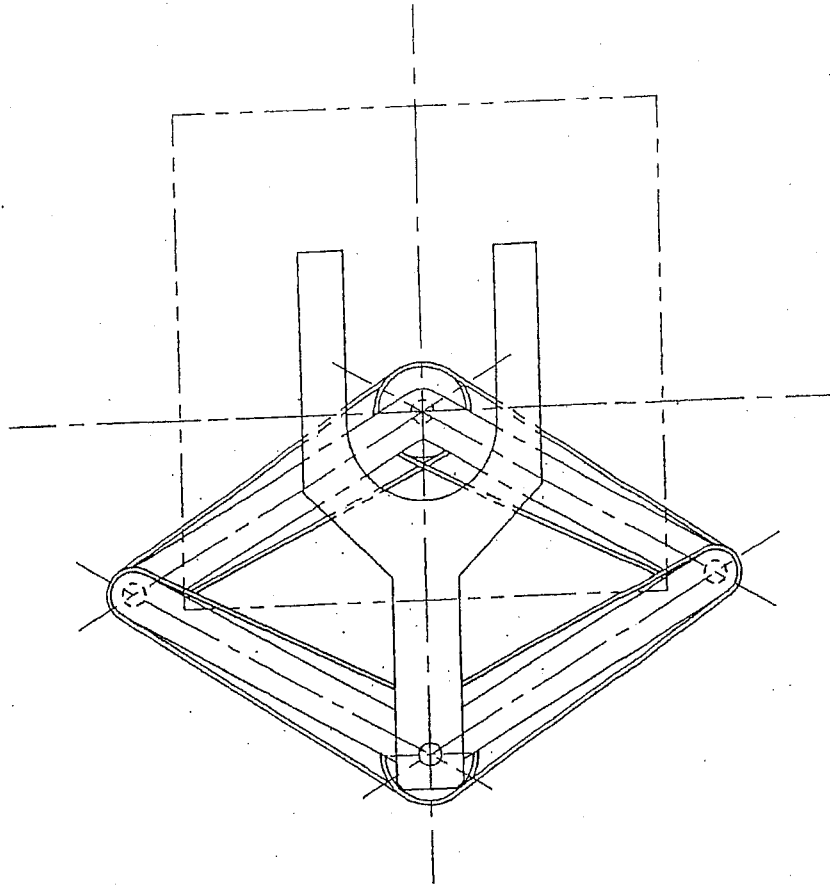


图 1

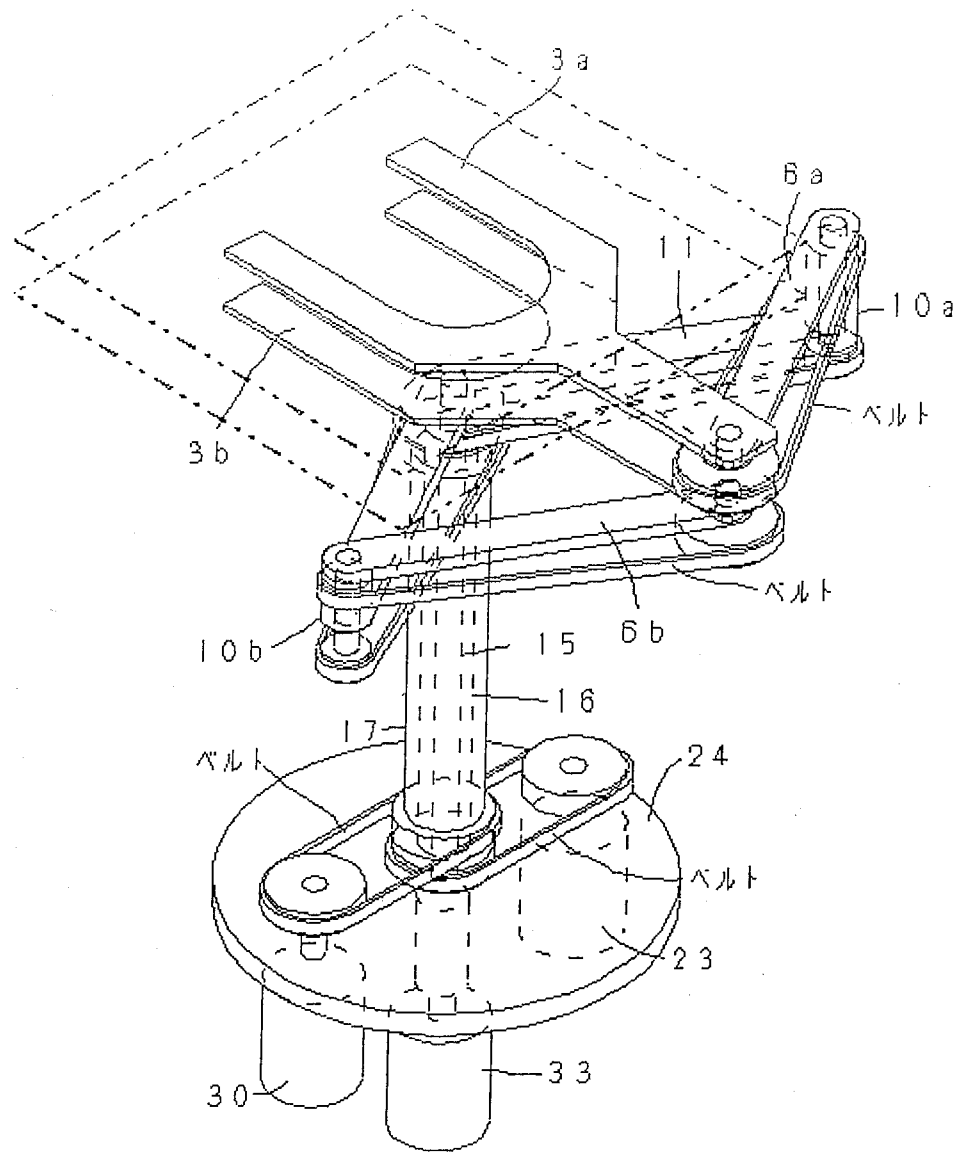


図 2

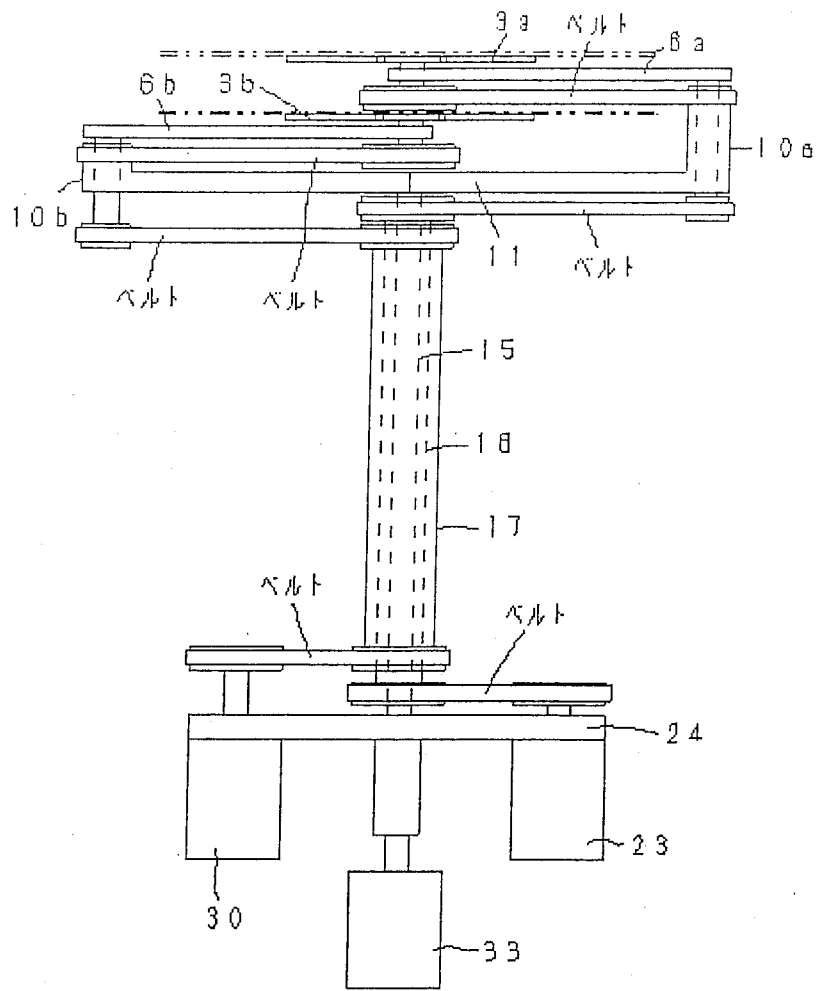


図 3

別紙

ロ号物件説明書

1 製品名

RR421、RR431

2 構成

(図1は平面図、図2は内部構造を示す斜視図、図3は内部構造を示す断面図)

- a 第3アーム(3a)と、
- b 前記第3アーム(3a)の回転面に対して下側に位置するように高さを規定した第3アーム(3b)と、
- c 前記第3アーム(3a)を一方向に伸縮する第2アーム(6a)と、
- d 前記第3アーム(3b)を一方向に伸縮する第2アーム(6b)と、
- e 前記第2アーム(6a)の回転中心となる支持筒(10a)と前記第2アーム(6b)の回転中心となる支持筒(10b)とを有し、かつ、前記第2アーム(6a)に回転力を与える第2の支軸(16)と前記第2アーム(6b)に回転力を与える第3の支軸(17)とを有する第1アーム(11)と該第1アーム(11)と一体の第1の支軸(15)と、
- f 前記第2アーム(6a)、第2アーム(6b)及び前記第1アーム(11)を回転制御するモータ部(23)、モータ部(30)、及びモータ部(33)とを備え、
- g 前記第3アーム(3a)及び第3アーム(3b)を前記第1アーム(11)の上部に縮めたとき、前記第3アーム(3a)と第3アーム(3b)とを高低差をもって重なるようにした、
- h 基板搬送装置

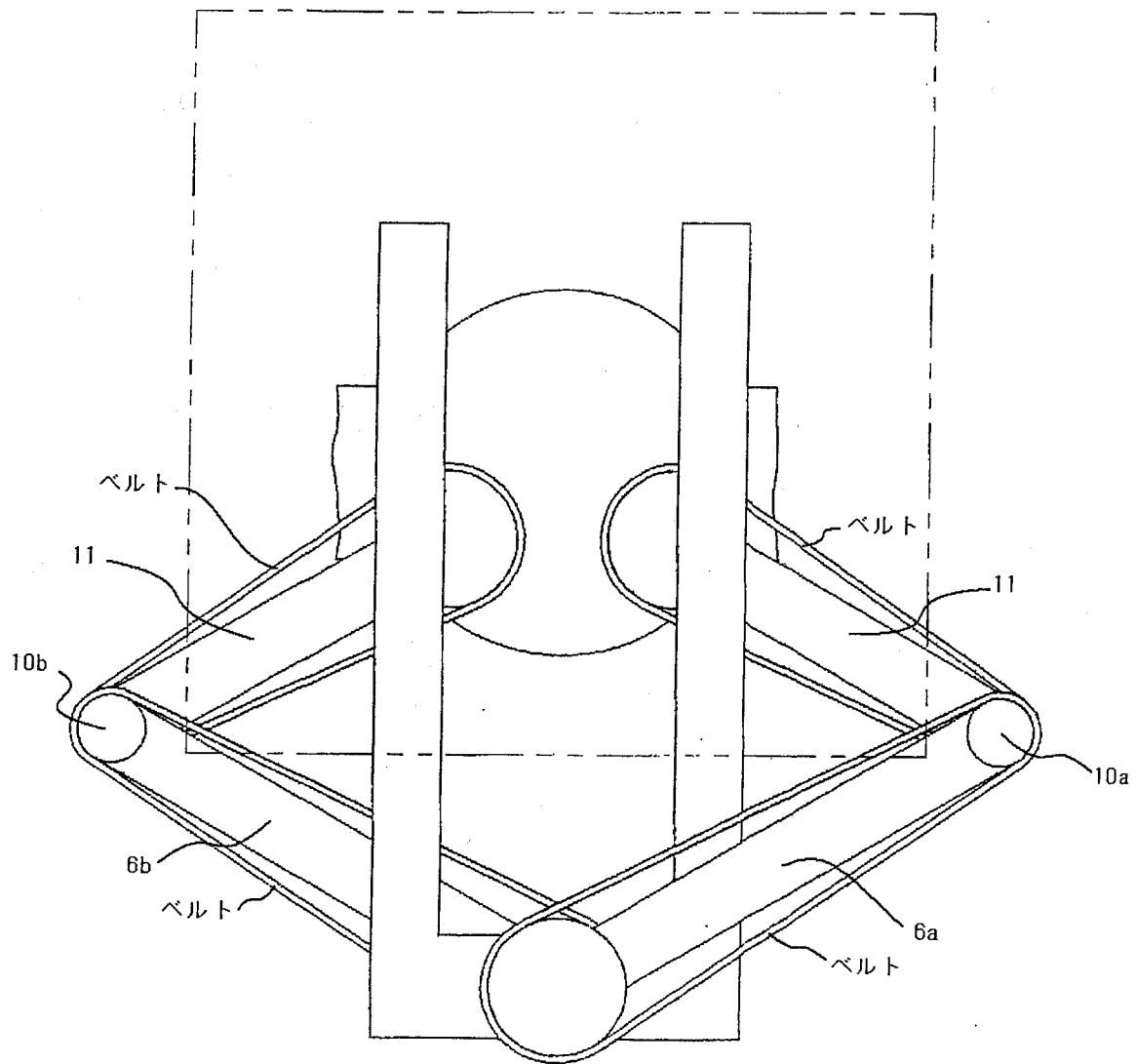


図 1

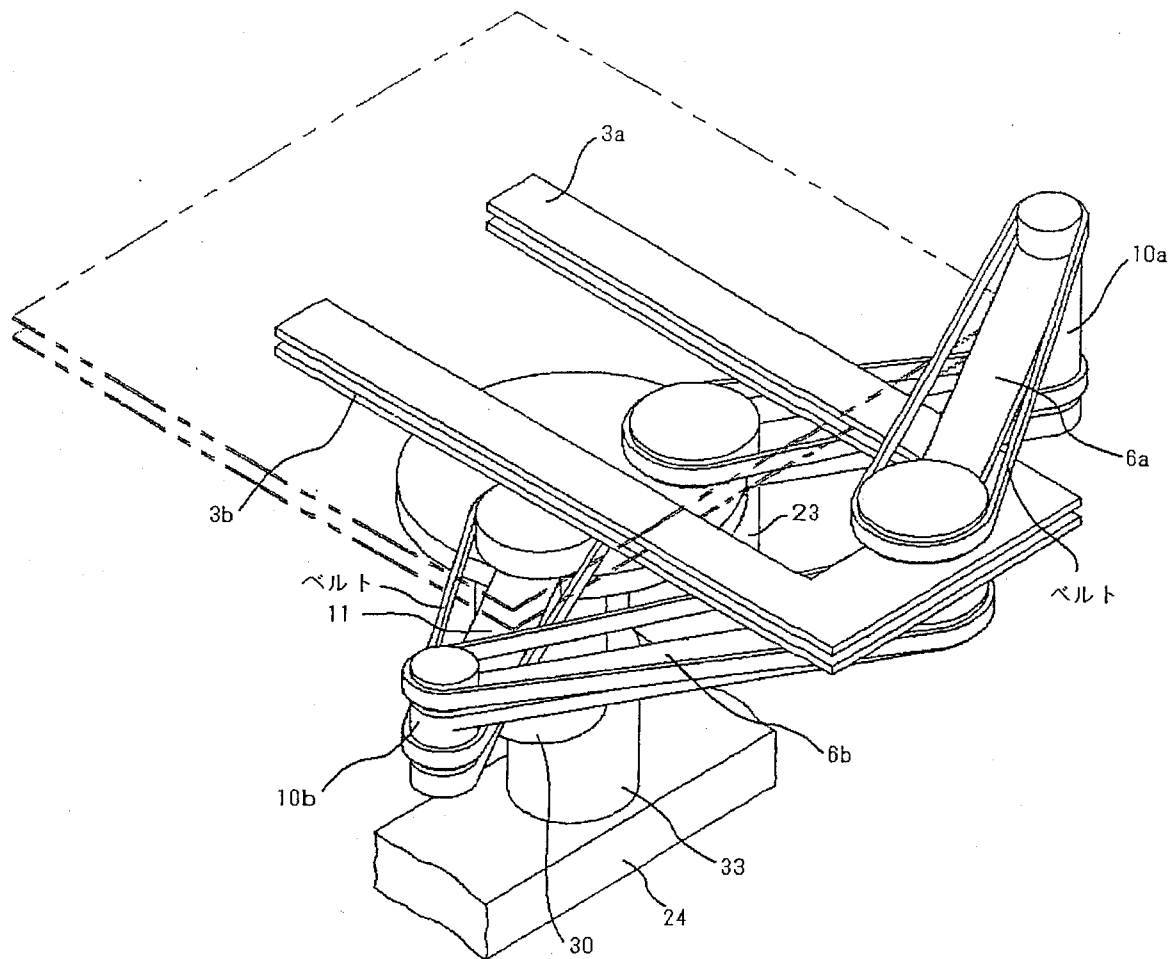


図 2

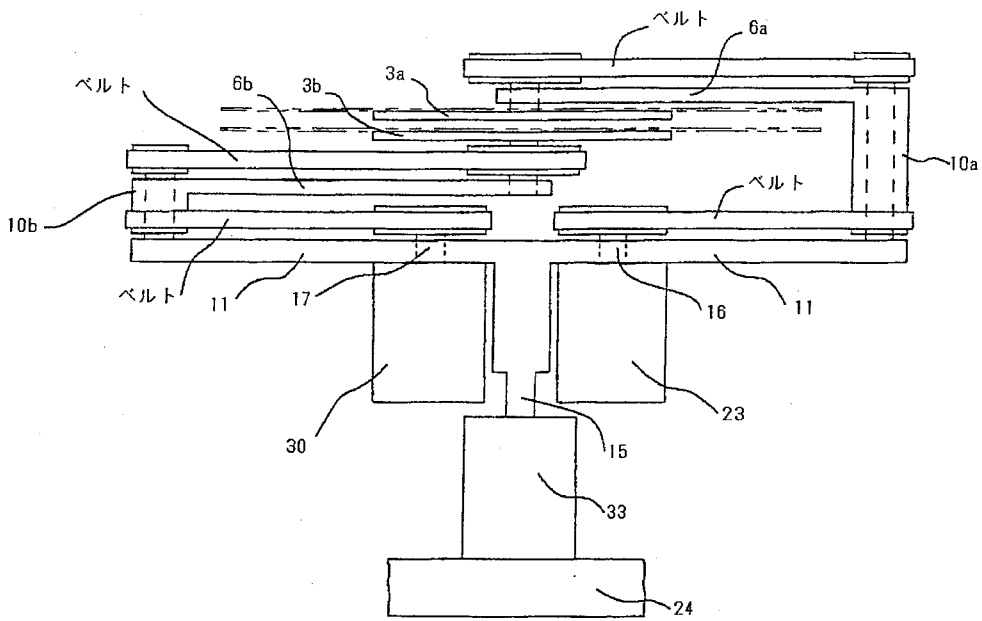


図 3

別紙

口号物件斜視図

