



**JASDAQ**

平成19年5月14日

各 位

会 社 名 平 田 機 工 株 式 会 社  
代 表 者 名 代 表 取 締 役 社 長 米 田 康 三  
(コード番号：6258)

問 合 せ 先 執 行 役 員 管 理 本 部 長 小 橋 正 實  
(電話 096-272-5558)  
(URL <http://www.hirata.co.jp>)

## 第10世代ガラス基板搬送ロボット開発のお知らせ

当社は、第10世代液晶パネル用ガラス基板の高速搬送を可能とするロボット(CR-J1020CLシリーズ)を開発いたしましたのでお知らせいたします。

### 記

当社は、自動車、FPD(フラットパネルディスプレイ)、半導体、家電をはじめとする多様な生産システムの製造・販売を行なっており、液晶パネル用ガラス基板の搬送分野においても、継続的に進められてきた基板の大型化に順次対応し、お客様より高い信頼と評価を得てまいりました。

この度、第10世代と呼ばれる現在世界最大級(1辺3,000mm以上)大型ガラス基板の高速搬送を可能とするロボットを開発し、販売を開始いたします。

#### 1. 製品の特長

##### (1) 安定性・高速性の実現

支柱を2本持つツインマスト方式と直進式ハンド(フォーク)軸を採用しており、安定性の確保と高速搬送(基板入替え時間14.3秒:同時入替え動作時)が可能です。

##### (2) 高精度制御機能の確保

直進式ハンド軸の採用および両端支持によるロボットハンドの剛性向上により、ヨーイング(左右のブレ)がほとんどなく、さらにチルト軸補正制御によって基板を水平に保持することが可能なため、小ピッチのカセットへの搬入出が可能です。

##### (3) 自在なレイアウトの実現

ロボットとコントローラの一体化により、省スペース化を実現しており、また使用条件に即した最適ストロークが選択可能なこと、走行軸ストロークを標準1m刻みで最大20mまで任意に設定可能なことからレイアウトを自在に設定することができます。

- (4) 高クリーン度の確保と位置調整機能  
独自メカニズムにより高クリーン度を確保 (Class10 at $0.3\mu\text{m}$ ) しております。  
また、基板のオートアライメント (自動位置調整) を行なうことが可能です。

2. 今後の展開

すでに量産体制の整備を進めており、第10世代液晶パネル用ガラス基板による生産性向上を図る液晶デバイスメーカーに向けて、タイムリーな供給、サービスの充実を重点にした営業展開を進めていく予定であります。

以 上

