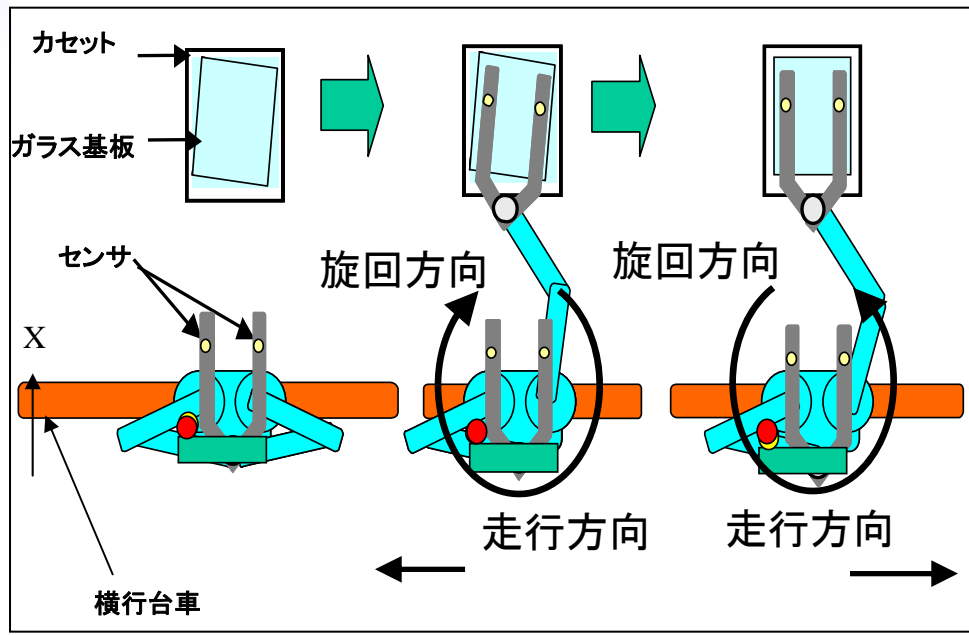


# 別紙補足資料-2

## MOTOMAN-CDL3000D

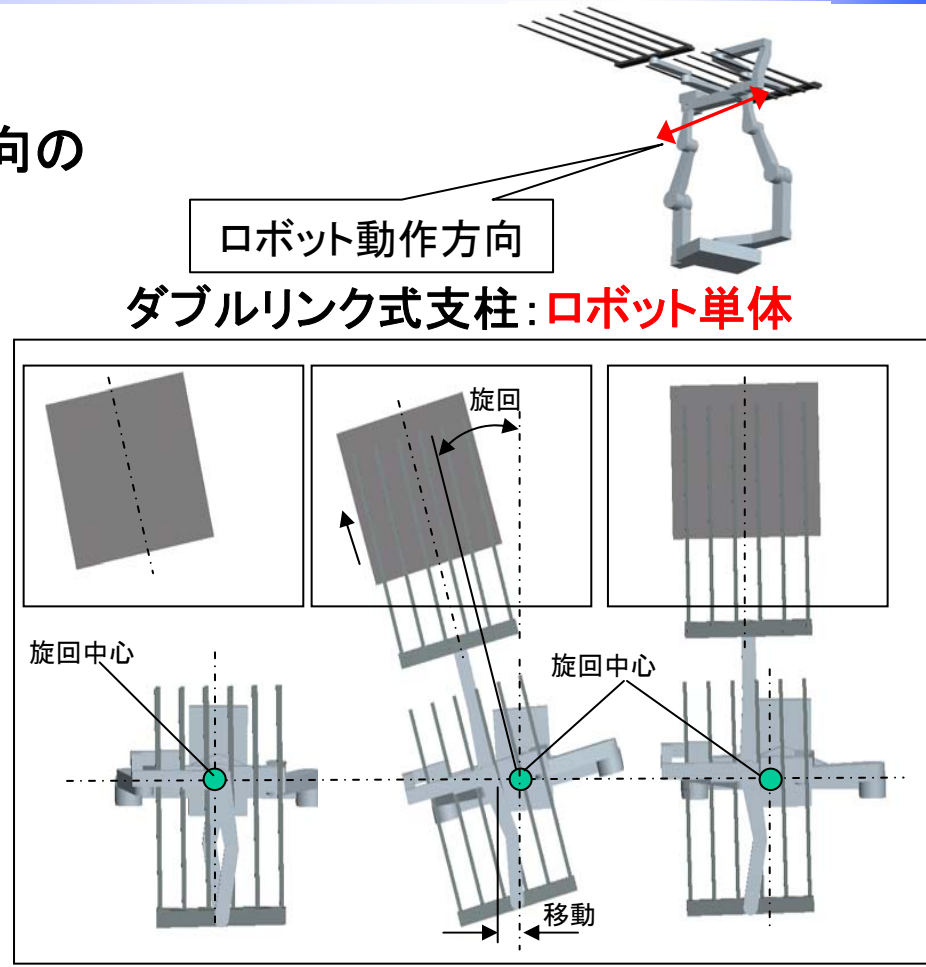
### ■ ガラス基板のアライメント補正 (X-θ 方向の位置ずれ補正) 動作の形態

従来方式: **ロボット+台車** (複合動作)



ガラス基板アライメントには横行台車が必要

ダブルリンク式支柱: **ロボット単体**



ガラス基板アライメントに横行台車は不要

**設備の大幅削減が可能!**