



注目発明選定証

発明の名称 到達目標点注視型位置・姿勢
非干渉型アーム機構

出願公開番号特開平 10 - 138184号

発明者 金子健二

ほか2名

出願人 工業技術院長

本発明は第58回注目発明に選定
されたことを証する

平成11年4月12日

国務大臣
科学技術庁長官

有馬朗人

