

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載  
 【部門区分】第 6 部門第 3 区分  
 【発行日】平成 24 年 5 月 17 日 (2012.5.17)

【公表番号】特表 2009-534737 (P2009-534737A)  
 【公表日】平成 21 年 9 月 24 日 (2009.9.24)  
 【年通号数】公開・登録公報 2009-038  
 【出願番号】特願 2009-506431 (P2009-506431)  
 【国際特許分類】

G 0 5 D 1/02 (2006.01)

A 0 1 K 5/02 (2006.01)

【 F I 】

G 0 5 D 1/02 H

A 0 1 K 5/02

【誤訳訂正書】  
 【提出日】平成 24 年 3 月 21 日 (2012.3.21)

【誤訳訂正 1】  
 【訂正対象書類名】特許請求の範囲  
 【訂正対象項目名】請求項 1 5  
 【訂正方法】変更  
 【訂正の内容】  
 【請求項 1 5】

前記無人自律走行車が、底が開放されることを特徴とする請求項 1 ないし 1 4 のいずれか 1 項に記載の無人自律走行車。

【誤訳訂正 2】  
 【訂正対象書類名】明細書  
 【訂正対象項目名】0 0 1 2  
 【訂正方法】変更  
 【訂正の内容】  
 【0 0 1 2】

もし無人自律走行車の底が開放されれば、例えば飼料のような材料が、車両内部に蓄積されるのを防ぐことができ、無人自律走行車の動作に影響を与えることを防ぐことができる。

【誤訳訂正 3】  
 【訂正対象書類名】特許請求の範囲  
 【訂正対象項目名】請求項 2  
 【訂正方法】変更  
 【訂正の内容】  
 【請求項 2】

前記トルク差調整装置 ( 1 0 ) が、車輪間のトルク差を測定するトルク差測定装置を備えていることを特徴とする請求項 1 記載の無人自律走行車。