

【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 05 D 1/02 (2006.01)

A 01 K 5/02 (2006.01)

【F I】

G 05 D 1/02 H

A 01 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15

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【請求項15】

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14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】0012

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0012】

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(10)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。