

【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1部門第2区分

【発行日】平成25年2月14日(2013.2.14)

【公表番号】特表2010-526594(P2010-526594A)

【公表日】平成22年8月5日(2010.8.5)

【年通号数】公開・登録公報2010-031

【出願番号】特願2010-507685(P2010-507685)

【国際特許分類】

A 4 7 L 9/28 (2006.01)

A 4 7 L 9/10 (2006.01)

A 4 7 L 9/04 (2006.01)

【F I】

A 4 7 L 9/28 E

A 4 7 L 9/28 Q

A 4 7 L 9/10 D

A 4 7 L 9/04 A

A 4 7 L 9/28 U

A 4 7 L 9/28 M

【誤訳訂正書】

【提出日】平成24年12月25日(2012.12.25)

【誤訳訂正1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0044

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0044】

再び図4を参照すると、静止状態ホイール722は、ごみ容器の蓋620に置かれ、清掃部500の後方で、駆動システム400と電源160の前方に位置する。静止状態ホイール/遊動輪722は、駆動車輪410と420の前方に位置し、円形の輪郭221の中心軸223の前方で、円形の輪郭221内に位置する。静止状態ホイール722をこの位置に置くことは、筐体200の前方部分210を支持し、安定させつつ、その回転方向を横切る方向に静止状態ホイール722をほとんど引きずることなく、ロボットが曲がることを可能にする。静止状態ホイール722は、中心軸223の半径の三分の一の所に置くのが好ましい。静止状態ホイール722及び電源160を前方に配置することは、清掃部500により妨げられる。結果として、清掃部500のサイズを小さくすることにより、静止状態ホイール722及び電源160は、より前方に置くことが可能となり、ロボット100の全体的な長さを減らすことが可能となる。