

【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 2 部門第 3 区分  
【発行日】令和 5 年 3 月 8 日(2023.3.8)

【国際公開番号】WO2020/176973  
【公表番号】特表 2022-525020(P2022-525020A)  
【公表日】令和 4 年 5 月 11 日(2022.5.11)  
【年通号数】公開公報(特許)2022-082  
【出願番号】特願 2021-552857(P2021-552857)  
【国際特許分類】

10

**B 2 5 J 11/00(2006.01)**

【F I】

B 2 5 J 11/00 D

【誤訳訂正書】  
【提出日】令和 5 年 2 月 27 日(2023.2.27)  
【誤訳訂正 1】  
【訂正対象書類名】明細書  
【訂正対象項目名】0 0 1 7  
【訂正方法】変更

20

【訂正の内容】

【0 0 1 7】

第 2 の態様によれば、プラットフォームと、ベースまたはグラウンドから前記プラットフォームまで延在するように構成された少なくとも 3 本の脚部と、を備え、各脚部は、遠位リンクと、遠位並進方向の回りに 1 つの回転自由度(DOF)を提供する少なくとも 1 つの遠位ジョイントであって、前記遠位リンクの遠位端を前記プラットフォームに接続する少なくとも 1 つの遠位ジョイントと、前記遠位リンクの近位端に少なくとも 2 つの回転DOFを提供する近位ジョイントと、前記近位ジョイントと前記ベースまたはグラウンドとの間で前記各脚部にDOFを提供するためのジョイント及びリンクのアセンブリと、を有しており、前記 3 本の脚部の前記遠位並進方向の軸は、互いに同一平面上にある、ことを特徴とする空間パラレルメカニズムが提供される。

30

40

50