

【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】

B 25 J 11/00 (2006.01)

10

【F I】

B 25 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】0017

【訂正方法】変更

20

【訂正の内容】

【0017】

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