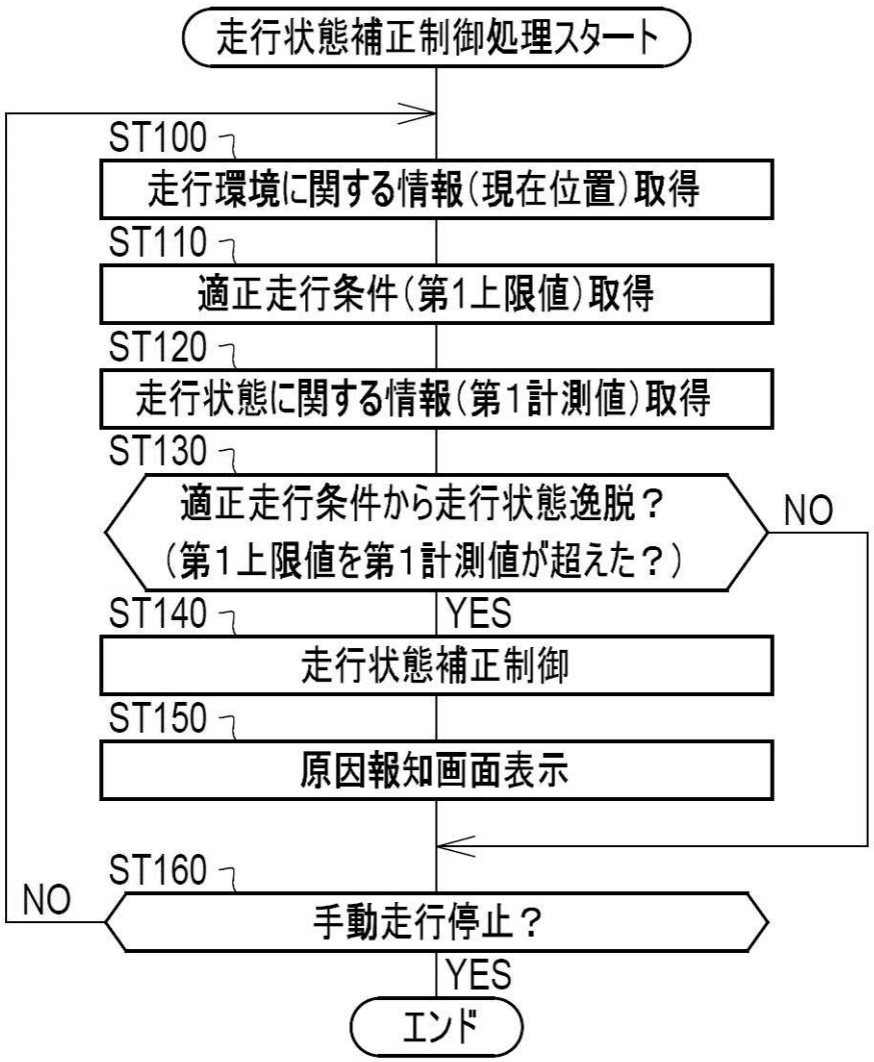
【公報種別】特許法第１７条の２の規定による補正の掲載
【部門区分】第１部門第２区分
【発行日】令和3年3月25日(2021.3.25)

【公開番号】特開2020-81747(P2020-81747A)
【公開日】令和2年6月4日(2020.6.4)
【年通号数】公開・登録公報2020-022
【出願番号】特願2018-225682(P2018-225682)
【国際特許分類】
*Ａ６１Ｂ　6/00　(2006.01)*
【ＦＩ】
Ａ６１Ｂ　6/00　３１０
Ａ６１Ｂ　6/00　３２０Ｚ

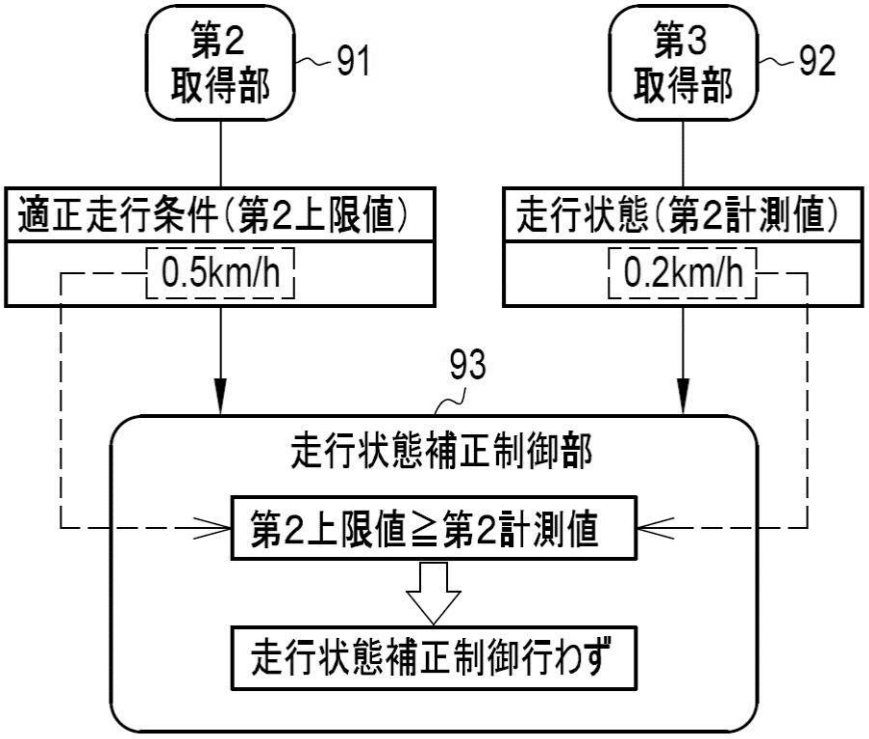
【手続補正書】
【提出日】令和3年2月5日(2021.2.5)
【手続補正１】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】００９９
【補正方法】変更
【補正の内容】
【００９９】
適正走行条件は、走行通路の幅、走行通路が曲がり角であるか否か、障害物の多寡、走行通路の傾斜の状態、および走行通路の凹凸の状態のうちの少なくともいずれか１つに応じた、台車部１０の走行速度の第１上限値である。そして、第３取得部９２は、走行状態に関する情報として第１計測値を取得する。走行状態補正制御部９３は、第１上限値を第１計測値が超えた場合、走行状態補正制御を行う。したがって、各位置において安全を確保することが可能な走行速度で台車部１０を手動走行させることができる。
【手続補正２】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】０１１５
【補正方法】変更
【補正の内容】
【０１１５】
対して図２５に示すように、走行状態補正制御部９３は、第２取得部９１において取得した第２上限値を、第３取得部９２において取得した第２計測値が超えた場合（第２上限値＜第２計測値）、走行状態補正制御を行う。走行状態補正制御の内容は、上記第１実施形態と同じである。
【手続補正３】
【補正対象書類名】図面
【補正対象項目名】図１８
【補正方法】変更
【補正の内容】

【図１８】



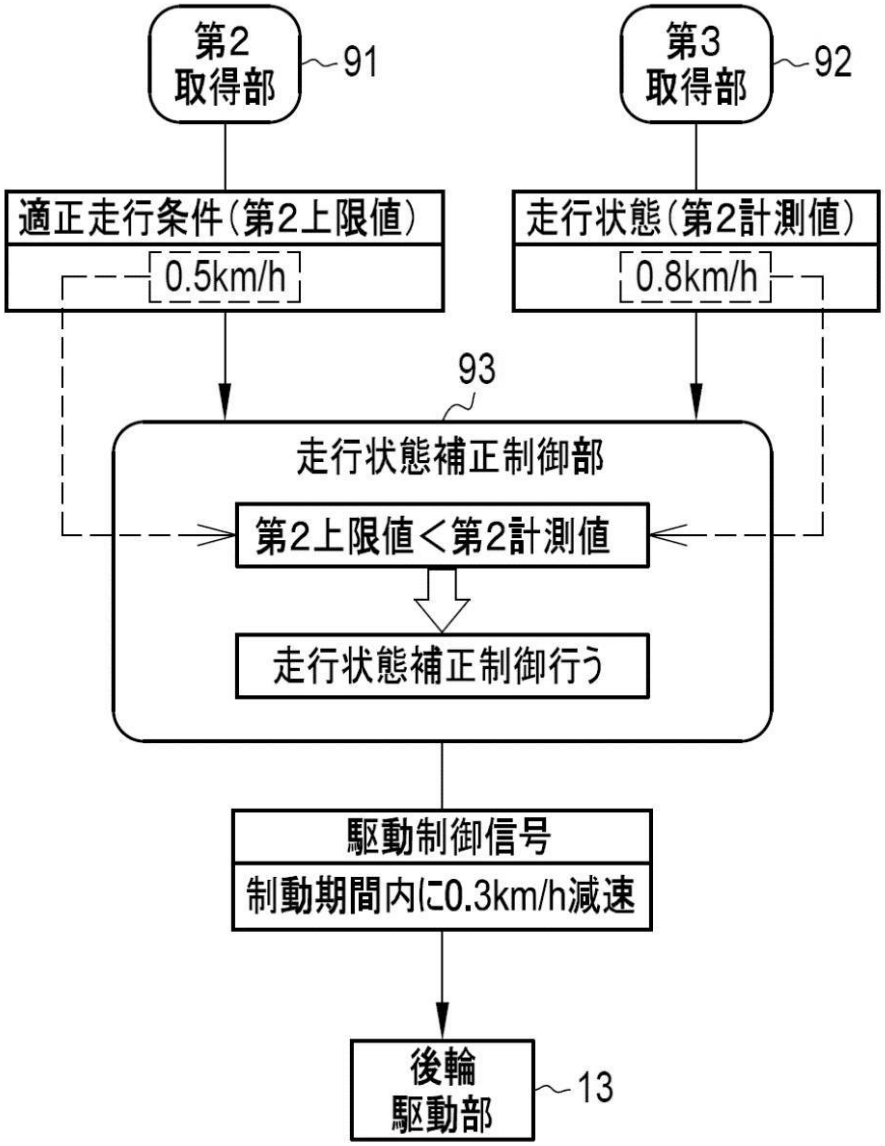

【手続補正４】
【補正対象書類名】図面
【補正対象項目名】図２４
【補正方法】変更
【補正の内容】

【図２４】




【手続補正５】
【補正対象書類名】図面
【補正対象項目名】図２５
【補正方法】変更
【補正の内容】

【図２５】


第2
取得部
91
第3
取得部
92
適正走行条件(第2上限値)
0.5km/h
走行状態(第2計測値)
0.8km/h
93
走行状態補正制御部
第2上限値＜第2計測値
走行状態補正制御行う
駆動制御信号
制動期間内に0.3km/h減速
後輪
駆動部
13