

【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 5 区分

【発行日】平成24年9月6日(2012.9.6)

【公表番号】特表2004-500271(P2004-500271A)

【公表日】平成16年1月8日(2004.1.8)

【年通号数】公開・登録公報2004-001

【出願番号】特願2001-543388(P2001-543388)

【国際特許分類】

B 6 2 K 5/04 (2006.01)

B 6 2 M 7/12 (2006.01)

【F I】

B 6 2 K 5/04 D

B 6 2 M 7/12

【誤訳訂正書】

【提出日】平成24年7月13日(2012.7.13)

【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 5

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 0 1 5】

正常動作条件の下では、支持プラットフォーム 1 1 2 は、駆動プラットフォーム 1 0 2 に固定したピボット 1 1 8 回りに自由に旋回できる。発明の代替実施態様では、支持プラットフォーム 1 1 2 の駆動プラットフォーム 1 0 2 に対する旋回を、垂直と、前方運動とを含む前後面に制限することができる。運動平面内では、支持プラットフォームの旋回は、駆動プラットフォーム 1 0 2 に結合された運行ストッパ、または、駆動プラットフォーム 1 0 2 を支持プラットフォーム 1 1 2 にそれぞれのプラットフォームの前後両端のいずれか一方もしくは両方において連結するばねのような柔軟部材によって制限される。発明のさらに別の代替実施態様では、支持プラットフォーム 1 1 2 はモータなどのロータリアクチュエータ 1 2 4 によって活発に駆動される。制御ループ制御下で（詳細は以下に説明する）、支持プラットフォーム 1 1 2 の垂直バランスは、支持プラットフォーム 1 0 2 を前方又は後方に動かすことによって維持される。