

【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1区分  
 【発行日】令和4年1月24日(2022.1.24)

【国際公開番号】WO2019/170888  
 【公表番号】特表2021-515695(P2021-515695A)  
 【公表日】令和3年6月24日(2021.6.24)  
 【出願番号】特願2020-546917(P2020-546917)  
 【国際特許分類】

**B 0 8 B 1/04(2006.01)**

**B 6 3 B 73/60(2020.01)**

10

【F I】

B 0 8 B 1/04

B 6 3 B 73/60

【手続補正書】

【提出日】令和4年1月14日(2022.1.14)

【手続補正1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】請求項4

20

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項4】

前記反りピボット機構が、ブラケットと、前記ブラケットを支持するスターラップ部材とを備えており、反りピボットにより、前記ブラケットが前記スターラップ部材に結合されている、請求項1乃至3のいずれか一項に記載のロボット。

【手続補正2】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】請求項6

30

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項6】

前記反りピボットは、ホイールの回転軸と直角な回転軸を有し、該回転軸は前記ロボットの使用時に前記船体の表面に平行に位置するように構成されている軸を含む、請求項4に記載のロボット。

【手続補正3】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】請求項8

40

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項8】

前記サスペンションピボット機構は、回転梁に設けられたピボットを含み、ホイールの組の一方は前記回転梁に取り付けられ、前記回転梁が、前記ホイールの組の他方に対して回転することができる、請求項1から7のいずれか一項に記載のロボット。

【手続補正4】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】請求項11

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項11】

50

前記第 1 組のホイールと第 2 組のホイールの両方のホイールが、ホイールの接触面に垂直に延びる軸の周りに各々回転できるようにする操舵機構を備え、前記反りピボット機構はホイールとともに回転する、請求項 10 に記載のロボット。

10

20

30

40

50