

【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6部門第1区分

【発行日】平成22年1月7日(2010.1.7)

【公開番号】特開2005-291879(P2005-291879A)

【公開日】平成17年10月20日(2005.10.20)

【年通号数】公開・登録公報2005-041

【出願番号】特願2004-106516(P2004-106516)

【国際特許分類】

G 01 B 21/00 (2006.01)

B 25 J 5/00 (2006.01)

B 25 J 13/00 (2006.01)

B 25 J 19/02 (2006.01)

G 01 B 21/22 (2006.01)

【F I】

G 01 B 21/00 E

B 25 J 5/00 C

B 25 J 13/00 Z

B 25 J 19/02

G 01 B 21/22

【手続補正書】

【提出日】平成21年11月12日(2009.11.12)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 3

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 3】

このため、歩行ロボットの近くにオペレータがいなければ歩行させることができないという欠点があるとともに、法面が急傾斜である場合には、オペレータも急傾斜部位での操作が必要で、危険な作業になるという欠点があった。

【特許文献1】特許第3310937号