

【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 7 区分

【発行日】平成24年11月29日(2012.11.29)

【公開番号】特開2011-140371(P2011-140371A)

【公開日】平成23年7月21日(2011.7.21)

【年通号数】公開・登録公報2011-029

【出願番号】特願2010-1151(P2010-1151)

【国際特許分類】

B 6 6 B 13/14 (2006.01)

【F I】

B 6 6 B 13/14 K

B 6 6 B 13/14 Q

【手続補正書】

【提出日】平成24年10月11日(2012.10.11)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0078

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0078】

S 4 0 6 では、戸制御装置 1 0 は、S 4 0 1 にて記憶した所定距離毎の実速度 W 2 1 の正負符号が逆となるように変換するとともに、変換した実速度 W 2 1 を、S 4 0 1 にて記憶した順番とは逆の順番で、所定距離毎に出力する（ステップ S 4 0 6）。

【手続補正 2】

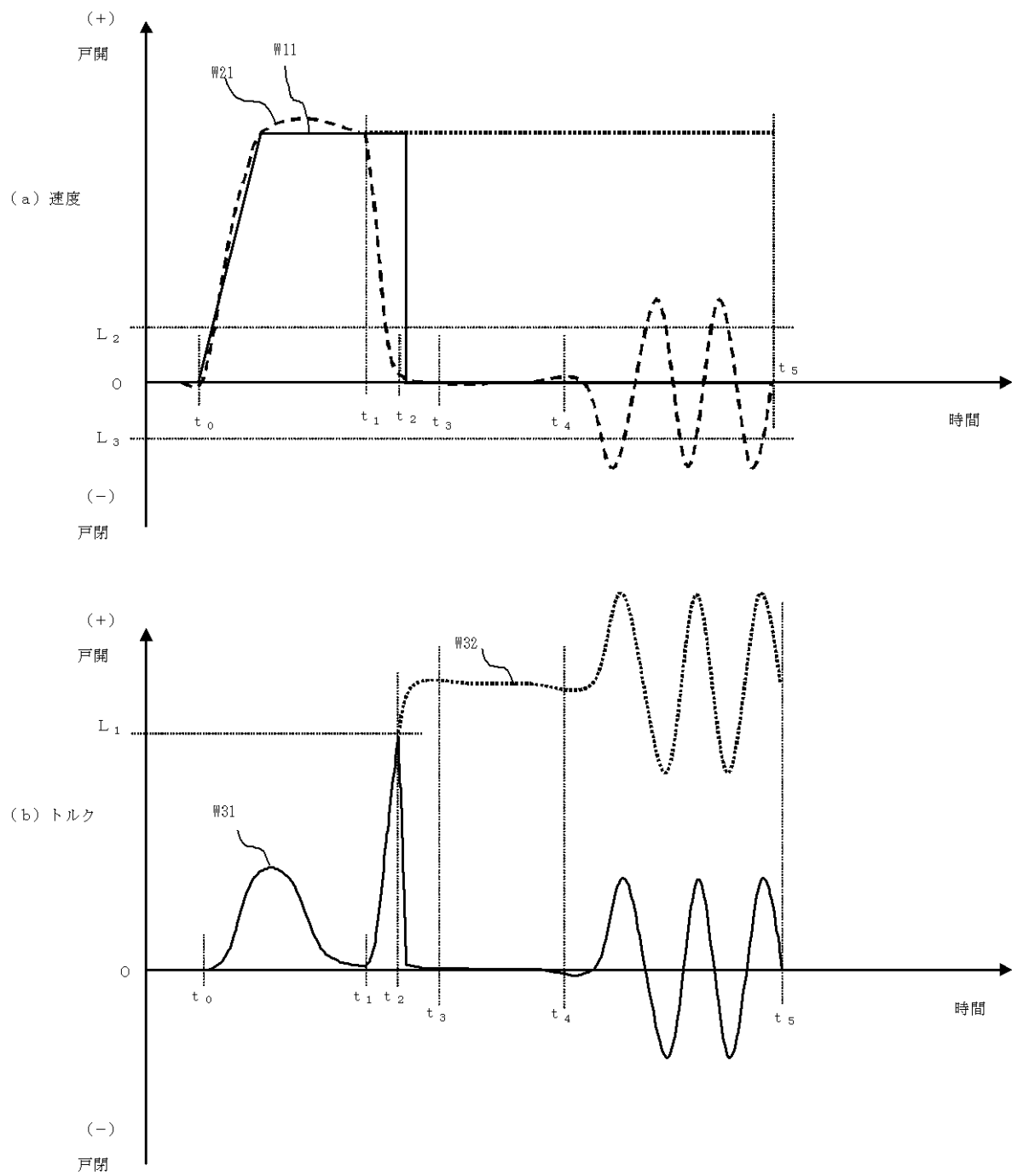
【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 4】



【手続補正 3】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 1 2

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 1 2】

