

【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5年3月14日(2023.3.14)

【国際公開番号】WO2020/180965
 【公表番号】特表2022-525049(P2022-525049A)
 【公表日】令和4年5月11日(2022.5.11)
 【年通号数】公開公報(特許)2022-082
 【出願番号】特願2021-553114(P2021-553114)
 【国際特許分類】

10

A 6 1 H 1/02(2006.01)
 B 2 5 J 11/00(2006.01)

【F I】

A 6 1 H 1/02 K
 B 2 5 J 11/00 Z

【手続補正書】
 【提出日】令和5年3月6日(2023.3.6)

【手続補正1】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0009
 【補正方法】変更

20

【補正の内容】
 【0009】

そのため、可動域への影響が少なく、セラピストが継続的に直接関与しなくても動作可能なロボット外骨格システムが必要とされる。

この出願の発明に関連する先行技術文献情報としては、以下のものがある(国際出願日以降国際段階で引用された文献及び他国に国内移行した際に引用された文献を含む)。

(先行技術文献)
(特許文献)

30

(特許文献1) 国際公開第2017/072463号
(特許文献2) 米国特許出願公開第2013/0096477号明細書
(特許文献3) 米国特許出願公開第2017/0168565号明細書
(特許文献4) 英国特許出願公開第2552358号明細書
(特許文献5) 米国特許出願公開第2006/0094989号明細書
(特許文献6) 米国特許出願公開第2014/0142470号明細書
(特許文献7) 米国特許出願公開第2006/0282936号明細書

40

50