

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2015 年 10 月 1 日(01.10.2015)



(10) 国際公開番号

WO 2015/146301 A1

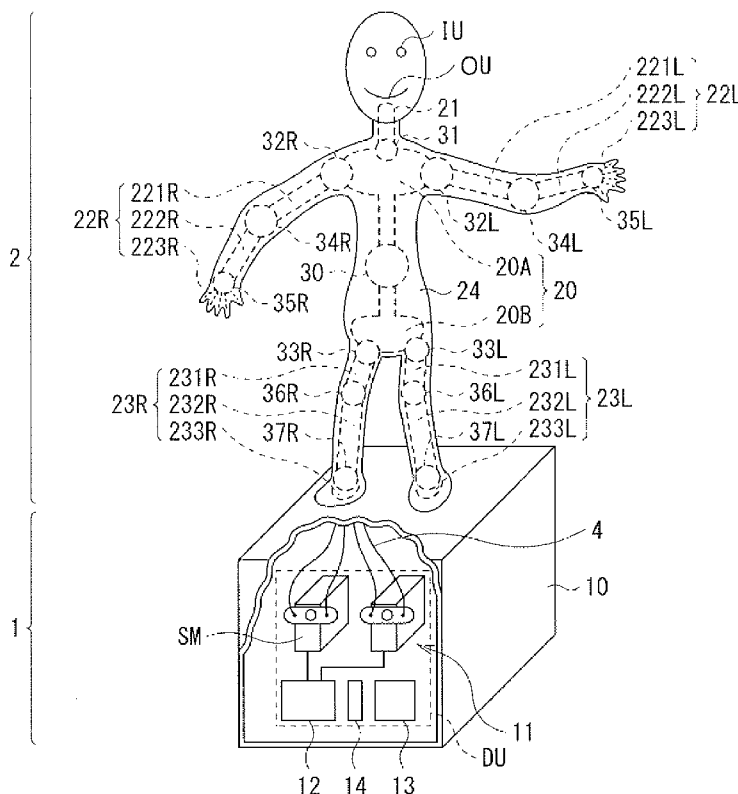
- (51) 国際特許分類:
A63H 13/04 (2006.01) A63H 31/10 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2015/053155
- (22) 国際出願日: 2015 年 2 月 4 日(04.02.2015)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願 2014-060758 2014 年 3 月 24 日(24.03.2014) JP
特願 2014-117214 2014 年 6 月 6 日(06.06.2014) JP
特願 2014-195945 2014 年 9 月 26 日(26.09.2014) JP
- (71) 出願人: スピーシーズ株式会社(SPEECYS CORP.)
[JP/JP]; 〒1810001 東京都三鷹市井の頭 4 丁目 1
2 番 3 号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者: 春日 知昭(KASUGA, Tomoaki); 〒1810001
東京都三鷹市井の頭 4 丁目 1 2 番 3 号 スピー
シーズ株式会社内 Tokyo (JP).

- (74) 代理人: 特許業務法人つばさ国際特許事務所
(TSUBASA PATENT PROFESSIONAL CORPORATION); 〒1600022 東京都新宿区新宿 1 丁目 1 5
番 9 号さわだビル 3 階 Tokyo (JP).
- (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保
護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA,
BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN,
CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES,
FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN,
IR, IS, JP, KE, KG, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR,
LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX,
MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH,
PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK,
SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA,
UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.
- (84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保
護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW,
MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユー
ラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ユー
ロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE,

[続葉有]

(54) Title: FIGURE, PLATFORM, AND FIGURE SYSTEM

(54) 発明の名称: フィギュア、台座、およびフィギュアシステム



(57) Abstract: [Problem] To provide a figure which has superior external aesthetics and can perform a variety of motions. [Solution] This figure system comprises: a drive unit (DU) having a plurality of first actuators (servomotors (SM)); and a figure (2) having a plurality of joint parts, each including one or a plurality of axial joint mechanisms. The driving force in one of the plurality of first actuators is transmitted via wires (4) to a corresponding one of the plurality of axial joint mechanisms.

(57) 要約: 【課題】外観上の審美性に優れ、多彩な動作が実現されるフィギュアを提供する。【解決手段】このフィギュアシステムは、複数の第1のアクチュエータ(サーボモータSM)を有する駆動ユニットDUと、1または複数の軸関節機構を各々含む関節部を複数有するフィギュア2とを備える。複数の第1のアクチュエータのうちの1つの第1のアクチュエータにおける駆動力が、ワイヤ4を介して複数の軸関節機構のうちの対応する1の軸関節機構に伝達される。



ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, 添付公開書類:

MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK,

SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ,

GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

— 国際調査報告 (条約第 21 条(3))