

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 登録実用新案公報 (U)

(11) 実用新案登録番号  
実用新案登録第3141096号  
(U3141096)

(45) 発行日 平成20年4月24日 (2008. 4. 24)

(24) 登録日 平成20年4月2日 (2008. 4. 2)

|                          |                 |
|--------------------------|-----------------|
| (51) Int.Cl.             | F 1             |
| A 6 3 H 3/04 (2006. 01)  | A 6 3 H 3/04 A  |
| A 6 3 H 17/00 (2006. 01) | A 6 3 H 17/00 C |
| A 6 3 H 3/00 (2006. 01)  | A 6 3 H 3/00 S  |

評価書の請求 未請求 請求項の数 2 O L (全 6 頁)

|                                           |                            |
|-------------------------------------------|----------------------------|
| (21) 出願番号 実願2008-116 (U2008-116)          | (73) 実用新案権者 000003584      |
| (22) 出願日 平成20年1月12日 (2008. 1. 12)         | 株式会社タカラトミー                 |
| 実用新案法第 1 1 条において準用する特許法第 3 0 条第 1 項適用申請有り | 東京都葛飾区立石 7 丁目 9 番 1 0 号    |
|                                           | (74) 代理人 100074918         |
|                                           | 弁理士 瀬川 幹夫                  |
|                                           | (72) 考案者 小林 弘典             |
|                                           | 東京都葛飾区立石 7 丁目 9 番 1 0 号 株式 |
|                                           | 会社タカラトミー内                  |

(54) 【考案の名称】 形態変化玩具

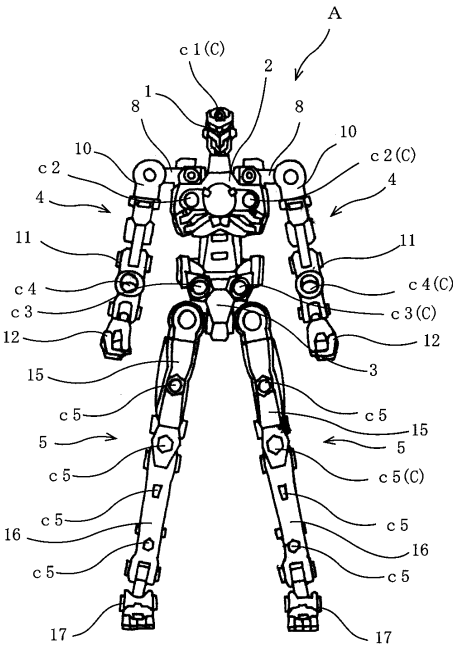
(57) 【要約】 (修正有)

【課題】ユーザーが玩具素体にパーツ部材を取り付けて自分の形態を構築することができ、その形態を変化させて別の形態に変化させることができる従来の形態変化玩具にはない新しい発想で飽きのこない形態変化玩具を提供する。

【解決手段】以下の要件を備えることを特徴とする、形態変化玩具。

(イ) 複数の素体部材を回動可能に連結してなる玩具素体 A と、該玩具素体 A に着脱可能なパーツ部材 B とから構成されていること。(ロ) 上記玩具素体 A には上記パーツ部材を装着する装着部 C を設けたこと。(ハ) 上記玩具素体 A の装着部 C に上記パーツ部材 C を装着することにより第 1 の形態の玩具 D 1 を構成すること。(ニ) 上記第1の形態の玩具は第 2 の形態の玩具に可逆的に形態を変化させることができること。

【選択図】 図 1



**【実用新案登録請求の範囲】****【請求項 1】**

以下の要件を備えることを特徴とする、形態変化玩具。

(イ) 複数の素体部材を回動可能に連結してなる玩具素体と、該玩具素体に着脱可能なパーツ部材とから構成されていること

(ロ) 上記素体部材には上記パーツ部材を装着する装着部を設けたこと

(ハ) 上記玩具素体の装着部に上記パーツ部材を装着することにより第 1 の形態の玩具を構成すること

(ニ) 上記第 1 の形態の玩具は第 2 の形態の玩具に可逆的に形態を変化させることができること

10

**【請求項 2】**

前記パーツ部材は形態変化可能な形態変化部材と、第 1 の形態時に玩具素体を装飾する装飾部材とから構成された、請求項 1 記載の形態変化玩具。

**【考案の詳細な説明】****【技術分野】****【0001】**

本考案は、形態変化玩具、詳しくはロボットの骨格を模した玩具素体にパーツ部材を取り付けて 1 つの形態の玩具を形成し、この 1 つの形態の玩具を他の形態の玩具に変化させることができるようにした形態変化玩具に関するものである。

**【背景技術】**

20

**【0002】**

従来、形態を変化させる形態変化玩具は様々なものが実施されてきたが、それらの玩具は予め複数の部品が連結されて形成されているもので、これらの部品を回動させたり、スライドさせたりして部品相互の関係を変えることにより形態を変化させるものであったが、それらの形態変化玩具は見た目にも遊び方にも目新しさがなくなっているため本出願人から新たな形象玩具が提案されている（例えば、特許文献 1）。

**【0003】**

この形象玩具は、折り曲げ可能なチェーン状のフレーム部材を折り曲げた上で付属部材を取り付けることにより、新たな形態を得ることができるようにしたものである。

**【特許文献 1】特許第 3 6 5 2 6 5 3 号公報**

30

**【考案の開示】****【考案が解決しようとする課題】****【0004】**

本考案が解決しようとする問題点は、上述の形象玩具はフレーム部材の折り曲げ方を変えて付属部材を取り付ければ別の形態を構築することはできるが、その形態から他の形態に変えることはできず一旦付属部材を外して新たにフレーム部材の形状を変えて改めて付属部材を付け替えなければならないもので、形態を変えることはできるが従来の形態変化玩具のように 1 つの形態から他の形態に可逆的に変えることはできない点であった。

**【0005】**

本考案は、上記問題点を解決し、ユーザーが玩具素体にパーツ部材を取り付けて自分で第 1 の形態を構築することができ、構築した第 1 の形態を変化させて第 2 の形態に形態を変化させることができ、単に与えられた形態変化玩具を形態変化させるだけではない、従来の形態変化玩具にはない新しい発想で飽きのこない形態変化玩具を提供することを課題とする。

40

**【課題を解決するための手段】****【0006】**

前記課題を解決するために本考案に係る形態変化玩具は、以下の要件を備えることを特徴とする。

(イ) 複数の素体部材を回動可能に連結してなる玩具素体と、該玩具素体に着脱可能なパーツ部材とから構成されていること

50

(ロ) 上記素体部材には上記パーツ部材を装着する装着部を設けたこと

(ハ) 上記玩具素体の装着部に上記パーツ部材を装着することにより第１の形態の玩具を構成すること

(ニ) 上記第１の形態の玩具は第２の形態の玩具に可逆的に形態を変化させることができること

【０００７】

なお、前記パーツ部材は形態変化可能な形態変化部材と、第１の形態時に玩具素体を装飾する装飾部材とから構成されていてもよい。

【考案の効果】

【０００８】

10

請求項１の考案によれば、玩具素体にパーツ部材を取り付けて第１の形態の玩具を構築でき、この状態の玩具を第２の形態の玩具に形態を変化させることができ、第１の形態の玩具に戻したときにはパーツ部材を取り替えることにより異なった形態の第１の形態変化玩具を構築することができ、従来の形態変化玩具のように、既に第１の形態が出き上がっている形態変化玩具では味わえない新しい発想で、飽きのこない形態変化玩具を提供することができる。

【０００９】

請求項２の考案によれば、第１の形態から第２の形態に変化させる際、パーツ部材自身が形態を変化する形態変化部材に加え、第１の形態時にその外観を装飾する装飾部材を設けたので、第１の形態時に玩具素体がむき出しにならず、外観をよりリアルに仕上げるこ

20

【考案を実施するための最良の形態】

【００１０】

図１は、本考案に係る形態玩具の玩具素体Ａを示し、この玩具素体Ａは、素体部材である頭部素体１、胴体部素体２、腰部素体３、腕部素体４、脚部素体５を連結してなるもので、胴体部素体２には頭部素体１、腰部素体３、腕部素体４がそれぞれ回動可能に取り付けられ、腰部素体３には脚部素体５が回動可能に取り付けられ、全体としてロボットの骨格を模して形成されているものである。

【００１１】

胴体部素体２の上部両側には肩部材８が前後、上下方向に回動可能に取り付けられ、肩部材１０には腕部素体４を構成する上腕部材１０、前腕部材１１、手部材１２が互いに回動可能に連結され、腰部素体３の下部両側には、脚部素体５を構成する大腿部材１５、すね部材１６、足部材１７が互いに回動可能に連結されている。

30

【００１２】

上記各素体部材にはパーツ部材Ｂを装着する装着部Ｃが形成されている。この装着部Ｃは嵌合凹部で構成され頭部素体１には嵌合凹部ｃ１、胴体部素体には嵌合凹部ｃ２、腰部素体には嵌合凹部ｃ３、腕部素体には嵌合凹部ｃ４、脚部素体には嵌合凹部ｃ５がそれぞれ形成され、各素体部材を連結してなる玩具素体Ａは装着部Ｃを備えたものとなっている。

【００１３】

40

なお、上記パーツ部材Ｂは形態変化可能に構成された形態変化部材Ｂ１と、形態は変化しないが玩具素体Ａをよりリアルにするために玩具素体Ａを装飾する装飾部材Ｂ２とから構成されている。

【００１４】

これらのパーツ部材Ｂには素体部材の装着部（嵌合凹部）Ｃに装着するための嵌合凸部（図示せず）が形成されている。

【００１５】

上述の玩具素体Ａに設けられた装着部（嵌合凹部）Ｃに、形態変化可能な形態変化部材Ｂ１と、形態は変化させることはできないが、玩具素体Ａがむき出しにならないようにして、第１の形態がよりロボットに近い状態に仕上げる装飾部材Ｂ２とを装着することによ

50

り、図 2 に示すような、第 1 の形態の玩具 D 1 であるロボットの形態を構築することができる。

【 0 0 1 6 】

この状態では、例えば、ロボットの顔を模した装飾部材 B 2 を頭部素体 1 に取り付けられれば頭部素体 1 が剥き出しにならずリアル感を高めることができるし、形態を変化させる形態変化部材 B 1 を脚部素体 5 に取り付けた場合は、例えば、図 3 に示すように、第 1 の形態の玩具 D 1 をうつ伏せに倒して、足部 1 7 を回動させて、ボンネット部を構成する形態変化部材 B 1 の下部に収納し、ラジエーターグリル部材 b 1 を前に回動させれば、ボンネット部材 b 2 の前に配置することができ、右半分のボンネット部に变化させることができるようになっており、全ての形態変化部材 B 1 を形態変化させるとともに、玩具素体 A をその変化に対応させて折り曲げたり、回転させることにより、図 4 に示すような、第 2 の形態の玩具 D 2 であるコンボイを模した走行玩具に形態を変化させることができる。

10

【 0 0 1 7 】

上記第 2 の形態の玩具 D 2 は、形態変化部材 B 1 の形態を元に戻すように変化させるとともに、玩具素体 A も同様に折り曲げ、回転をして元に戻すことにより、ロボットの形態である第 1 の形態の玩具 D 1 に戻すことができ、ロボットの形態になった状態で、形態変化部材 B 1、装飾部材 B 2 を玩具素体 A から外すことにより、元のロボットの骨格を模した玩具素体 A の状態（図 1 参照）に戻すことができる。

【 0 0 1 8 】

また、上述の玩具素体 A の装着部 C に、他の形態変化部材 B 1、装飾部材 B 2 を取り付けることにより、図 5 に示すような、別の形の第 1 の形態であるロボットを構築することができる。

20

【 0 0 1 9 】

上述のコンボイと同様に、全ての形態変化部材 B 1 を形態変化させるとともに、玩具素体 A をその変化に対応させて折り曲げたり、回転させたりすることにより、図 6 に示すような、第 2 の形態である乗用車を模した走行玩具に形態を変化させることができる。

【 0 0 2 0 】

上述したように、玩具素体 A にはパーツ部材 B を装着する装着部 C を多数形成し、この装着部 C である嵌合凹部に形態変化部材 B 1、装飾部材 B 2 に形成された嵌合凸部を嵌め合わせることににより、第 1 の形態であるロボットの形態を構築することができ、この状態から形態変化部材 B 1、玩具素体 A を回動させたり、スライドさせたりして部品相互の関係を変えることににより、第 2 の形態である走行玩具の形態に形態を変化させることができ、第 2 の形態から第 1 の形態であるロボットの形態にもどすことができ、さらに第 1 の形態であるロボットの形態から形態変化部材 B 1、装飾部材 B 2 を取り外すことにより、玩具素体 A に戻すことができるので、この状態で他の形態変化部材、装飾部材を取り付けることにより、他の第 1 の形態に変化させることができ、この状態で所定の操作をすることにより、第 2 の形態である他の走行玩具の形態に形態を変化させることができる。

30

【 0 0 2 1 】

この形態変化玩具によれば、従来は第 1 の形態（走行玩具）から第 2 の形態（ロボット）の形態に可逆的に形態を変化させるものであり、単に形態を変化させるだけの遊びしかできないが、玩具素体に形態変化部材、装飾部材を取り付けることにより第 1 の形態であるロボットの形態を構築し、ロボットの形態から第 2 の形態である走行玩具の形態に、形態を変化させることができるので、第 1 の形態を構築する楽しみ、第 1 の形態から第 2 の形態に形態を変化させる楽しみが生まれ、従来の形態変化玩具では想像できない新しい発想の形態変化玩具を実現することができる。

40

【 0 0 2 2 】

なお、第 1 の形態と第 2 の形態とはロボットと走行玩具とに限定されず、動物と飛行機等の他の形態であっても構わない。

【 図面の簡単な説明 】

【 0 0 2 3 】

50

【図 1】本考案の玩具素体の構造を説明する正面図

【図 2】上記玩具素体にパーツ部材を取り付けた状態の第 1 の形態の玩具を説明する正面図

【図 3】上記パーツ部材の一例を説明する第 1 の形態の玩具の一部を示す側面図

【図 4】上記形態変化玩具の第 2 の形態を示す斜視図

【図 5】第 1 の形態の玩具の他の例を示す正面図

【図 6】上記他の例の第 1 の形態の玩具を第 2 の形態の玩具にした状態を示す斜視図

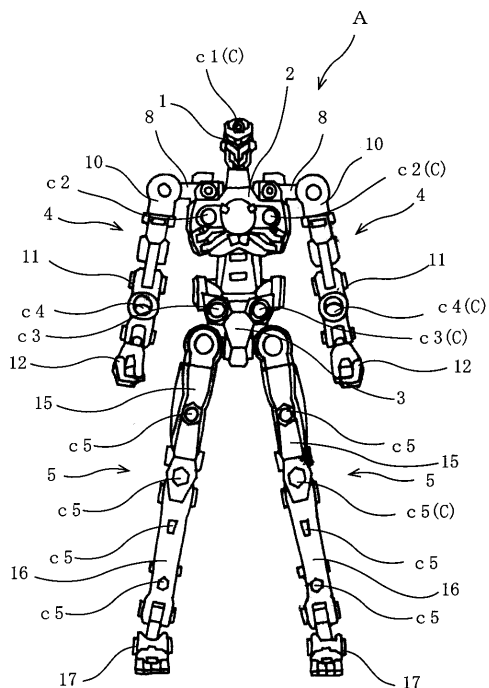
【符号の説明】

【0024】

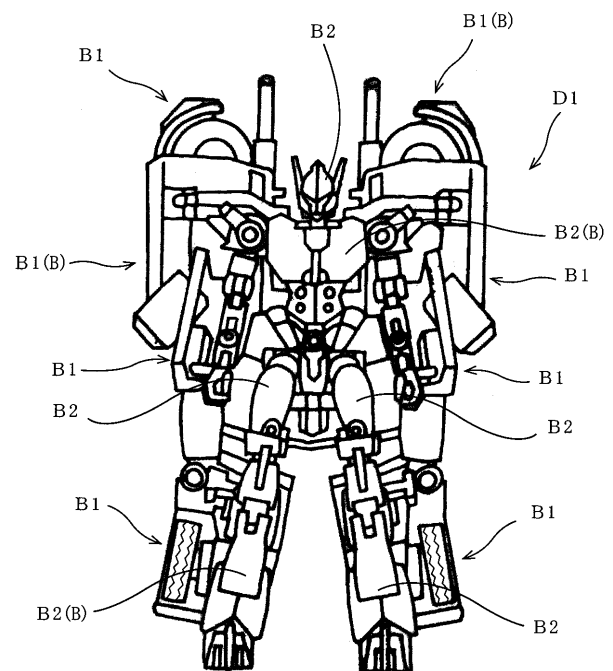
- 1 頭部素体
- 2 胴体部素体
- 3 腰部素体
- 4 腕部素体
- 5 脚部素体
- A 玩具素体
- B パーツ部材
- C 装着部（嵌合凹部）
- D 1 第 1 の形態の玩具
- D 2 第 2 の形態の玩具

10

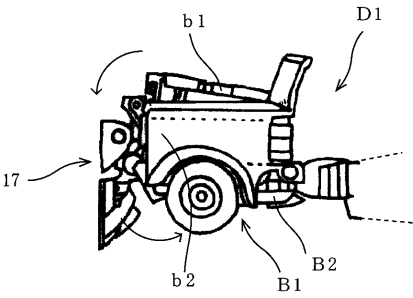
【図 1】



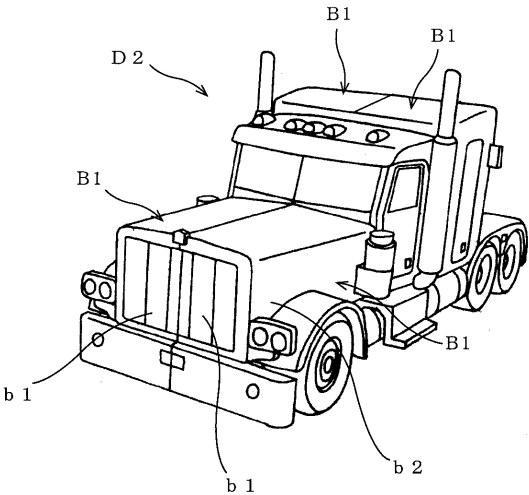
【図 2】



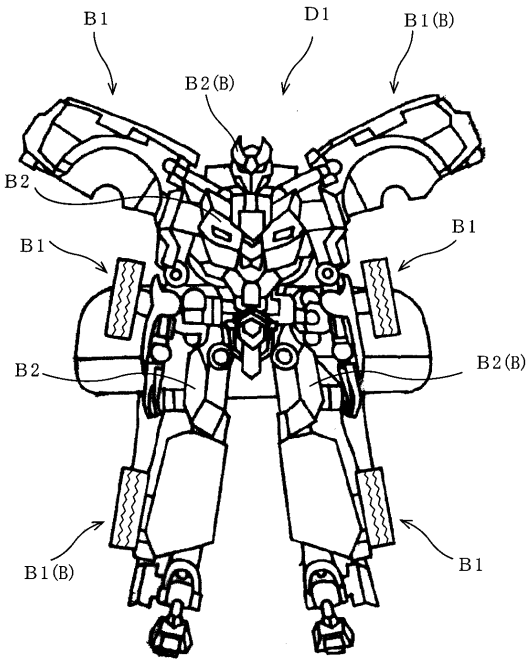
【 図 3 】



【 図 4 】



【 図 5 】



【 図 6 】

