

【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】平成29年1月12日 (2017.1.12)

【公表番号】特表2016-508053(P2016-508053A)  
【公表日】平成28年3月17日 (2016.3.17)  
【年通号数】公開・登録公報2016-016  
【出願番号】特願2015-550780(P2015-550780)  
【国際特許分類】

A 6 1 B 5/16 (2006.01)

【F I】

A 6 1 B 5/16

【手続補正書】

【提出日】平成28年11月25日 (2016.11.25)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

ユーザの感情状態の指標を感知するように構成された 1 つまたは複数のバイオセンサと

、

前記ユーザの前記感情状態に基づいて反応するように構成された機械的な羽と、

前記ユーザの第一の感情状態が前記 1 つまたは複数のバイオセンサによって感知された場合、第一の手法で前記機械的な羽を動かし、前記ユーザの第二の感情状態が前記 1 つまたは複数のバイオセンサによって感知された場合、異なる第二の手法で前記機械的な羽を動かすように構成されたマイクロコントローラとを備える、ロボットの蝶。

【請求項 2】

前記機械的な羽は、加熱されると収縮する電線と組み合わされており、前記マイクロコントローラは、前記電線を加熱させるまたは冷えさせることにより前記機械的な羽を動かす請求項 1 に記載のロボットの蝶。

【請求項 3】

前記マイクロコントローラは、前記ユーザの前記第一の感情状態を示す穏やかなホバリングで前記ロボットの蝶の前記機械的な羽を動かし、前記ユーザの前記第二の感情状態を示す大きい羽ばたきで前記ロボットの蝶の前記機械的な羽を動かす、請求項 1 に記載のロボットの蝶。

【請求項 4】

前記マイクロコントローラは、前記ユーザの前記第一の感情状態を示す第一の速度で前記ロボットの蝶の前記機械的な羽を動かし、前記ユーザの前記第二の感情状態を示す第二の速度で前記ロボットの蝶の前記機械的な羽を動かす、請求項 1 に記載のロボットの蝶。

【請求項 5】

ユーザの感情状態の指標を感知するように構成されたバイオセンサと、

前記バイオセンサが前記ユーザの第一の感情状態の指標を感知する場合、第一の速度で動くことによって、かつ、前記バイオセンサが前記ユーザの第二の感情状態の指標を感知する場合、第二の速度で動くことによって、前記ユーザの前記感情状態に基づいて動くように構成された機械的な羽と、

を備える、気分作動装置。

**【請求項 6】**

気分作動装置が、機械的な蝶を含み、前記機械的な羽が、前記機械的な蝶の羽を含む、請求項 5 に記載の気分作動装置。

**【請求項 7】**

前記機械的な羽が、前記ユーザの前記感情状態にマッピングされるように動くことによって、前記ユーザの前記感情状態に基づいて動くように構成される、請求項 5 に記載の気分作動装置。

**【請求項 8】**

前記機械的な羽が、前記ユーザの前記感情状態にマッピングされるように動き、当該動きが前記ユーザの前記感情状態を視覚的に反映することによって、前記ユーザの前記感情状態に基づいて動くように構成される、請求項 5 に記載の気分作動装置。

**【請求項 9】**

前記機械的な羽が、前記ユーザの前記感情状態を変化させる助けとなるように設計されたように動くことによって、前記ユーザの前記感情状態に基づいて動くように構成される、請求項 5 に記載の気分作動装置。

**【請求項 10】**

前記気分作動装置は、前記ユーザによって着用可能である、請求項 5 に記載の気分作動装置。

**【請求項 11】**

前記バイオセンサが、前記ユーザと物理的な接触を行うように構成される、請求項 5 に記載の気分作動装置。

**【請求項 12】**

前記バイオセンサが、心拍数モニタ、心電図モニタ、または電気皮膚反応モニタのうちの少なくとも 1 つを含む、請求項 5 に記載の気分作動装置。

**【請求項 13】**

ユーザの感情状態の指標を感知することと、  
前記ユーザの第一の感情状態の指標を示す第一の速度で動くことによって、または、前記ユーザの第二の感情状態の指標を示す第二の速度で動くことによって、前記ユーザの前記感情状態に基づいて、気分作動装置の機械的な羽を動かすことと、  
を含む、方法。

**【請求項 14】**

前記気分作動装置が、機械的な蝶を含み、前記機械的な羽が、前記機械的な蝶の羽を含む、請求項 13 に記載の方法。

**【請求項 15】**

前記動かすことは、前記ユーザの前記第一の感情状態を示す穏やかなホバリングに対応する前記第一の速度で前記ロボットの蝶の前記機械的な羽を動かし、前記ユーザの前記第二の感情状態を示す大きい羽ばたきに対応する前記第二の速度で前記ロボットの蝶の前記機械的な羽を動かす、請求項 14 に記載の方法。

**【請求項 16】**

前記ユーザの前記第一の感情状態は、リラックスな状態を含み、前記ユーザの前記第二の感情状態はストレスを感じている状態を含む、請求項 15 に記載の方法。

**【請求項 17】**

前記機械的な羽は、前記ユーザの前記感情状態を示すように設計されたように動く、請求項 13 に記載の方法。

**【請求項 18】**

前記機械的な羽は、前記ユーザの前記感情状態を視覚的に反映するように設計されたように動く、請求項 13 に記載の方法。

**【請求項 19】**

前記機械的な羽は、前記ユーザの前記感情状態を変化させる助けとなるように設計されたように動く、請求項 13 に記載の方法。