

【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 19 年 10 月 4 日 (2007.10.4)

【公開番号】 特開 2006-68232 (P2006-68232A)
 【公開日】 平成 18 年 3 月 16 日 (2006.3.16)
 【年通号数】 公開・登録公報 2006-011
 【出願番号】 特願 2004-254613 (P2004-254613)
 【国際特許分類】

A 6 3 H 17/395 (2006.01)
A 6 3 H 17/42 (2006.01)
A 6 3 H 18/16 (2006.01)
A 6 3 H 29/00 (2006.01)
A 6 3 H 29/22 (2006.01)
A 6 3 H 30/00 (2006.01)

【F I】

A 6 3 H 17/395
 A 6 3 H 17/42
 A 6 3 H 18/16 A
 A 6 3 H 29/00 A
 A 6 3 H 29/22 F
 A 6 3 H 30/00 A

【手続補正書】
 【提出日】 平成 19 年 8 月 22 日 (2007.8.22)
 【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】

プログラムによって走行動作が制御される車両玩具であって、
 車両玩具自体を駆動させる駆動部と、

前記走行動作が複数のカテゴリーに分類され、各カテゴリー毎に複数種類の動作性能に対応する複数の制御プログラムが用意され、前記複数の制御プログラムのうち幾つかを組み合わせて入力し、前記走行動作の性能を決定するプログラム入力部と、

前記プログラム入力部から入力された制御プログラムの組み合わせによって決定された前記走行動作の性能に従って、前記駆動部を駆動させる動作制御部と、
 を備えたことを特徴とする車両玩具。

【請求項 2】

前記複数の制御プログラムのそれぞれは、各動作性能が記述されたプログラム紙片で構成されていることを特徴とする請求項 1 に記載の車両玩具。

【請求項 3】

前記各動作性能はバーコード化されて前記プログラム紙片に記載されていることを特徴とする請求項 2 に記載の車両玩具。

【請求項 4】

前記走行動作のカテゴリーは、前記駆動部を構成するモータの回転速度を決定する第 1 のカテゴリーと前記モータの回転時間を決定する第 2 のカテゴリーとブレーキングの種類を決定する第 3 のカテゴリーとを有することを特徴とする請求項 1 乃至 3 の何れか 1 項に

記載の車両玩具。

【請求項 5】

前記動作制御部は、入力された制御プログラムの組み合わせを解析し、入力順に従って前記制御プログラムの内容を実行することを特徴とする請求項 1 乃至 4 の何れか 1 項に記載の車両玩具。

【請求項 6】

前記制御プログラムは、動作性能を示すパラメータで構成され、

さらに、前記複数の制御プログラムの全てのパラメータとそれに対応する動作性能の内容を格納したプログラムテーブルを有することを特徴とする請求項 1 乃至 5 の何れか 1 項に記載の車両玩具。

【請求項 7】

プログラムによって走行動作が制御される車両玩具の制御方法であって、

前記走行動作が複数のカテゴリーに分類され、各カテゴリー毎に複数種類の動作性能に対応する複数の制御プログラムが用意され、前記複数の制御プログラムのうち幾つかを組み合わせを入力し、前記走行動作の性能を決定するプログラム入力工程と、

前記プログラム入力工程で入力された制御プログラムの組み合わせによって決定された前記走行動作の性能に従って、前記車両玩具を駆動させる駆動部を駆動させる動作制御工程と、

を備えたことを特徴とする制御方法。

【請求項 8】

前記複数の制御プログラムのそれぞれは、各動作性能が記述されたプログラム紙片で構成されていることを特徴とする請求項 7 に記載の制御方法。

【請求項 9】

前記各動作性能はバーコード化されて前記プログラム紙片に記載されていることを特徴とする請求項 8 に記載の制御方法。

【請求項 10】

前記走行動作のカテゴリーは、前記駆動部を構成するモータの回転速度を決定する第 1 のカテゴリーと前記モータの回転時間を決定する第 2 のカテゴリーとブレーキングの種類を決定する第 3 のカテゴリーとを有することを特徴とする請求項 7 乃至 9 の何れか 1 項に記載の制御方法。

【請求項 11】

前記動作制御工程は、入力された制御プログラムの組み合わせを解析し、入力順に従って前記制御プログラムの内容を実行することを特徴とする請求項 7 乃至 10 の何れか 1 項に記載の制御方法。

【請求項 12】

前記制御プログラムは、動作性能を示すパラメータで構成され、

さらに、前記車両玩具は、前記複数の制御プログラムの全てのパラメータとそれに対応する動作性能の内容を格納したプログラムテーブルを有することを特徴とする請求項 7 乃至 11 の何れか 1 項に記載の制御方法。

【請求項 13】

プログラムによって走行動作が制御される車両玩具であって、

車両玩具自体を駆動させるモータと、

前記モータの回転速度を制御する回転速度制御プログラムと前記モータのブレーキングを制御するブレーキング制御プログラムと前記モータの回転時間を制御する回転時間制御プログラムとを含む複数の制御プログラムから任意に組み合わせ制御プログラムを入力し、前記走行動作の性能を決定するプログラム入力部と、

前記プログラム入力部に入力された前記制御プログラムに従って前記モータを制御するモータ制御部と、を備え、

前記モータ制御部は、前記モータの回転速度を、所定時間における前記モータへの電流供給する時間と電流供給しない時間との時間幅の比率を変更することにより制御し、前記

モータのブレーキングを、所定時間における前記モータへの電流供給する時間と電流供給しない時間との時間幅の比率を変更することにより前記モータを逆回転制御することを特徴とする車両玩具。