

# 工夫した公報のポイント

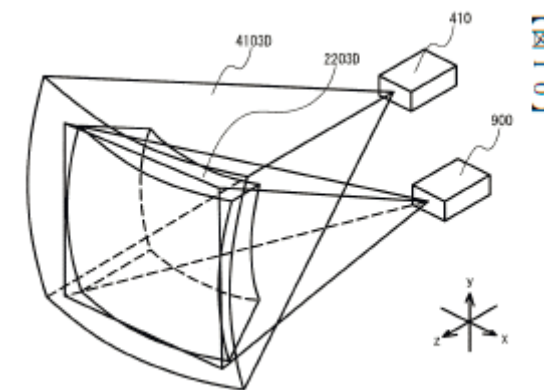
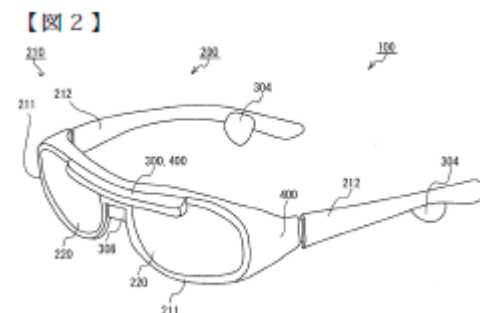
|  |  |  |
|--|--|--|
| (19) 日本国特許(JP)   | (12) 特許公報(B2)  | (11) 特許番号<br>特許第6177872号<br>(P6177872) |
| (45) 発行日 平成29年8月9日(2017.8.9)   | (24) 登録日 平成29年7月21日(2017.7.21)                                   |  |
| (51) Int. Cl.  | F I  |  |
| HO4N 13/04 (2006.01)   | HO4N 13/04 400   |  |
| HO4N 13/00 (2006.01)   | HO4N 13/00 070   |  |
| GO9G 5/00 (2006.01)  | GO9G 5/00 550C   |  |
| GO9G 5/36 (2006.01)  | GO9G 5/36 510V   |  |
| GO6F 3/01 (2006.01)  | GO9G 5/00 510H   |  |
| 請求項の数 15 (全 31 頁) 最終頁に続く   |  |  |
| (21) 出願番号 特願2015-501059 (P2015-501059)   | (73) 特許権者 南力   |  |
| (86) (22) 出願日 平成25年2月19日(2013.2.19)  | (74) 代理人 110000844<br>特許業務法人 クレイア特許事務所                           |  |
| (86) 国際出願番号 PCT/JP2013/000907  | (72) 発明者 ルンベリ ヨハネス<br>東京都港区港南二丁目16番2号 太陽生命品川ビル8階 株式会社ブリリアントサービス内 |  |
| (87) 国際公開番号 W02014/128747  |  |  |
| (87) 国際公開日 平成26年8月28日(2014.8.28)   |  |  |
| 審査請求日 平成27年7月23日(2015.7.23)  |  |  |
| 最終頁に続く   |  |  |
| (54) 【発明の名称】 入出力装置、入出力プログラム、および入出力方法   |  |  |
| (57) 【特許請求の範囲】   |  |  |
| 【請求項1】   |  |  |
| 立体視像を生成可能な表示装置と、対象物までの距離を測定する深度センサと、を含み、   |  |  |
| 前記表示装置により生成された立体視像の立体視領域と前記深度センサの深度検知領域とが共有領域を有し、  |  |  |
| 前記共有領域は、前記立体視像を視認可能な位置から前記立体視領域への方向に凸となるように両肩関節を回転中心として両手を水平に移動および両肩関節を回転中心として両手を鉛直移動するアーチ状に湾曲した曲面を有する形状の空間からなり、 |  |  |
| 前記深度センサの出力に基づいて前記共有領域において生成された立体視像を操作する、入出力装置。   |  |  |
| 【請求項2】   |  |  |
| 立体視像を生成可能な表示装置と、対象物までの距離を測定する深度センサと、を含み、   |  |  |
| 前記表示装置により生成された立体視像の立体視領域と前記深度センサの深度検知領域とが共有領域を有し、  |  |  |
| 前記共有領域は、任意の立体形状で設定される空間からなり、   |  |  |
| 前記深度センサの出力に基づいて前記共有領域において生成された立体視像を操作する、入出力装置。   |  |  |

## Point①

必ず、他社も実施する事項を含めて権利化するように打ち合わせの段階で提案

## Point②

請求項を図に表現できているかを開発者と要相談。不明瞭だと訴訟リスク有



図面は、設計図を用いない。  
※設計図はノウハウの塊

## Point②

## Point③

装置クレームだけでなく、〇〇システム、〇〇プログラム等の上流&下流の製品の有無の検討。  
業態に応じた製品全体の権利化を提案