

特許協力条約

発信人 日本国特許庁（国際調査機関）

代理人 特許業務法人ネクスト 様 あて名 〒460-0003 日本国愛知県名古屋市中区錦一丁目11番20号 大永ビルディング7階		PCT 国際調査機関の見解書 （法施行規則第40条の2） [PCT規則43の2.1]	
		発送日 （日.月.年） 10.06.2014	
出願人又は代理人 の書類記号 FKP13-241PCT		今後の手続きについては、下記2を参照すること。	
国際出願番号 PCT/JP2014/058869	国際出願日 （日.月.年） 27.03.2014	優先日 （日.月.年）	
国際特許分類（IPC） Int.Cl. H05K13/04(2006.01)i, H05K13/08(2006.01)i			
出願人（氏名又は名称） 富士機械製造株式会社			

1. この見解書は次の内容を含む。 <input checked="" type="checkbox"/> 第I欄 見解の基礎 <input type="checkbox"/> 第II欄 優先権 <input type="checkbox"/> 第III欄 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての見解の不作成 <input type="checkbox"/> 第IV欄 発明の単一性の欠如 <input checked="" type="checkbox"/> 第V欄 PCT規則43の2.1(a)(i)に規定する新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての見解、それを裏付けるための文献及び説明 <input type="checkbox"/> 第VI欄 ある種の引用文献 <input type="checkbox"/> 第VII欄 国際出願の不備 <input type="checkbox"/> 第VIII欄 国際出願に対する意見
2. 今後の手続き 国際予備審査の請求がされた場合は、出願人がこの国際調査機関とは異なる国際予備審査機関を選択し、かつ、その国際予備審査機関がPCT規則66.1の2(b)の規定に基づいて国際調査機関の見解書を国際予備審査機関の見解書とみなさない旨を国際事務局に通知していた場合を除いて、この見解書は国際予備審査機関の最初の見解書とみなされる。 この見解書が上記のように国際予備審査機関の見解書とみなされる場合、様式PCT/ISA/220を送付した日から3月又は優先日から2月のうちいずれか遅く満了する期限が経過するまでに、出願人は国際予備審査機関に、適当な場合は補正書とともに、答弁書を提出することができる。 さらなる選択肢は、様式PCT/ISA/220を参照すること。

見解書を作成した日 29.05.2014			
名称及びあて先 日本国特許庁（ISA/JP） 郵便番号100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号	特許庁審査官（権限のある職員） 山中 なお 電話番号 03-3581-1101 内線 3391	3S	3425

第 I 欄 見解の基礎

1. 言語に関し、この見解書は以下のものに基づき作成した。
 - 出願時の言語による国際出願
 - 出願時の言語から国際調査のための言語である _____ 語に翻訳された、この国際出願の翻訳文 (PCT規則12.3(a)及び23.1(b))
2. この見解書は、PCT規則 91 の規定により国際調査機関が認めた又は国際調査機関に通知された明らかな誤りの訂正を考慮して作成した (PCT規則 43 の 2.1(b))。
3. この国際出願で開示されたヌクレオチド又はアミノ酸配列に関して、提出された以下の配列表に基づき見解書を作成した。
 - a. 提出手段 紙形式
 電子形式
 - b. 提出時期 出願時の国際出願に含まれていたもの
 この国際出願と共に電子形式により提出されたもの
 出願後に、調査のために、この国際調査機関に提出されたもの
4. さらに、複数の版の配列表又は配列表の写しを提出した場合、出願後に提出した配列の写し若しくは追加して提出した配列の写しが、出願時に提出した配列と同一である旨又は出願時の開示を超える事項を含まない旨の陳述書の提出があった。
5. 補足意見：

第V欄 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についてのPCT規則43の2.1(a)(i)に定める見解、それを裏付ける文献及び説明

1. 見解

新規性 (N)	請求項	1-9	有
	請求項		無
進歩性 (I S)	請求項	1-9	有
	請求項		無
産業上の利用可能性 (I A)	請求項	1-9	有
	請求項		無

2. 文献及び説明

- 文献1 : JP 08-255996 A (ジューキ株式会社) 1996. 10. 01,
段落 1, 15, 16, 図 1 (ファミリーなし)
- 文献2 : JP 2002-094296 A (富士機械製造株式会社) 2002. 03. 29,
段落 1, 69, 70, 図 25 & US 2002/0031279 A1
- 文献3 : JP 2007-013021 A (J U K I 株式会社) 2007. 01. 18,
段落 1, 19 (ファミリーなし)
- 文献4 : JP 10-041700 A (三洋電機株式会社) 1998. 02. 13,
段落 109-114, 図 10 (ファミリーなし)

請求項1-7に係る発明は、国際調査報告で引用された何れの文献にも開示されておらず、新規性、進歩性を有する。

特に、可動部を供給位置から撮像位置を経由して装着位置まで移動させるとともに、前記可動部が前記撮像位置を通過する際に、第1軸方向又は第2軸方向のいずれか一方の方向を撮像時移動方向として、前記撮像時移動方向に移動するように駆動機構を制御する制御部を備え、前記制御部は、前記撮像位置から前記装着位置までの前記第1軸方向に沿った第1距離及び前記第2軸方向に沿った第2距離に応じて、前記撮像時移動方向を決定する点は、何れの文献にも開示されていない。

請求項8, 9に係る発明は、国際調査報告で引用された何れの文献にも開示されておらず、新規性、進歩性を有する。

特に、可動部を供給位置から撮像位置まで移動させた後に一旦停止させ、複数の装着ノズルに保持された部品の各々を交互に前記撮像位置まで移動させる都度、前記撮像装置による撮像を実施させ、前記複数の装着ノズルに保持された前記部品の各々を撮影する複数回の撮像のうち、最後の撮像の一つ前の撮像が終了した後に、次の前記最後の撮影のために前記可動部を移動させる方向を、撮像後に前記撮像位置から最初の装着位置に向かう方向に決定する制御部を備える点は、何れの文献にも開示されていない。