

特許協力条約

発信人 日本国特許庁（国際調査機関）

代理人 特許業務法人クシブチ国際特許事務所 様 あて名 〒330-8669 日本国埼玉県さいたま市大宮区桜木町一丁目7番地 5 ソニックシティビル18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) 25.04.2017	
出願人又は代理人 の書類記号 CL3000WOP1		今後の手続については、下記2を参照すること。	
国際出願番号 PCT/JP2017/004510	国際出願日 (日.月.年) 08.02.2017	優先日 (日.月.年) 01.03.2016	
国際特許分類 (IPC) Int.Cl. G01C21/28(2006.01)i			
出願人 (氏名又は名称) クラリオン株式会社			

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 国際出願の欠陥 <input type="checkbox"/> 第VIII欄 国際出願についての意見 2. 今後の手続 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 06.04.2017			
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) 大内 俊彦 電話番号 03-3581-1101 内線 3316	
		3H	8369

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許可し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、以下の配列表に基づき見解書を作成した。
 - a. 出願時における国際出願の一部を構成する配列表
 - 附属書C/ST.25テキストファイル形式
 - 紙形式又はイメージファイル形式
 - b. 国際出願とともに、PCT規則13の3.1(a)に基づき国際調査のためにのみ提出された、附属書C/ST.25テキストファイル形式の配列表
 - c. 国際出願日後に、国際調査のためにのみ提出された配列表
 - 附属書C/ST.25テキストファイル形式 (PCT規則13の3.1(a))
 - 紙形式又はイメージファイル形式 (PCT規則13の3.1(b)及びPCT実施細則第713号)
4. さらに、複数の版の配列表又は配列表の写しが提出され、変更後の配列表又は追加の写しに記載された情報が、出願時における配列表と同一である旨、又は出願時における国際出願の開示の範囲を超え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	1-10	有
	請求項		無
進歩性 (I S)	請求項	1-10	有
	請求項		無
産業上の利用可能性 (I A)	請求項	1-10	有
	請求項		無

2. 文献及び説明

- 文献1：JP 2014-142272 A (クラリオン株式会社) 2014.08.07, 段落[0036]-[0038]
(ファミリーなし)
- 文献2：JP 2008-76096 A (三菱電機株式会社) 2008.04.03, 段落[0034]-[0035]、
[数12] (ファミリーなし)
- 文献3：JP 2001-174275 A (古野電気株式会社) 2001.06.29, 段落[0028]-[0052]
(ファミリーなし)

○請求項1-10

請求項1-10に係る発明は、国際調査報告で引用されたいずれの文献にも記載されておらず、新規性、進歩性を有する。

文献1には、カルマンフィルタによって構成される位置誤差算出部34によって、誤差のある測定値から算出した移動体の位置および向きを示す情報の誤差共分散行列を、センサ情報を蓄積して得られた位置とGPS位置との位置の差であるオフセットにより補正する位置検出装置が記載されている。

文献2には、目標が加速度運動を行う場合において、目標の加速度項が白色雑音であると仮定せず、システム雑音誤差共分散行列 $Q(k)$ のない予測誤差共分散行列を算出する追尾装置が記載されている。

文献3には、誤差の生成過程をランジュバン方程式でモデル化することによりシステム方程式を単純化し、有色の観測雑音をマルコフ過程でモデル化して白色雑音化することにより、その有色雑音の相関時定数よりカルマンフィルタの更新周期を短縮化したハイブリッド航法装置が記載されている。

しかしながら、いずれの文献にも車両の状態量の予測値を算出し、観測量と微積分の関係にある前記状態量の誤差として前記観測量の誤差が入力されたカルマンフィルタにより、前記予測値の誤差を算出し、算出した前記予測値と前記予測値の誤差とに基づいて、前記カルマンフィルタにより前記車両の前記状態量の推定値と前記推定値の誤差とを算出する車載装置は記載されていない。