

特許協力条約

発信人 日本国特許庁（国際調査機関）

代理人 高岡 亮一 様		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]	
あて名 〒171-0021 日本国東京都豊島区西池袋5-4-7 池袋トーセイビル5階 高岡IP特許事務所		発送日 (日.月.年) 19.12.2017	
出願人又は代理人 の書類記号 2016P-0254W0		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/JP2017/034522	国際出願日 (日.月.年) 25.09.2017	優先日 (日.月.年) 30.09.2016	
国際特許分類 (IPC) Int.Cl. H02P6/16(2016.01)i, F04B43/04(2006.01)i, F04B49/06(2006.01)i, F04C2/10(2006.01)i, H02P6/15(2016.01)i, H02P23/03(2006.01)i, H02P27/08(2006.01)i			
出願人 (氏名又は名称) 日本電産トーソク株式会社			

<p>1. この見解書は次の内容を含む。</p> <ul style="list-style-type: none"><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 <p>2. 今後の手続</p> <p>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。</p> <p>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。</p> <p>さらなる選択肢は、様式PCT/ISA/220を参照すること。</p>

見解書を作成した日 05.12.2017			
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) 田村 恵里加 電話番号 03-3581-1101 内線 3357	3V	4656

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	1-22	有
	請求項		無
進歩性 (IS)	請求項	1-22	有
	請求項		無
産業上の利用可能性 (IA)	請求項	1-22	有
	請求項		無

2. 文献及び説明

- 文献1 : JP 2013-207891 A (株式会社富士通ゼネラル) 2013. 10. 07,
全文、全図 (ファミリーなし)
- 文献2 : JP 2007-229256 A (シャープ株式会社) 2007. 09. 13,
全文、全図 (ファミリーなし)
- 文献3 : JP 2013-163237 A (セイコーエプソン株式会社) 2013. 08. 22,
全文、全図 (ファミリーなし)
- 文献4 : JP 2003-227468 A (旭サナック株式会社) 2003. 08. 15,
全文、全図 (ファミリーなし)
- 文献5 : JP 2014-9655 A (株式会社ジェイテクト) 2014. 01. 20,
全文、全図 (ファミリーなし)

請求項1-2, 4-16, 19-22に係る発明は、国際調査報告で引用された文献1-5に対して新規性及び進歩性を有する。

文献1-5にはいずれにも「前記第1の算出部が前記位置信号の次の位置信号を受信したと仮定し、前記第1の算出部が前記位置信号を受信した時点と、前記次の位置信号を受信したとする仮の時点との間の時間間隔に基づいて前記ロータの推定回転数を算出する第2の算出部と、前記第1の算出部が前記位置信号を受信してから前記次の位置信号を実際に受信するまでの間に、前記第1の算出部が前記位置信号を受信した時と当該位置信号の前の位置信号を受信した時との間の時間間隔に基づいて算出した前記ロータの実回転数、前記第2の算出部が算出した前記推定回転数および、前記ロータの所定の回転数を比較する比較部と、前記実回転数または前記推定回転数から前記コイルへ印加する電圧を調整する制御信号を算出し、算出した制御信号に基づいて前記コイルへ印加する電圧を制御する制御部と、を有し、前記制御部は、前記比較部による比較の結果、前記推定回転数が前記所定の回転数以下となる時点で、前

(補充欄に続く)

補充欄

いずれかの欄の大きさが足りない場合

第 V 欄の続き

記推定回転数から算出された前記コイルへ印加する電圧を増加させる制御信号に基づいて前記コイルへ印加する電圧を増加させ、前記推定回転数が前記所定の回転数よりも高い時点において、前記実回転数が前記所定の回転数以下の場合には、前記実回転数から算出された前記コイルへ印加する電圧を増加させる制御信号に基づいて前記コイルへ印加する電圧を増加させ、前記推定回転数が前記所定の回転数よりも高い時点において、前記実回転数が前記所定の回転数よりも高い場合には、前記実回転数から算出された前記コイルへ印加する電圧を減少させる制御信号に基づいて前記コイルへ印加する電圧を減少させること」が記載されておらず、しかもその点は当業者といえども容易に想到し得ないものである。

請求項3に係る発明は、国際調査報告で引用された文献1-5に対して新規性及び進歩性を有する。

文献1-5にはいずれにも「前記第1の算出部が前記位置信号の次の位置信号を受信したと仮定し、前記第1の算出部が前記位置信号を受信した時点と、前記次の位置信号を受信したとする仮の時点との間の時間間隔に基づいて前記ロータの推定回転数を算出する第2の算出部と、前記第1の算出部が前記位置信号を受信してから前記次の位置信号を実際に受信するまでの間に、前記第1の算出部が前記位置信号を受信した時と当該位置信号の前の位置信号を受信した時との間の時間間隔に基づいて算出した前記ロータの実回転数、前記第2の算出部が算出した前記推定回転数、および前記ロータの所定の回転数を比較する比較部と、前記実回転数または前記推定回転数から前記コイルへ印加する電圧を調整する制御信号を算出し、算出した制御信号に基づいて前記コイルへ印加する電圧を制御する制御部と、を有し、前記制御部は、前記比較部による比較の結果、前記推定回転数が前記実回転数以下となる時点において、前記推定回転数が前記所定の回転数以下の場合に、前記推定回転数に基づいて前記コイルへ印加する電圧を増加させる制御信号を算出し、算出した前記制御信号に基づいて前記コイルへ印加する電圧を増加させ、前記比較部による比較の結果、前記推定回転数が前記実回転数以下となる時点において、前記推定回転数が前記所定の回転数よりも高い場合に、前記推定回転数に基づいて前記コイルへ印加する電圧を減少させる制御信号を算出し、算出した前記制御信号に基づいて前記コイルへ印加する電圧を減少させ、前記推定回転数が前記実回転数よりも高い時点において、前記実回転数が前記所定の回転数以下の場合には、前記実回転数から算出された前記コイルへ印加する電圧を増加させる制御信号に基づいて前記コイルへ印加する電圧を増加させ、前記推定回転数が前記実回転数よりも高い時点において、前記実回転数が前記所定の回転数よりも高い場合には、前記実回転数から算出された前記コイルへ印加する電圧を減少させる制御信号に基づいて前記コイルへ印加する電圧を減少させること」が記載されておらず、しかもその点は当業者といえども容易に想到し得ないものである。

(補充欄に続く)

補充欄

いずれかの欄の大きさが足りない場合

第 V 欄の続き

請求項 17 に係る発明は、国際調査報告で引用された文献 1-5 に対して新規性及び進歩性を有する。

文献 1-5 にはいずれにも「前記位置信号の次の位置信号を受信したと仮定し、前記位置信号を受信した時点と、前記次の位置信号を受信したとする仮の時点との間の時間間隔に基づいて前記ロータの推定回転数を算出し、前記位置信号を受信してから前記次の位置信号を受信するまでの間に、前記実回転数、前記推定回転数、および前記ロータの所定の回転数を比較し、前記比較の結果、前記推定回転数が前記所定の回転数以下となる時点で、前記推定回転数から算出された前記コイルへ印加する電圧を増加させる制御信号に基づいて前記コイルへ印加する電圧を増加させ、前記推定回転数が前記所定の回転数よりも高い時点において、前記実回転数が前記所定の回転数以下の場合には、前記実回転数から算出された前記コイルへ印加する電圧を増加させる制御信号に基づいて前記コイルへ印加する電圧を増加させ、前記推定回転数が前記所定の回転数よりも高い時点において、前記実回転数が前記所定の回転数よりも高い場合には、前記実回転数から算出された前記コイルへ印加する電圧を減少させる制御信号に基づいて前記コイルへ印加する電圧を減少させること」が記載されておらず、しかもその点は当業者といえども容易に想到し得ないものである。

請求項 18 に係る発明は、国際調査報告で引用された文献 1-5 に対して新規性及び進歩性を有する。

文献 1-5 にはいずれにも「前記位置信号の次の位置信号を受信したと仮定し、前記位置信号を受信した時点と、前記次の位置信号を受信したとする仮の時点との間の時間間隔に基づいて前記ロータの推定回転数を算出し、前記位置信号を受信してから前記次の位置信号を受信するまでの間に、前記実回転数、前記推定回転数、および前記ロータの所定の回転数を比較し、前記比較の結果、前記推定回転数が前記実回転数以下となる時点において、前記推定回転数が前記所定の回転数以下の場合に、前記推定回転数に基づいて前記コイルへ印加する電圧を増加させる制御信号を算出し、算出した前記制御信号に基づいて前記コイルへ印加する電圧を増加させ、前記比較部による比較の結果、前記推定回転数が前記実回転数以下となる時点において、前記推定回転数が前記所定の回転数よりも高い場合に、前記推定回転数に基づいて前記コイルへ印加する電圧を減少させる制御信号を算出し、算出した前記制御信号に基づいて前記コイルへ印加する電圧を減少させ、前記推定回転数が前記実回転数よりも高い時点において、前記実回転数が前記所定の回転数以下の場合には、前記実回転数から算出された前記コイルへ印加する電圧を増加させる制御信号に基づいて前記コイルへ印加する電圧を増加させ、前記推定回転数が前記実回転数よりも高い時点において、前記実回転数が前記所定の回転数よりも高い場合には、前記実回転数から算出された前記コイルへ印加する電圧を減少させる制御信号に基づいて前記コイルへ印加する電圧を減少させること」が記載されておらず、しかもその点は当業者といえども容易に想到し得ないものである。