

特許協力条約

発信人 日本国特許庁（国際調査機関）

代理人 志賀 正武 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 〒100-6620 日本国東京都千代田区丸の内一丁目9番2号		発送日 (日.月.年) 04.04.2017	
出願人又は代理人 の書類記号 PC-22646		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/JP2016/089091	国際出願日 (日.月.年) 28.12.2016	優先日 (日.月.年)	
国際特許分類 (IPC) Int.Cl. B60W30/00(2006.01)i			
出願人 (氏名又は名称) 本田技研工業株式会社			

<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 21.03.2017			
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) 佐々木 淳	3Z 4477
		電話番号 03-3581-1101 内線 3395	

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	2-8	有
	請求項	1, 9-10	無
進歩性 (I S)	請求項	2-8	有
	請求項	1, 9-10	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 2008-49918 A (トヨタ自動車株式会社) 2008.03.06, 請求項 1-2, 段落 [0003], [0037], [0051], 図 1, 6 (ファミリーなし)
- 文献2：JP 2011-81784 A (株式会社デンソー) 2011.04.21, 要約, 図 9 (ファミリーなし)
- 文献3：JP 2015-102893 A (日産自動車株式会社) 2015.06.04, 段落 [0095], 図 15 (ファミリーなし)
- 文献4：JP 2011-145756 A (ルネサスエレクトロニクス株式会社) 2011.07.28, 請求項 1, 段落 [0034], 図 4 (ファミリーなし)

請求項 1、9-10に係る発明は、国際調査報告で引用された文献1により、新規性・進歩性を有さない。

文献1には、自車両が走行する「道路区画線」を認識する「道路区画線認識部」と、「道路区画線認識部」により「道路区画線」が認識できない区間における「先行車両」(「他車両」に相当)の「走行軌跡」(「走行履歴」に相当)に関する情報である道路地図上の位置を「ナビゲーション装置」を介して「GPS衛星」(「外部装置」に相当)から取得する「LKA用ECU」(「情報取得部」に相当)と、道路に設置された「トンネル」(「ゲート」に相当)を通過する際に、「道路区画線認識部」により「道路区画線」が認識できない区間が存在する場合に、「LKA用ECU」により取得された「走行軌跡」(「走行履歴」に相当)に基づいて、「自車両」の「目標軌跡」(「挙動」に相当)を決定して「自動操舵制御」(「自動運転」に相当)を行う「コントローラー」(「自動運転制御部」に相当)と、を備える車両制御システム、車両制御方法または車両制御プログラムの発明が記載されている。

また、文献1に記載された発明では、道路に設置された「トンネル」を通過した後も、道路区画線の認識が正確になされたと判定されるまでは、すなわち、「道路区画線」が認識できない区間が存在する場合には、「先行車両」の「走行軌跡」に基づいて、「自車両」の「目標軌跡」を決定していると理解できる。

そうすると、請求項 1、9-10に係る発明と文献1に記載された発明とは同じである。

< 補充欄につづく >

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 2 - 8 に係る発明は、国際調査報告で引用された上記いずれの文献に対しても、新規性・進歩性を有する。

請求項 1 に記載の車両制御システムが、「自車両の周辺を走行する他車両の位置を認識する外界認識部と、情報取得部により取得された他車両の走行履歴に関する情報に基づいて、外界認識部により認識された他車両の挙動を予測する他車両挙動予測部と、を更に備える」ことは、国際調査報告で引用された上記いずれの文献にも記載されておらず、しかもその点は当業者といえども容易に想到し得ないことである。