

特許協力条約

PCT

国際調査報告

(法8条、法施行規則第40、41条)
〔PCT18条、PCT規則43、44〕

出願人又は代理人 の書類記号 00175AIP0007	今後の手続については、様式PCT/ISA/220 及び下記5を参照すること。	
国際出願番号 PCT/J P 2017/009506	国際出願日 (日.月.年) 09.03.2017	優先日 (日.月.年) 28.12.2016
出願人(氏名又は名称) オムロン株式会社		

国際調査機関が作成したこの国際調査報告を法施行規則第41条(PCT18条)の規定に従い出願人に送付する。
この写しは国際事務局にも送付される。

この国際調査報告は、全部で 5 ページである。

この国際調査報告に引用された先行技術文献の写しも添付されている。

1. 国際調査報告の基礎

a. 言語に関し、この国際調査は以下のものに基づき行った。

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))

b. この国際調査報告は、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43.6の2(a))。

c. この国際出願は、ヌクレオチド又はアミノ酸配列を含んでいる(第I欄参照)。

2. 請求の範囲の一部の調査ができない(第II欄参照)。

3. 発明の単一性が欠如している(第III欄参照)。

4. 発明の名称は 出願人が提出したものを承認する。

次に示すように国際調査機関が作成した。

5. 要約は 出願人が提出したものを承認する。

第IV欄に示されているように、法施行規則第47条第1項(PCT規則38.2)の規定により国際調査機関が作成した。出願人は、この国際調査報告の発送の日から1月以内にこの国際調査機関に意見を提出することができる。

6. 図面に関して

a. 要約とともに公表される図は、

第 9 図とする。 出願人が示したとおりである。

出願人は図を示さなかったため、国際調査機関が選択した。

本図は発明の特徴を一層よく表しているため、国際調査機関が選択した。

b. 要約とともに公表される図はない。

第IV欄 要約 (第1ページの5の続き)

保持部材に関するパラメータを考慮した精度の高いシミュレーションによる保持可否結果出力装置を提供する。

ユーザは、入力UI部を介してワーク情報を入力する(ステップS1)。選定制御部は、入力UI部を介して入力されるワーク情報などに基づき、吸着パッドの自動選定処理(ステップS2)、ワークの物理モデルの自動選定処理(ステップS3)、ロボットの自動選定処理(ステップS4)、振動の許容幅の確認処理(ステップS5)を実行した後、選定結果を表示する(ステップS6)。選定制御部は、ユーザからの入力指示に基づき、選定結果に問題があるか否かを判断する(ステップS7)。

A. 発明の属する分野の分類（国際特許分類（IPC））

Int.Cl. B25J9/22(2006.01)i, B25J15/06(2006.01)i

B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料（国際特許分類（IPC））

Int.Cl. B25J9/22, B25J15/06

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報	1922-1996年
日本国公開実用新案公報	1971-2017年
日本国実用新案登録公報	1996-2017年
日本国登録実用新案公報	1994-2017年

国際調査で使用した電子データベース（データベースの名称、調査に使用した用語）

C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
Y	WO 2015/178377 A1（株式会社日立製作所） 2015.11.26, [0016]-[0087]、図1-17（ファミリーなし）	1-11
Y	JP 2015-100866 A（三菱電機株式会社） 2015.06.04, [0009]-[0063], [0079]-[0082]、図1-8 （ファミリーなし）	1-11

C欄の続きにも文献が列挙されている。

パテントファミリーに関する別紙を参照。

* 引用文献のカテゴリー	の日の後に公表された文献
「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの	「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの
「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの	「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの
「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献（理由を付す）	「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの
「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献	「&」同一パテントファミリー文献
「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願	

国際調査を完了した日 17.05.2017	国際調査報告の発送日 30.05.2017
国際調査機関の名称及びあて先 日本国特許庁（ISA/J P） 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） 中田 善邦 電話番号 03-3581-1101 内線 3364
	3U 3225

C (続き) . 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
Y	JP 2013-512522 A (コレア インスティテュート オブ インダストリアル テクノロジー) 2013.04.11, [0038]、図5 & US 2012/0265498 A1, [0042]、図5 & WO 2011/068356 A2 & KR 10-2011-0061749 A	4
Y	WO 2013/014961 A1 (三菱電機株式会社) 2013.01.31, [0024]、図3 & US 2014/0081431 A1, [0052]、図3 & DE 112012003108 T5 & CN 103688262 A	4,9
Y	JP 10-161730 A (株式会社東芝) 1998.06.19, [0002]–[0010]、図12–15 (ファミリーなし)	5
Y	荒井裕彦、阿部裕幸、菊島義弘、非接触吸着ハンドによる平面ワークの搬送—横滑りを抑制する搬送軌道の計画—, ロボティクス・メカトロニクス 講演会2013 講演論文集, 一般社団法人日本機械学会, 2013, 1A1–K02、特に1. 緒言	6
Y	JP 7-256578 A (株式会社日立製作所) 1995.10.09, [0021]、図7–8 (ファミリーなし)	8
Y	WO 2003/038688 A1 (川崎重工業株式会社) 2003.05.08, 第9ページ第9行–第11ページ第1行, 第17ページ第10行– 第18ページ第14行、図1–2, 9 & US 2004/0199434 A1, [0047]–[0052], [0071]– [0075]、図1–2, 9 & EP 1443430 A1 & JP 3565839 B2	10-11
X	US 9393693 B1 (GOOGLE INC.) 2016.07.19, 第3欄第31行–第20欄第67行、図1–7 (ファミリーなし)	12
A	US 2016/0221187 A1 (INDUSTRIAL PERCEPTION, INC.) 2016.08.04, 全文、全図 (ファミリーなし)	5

C (続き) . 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
A	JP 11-33955 A (松下電器産業株式会社) 1999. 02. 09, 全文、全図 (ファミリーなし)	5
A	JP 10-260713 A (マツダ株式会社) 1998. 09. 29, 全文、全図 (ファミリーなし)	6