

# 特許協力条約

発信人 日本国特許庁（国際調査機関）

代理人 鎌田 健司 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 〒540-6207 日本国大阪府大阪市中央区城見2丁目1番61号 パナソニックIPマネジメント株式会社内		発送日 (日.月.年) 16.10.2018	
出願人又は代理人 の書類記号 P1008630W001		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/J P 2018/027584	国際出願日 (日.月.年) 24.07.2018	優先日 (日.月.年) 08.08.2017	
国際特許分類 (IPC) Int.Cl. H02P29/024(2016.01) i, B25J19/06(2006.01) i, G01D5/244(2006.01) i, G05D3/12(2006.01) i			
出願人 (氏名又は名称) パナソニックIPマネジメント株式会社			

<p>1. この見解書は次の内容を含む。</p> <ul style="list-style-type: none"><li><input checked="" type="checkbox"/> 第I欄 見解の基礎</li><li><input type="checkbox"/> 第II欄 優先権</li><li><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</li><li><input type="checkbox"/> 第IV欄 発明の単一性の欠如</li><li><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</li><li><input type="checkbox"/> 第VI欄 ある種の引用文献</li><li><input type="checkbox"/> 第VII欄 国際出願の欠陥</li><li><input type="checkbox"/> 第VIII欄 国際出願についての意見</li></ul> <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 09.10.2018			
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) 池田 貴俊 電話番号 03-3581-1101 内線 3357	3V	9256

## 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	1-7	有
	請求項		無
進歩性 (IS)	請求項	1-7	有
	請求項		無
産業上の利用可能性 (IA)	請求項	1-7	有
	請求項		無

2. 文献及び説明

- 文献1: JP 2015-90307 A (株式会社安川電機) 2015.05.11,  
段落[0015]-[0158] & US 2015/0123589 A1, 段落[0026]-[0171]  
& CN 104614001 A
- 文献2: JP 2009-183027 A (株式会社五洋電子) 2009.08.13,  
全文, 全図 (ファミリーなし)
- 文献3: JP 2008-92620 A (ファナック株式会社) 2008.04.17,  
全文, 全図 & US 2008/0079624 A1, 全文, 全図 & EP 1906154 A1  
& CN 101153807 A
- 文献4: JP 2008-48579 A (三菱電機株式会社) 2008.02.28,  
全文, 全図 (ファミリーなし)

請求項1に係る発明は、国際調査報告に引用されたいずれの文献にも記載されておらず、当業者にとって自明なものでもない。

文献1には、以下の記載がある。

「原点検出部1313は、上記受光素子POが出力する原点信号に基づいて、モータMの原点位置を検出するように構成されている。すなわち、原点検出部1313は、モータMの原点位置を測定するタイミングにおいて、受光素子POから原点信号を取得する。そして、原点検出部1313は、取得した原点信号に基づいて、この信号が表すモータMの原点位置を検出する。そして、位置検出部131は、相対位置検出部1312により検出されたモータMの相対位置と、原点検出部1313により検出されたモータMの原点位置とに基づいて、モータMの絶対位置を検出する。その後、位置検出部131は、検出したモータMの絶対位置を表す位置データ（以下では「第2位置データ」ともいう。）を生成し、該第2位置データを、通信制御部139へ出力する。通信制御部139へ入力された第2位置データは、該通信制御部139によって上記制御装置CTへ出力される。また、位置検出部131は、上記第2位置データと、上記インクリメンタル信号に対応するデータ、及び、上記原点信号に対応するデータを含むデータ（以下では「第1絶対位置関連データ」ともいう。）とを、異常検出部132へ出力する。

## 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

異常検出部 132 は、状態情報に基づいて、エンコーダ 100 及びモータ M の少なくとも一方に関する異常を検出するように構成されている。すなわち、異常検出部 132 は、エンコーダ 100 及びモータ M の少なくとも一方に関する異常を監視するタイミングにおいて、状態情報を取得する。なお、異常検出部 132 が監視する異常としては、エンコーダ 100 及びモータ M の少なくとも一方に関する異常であれば特に限定されるものではない。例えば、異常検出部 132 が監視する異常としては、モータ M の磁極位置関連の異常や、モータ M の絶対位置関連の異常、エンコーダ 100 の温度関連の異常、モータ M の温度関連の異常等が挙げられる。」（段落[0062]-[0065]）

上記摘記箇所の記載等から、文献 1 には、以下の発明が記載されている。

「作動装置の出力軸を駆動するモータの回転位置を検出するためのエンコーダの異常を検出する異常検出方法であって、前記作動装置は、前記エンコーダの異常を検出する異常検出装置と、前記モータの回転位置を指示する速度指令を出力するとともに、前記速度指令に応じた前記モータの回転位置を示す指令位置情報を前記異常検出装置に送信するコントローラと、前記コントローラから出力される前記速度指令及び前記エンコーダから出力される出力信号を受け、前記速度指令及び前記出力信号に基づいて前記モータの駆動を制御するドライバとを有するエンコーダの異常検出方法」

しかしながら、文献 1 には、本願における請求項 1 に係る発明が有する技術的特徴である「モータの原点情報が変更されて、新たな原点情報としてコントローラに保持される一方、異常検出装置に変更前のモータの原点情報が保持されている場合に、前記コントローラは、変更前の前記モータの原点情報に基づいて生成された指令位置情報を、前記異常検出装置に送信し、前記異常検出装置は、前記コントローラから送信された前記指令位置情報とを、エンコーダから出力された出力信号とをそれぞれ取得する情報取得ステップと、前記指令位置情報と前記出力信号に基づいて算出された前記モータの検出位置情報とを比較し、前記指令位置情報と前記出力信号との間に所定値以上の差があった場合に、前記エンコーダの異常と判定する異常判定ステップを行う」点については記載されていない。

また、国際調査報告に引用された上記文献 1 以外の文献 2-4 にも、エンコーダの異常検出方法において、本願における請求項 1 に係る発明が有する上記の技術的特徴を備えたものは記載されていない。

そして、一般にエンコーダの異常検出方法が、上記の技術的特徴を有することが当業者にとって自明であるということもできない。

したがって、本願における請求項 1 に係る発明は新規性及び進歩性を有する。

請求項 2-7 に係る発明は、国際調査報告に引用されたいずれの文献にも記載されておらず、当業者にとって自明なものでもない。

本願における請求項 2-7 に係る発明は、請求項 1 を直接または間接的に引用している。

したがって、請求項 1 について示した上記の理由により、本願における請求項 2-7 に係る発明は新規性及び進歩性を有する。