

# 特許協力条約

発信人 日本国特許庁（国際調査機関）

代理人 永井 浩之 様 様 あて名 〒100-0005 日本国東京都千代田区丸の内1丁目6番6号 日本 生命丸の内ビル 協和特許法律事務所		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) 21.11.2017	
出願人又は代理人 の書類記号 219542		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/JP2017/032582	国際出願日 (日.月.年) 08.09.2017	優先日 (日.月.年)	
国際特許分類 (IPC) Int.Cl. B60L15/20(2006.01)i, H02P6/06(2006.01)i, H02P29/00(2016.01)i			
出願人 (氏名又は名称) 新電元工業株式会社			

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 13.11.2017			
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) 笹岡 友陽 電話番号 03-3581-1101 内線 3316	
		3H	5780

## 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	5-6	有
	請求項	1-4, 7-10	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 2001-119803 A (ヤマハ発動機株式会社) 2001. 04. 27,  
段落[0014]-[0021], 第 4 図 (ファミリーなし)  
文献 2: JP 2013-5552 A (ミネベア株式会社) 2013. 01. 07,  
段落[0028]-[0038], 第 3 図 (ファミリーなし)  
文献 3: JP 2015-192456 A (マツダ株式会社) 2015. 11. 02,  
段落[0018], [0027]-[0029], 第 1 図 (ファミリーなし)

請求項 1-4, 7, 9-10 に係る発明は、国際調査報告で引用された文献 1-2 により、進歩性を有しない。

文献 1 には、電動車両の車輪を回転させるモータの各相に対応して設けられた複数のセンサから出力される複数の信号を受信する受付部と、信号が一定に保たれる時間間隔から瞬時回転速度を算出し、該瞬時回転速度に基づいて三相直流無整流子モータ(すなわち、ブラシレスモータ)を駆動する駆動部を備える電動車両制御装置、及び、該電動車両制御装置を備える電動車両の発明が記載されている。

文献 2 には、ハンチング現象と逆転状態とを正しく区別するために、複数の信号の組合せに基づいてロータステージを把握し、ハンチング状態にあるか否かを判定するブラシレスモータ制御の発明が記載されている。

ここで、文献 1 に記載された発明において、ハンチング現象と逆転状態とを正しく区別するという課題が内在することは、明らかである。

したがって、文献 1 に記載された発明において、文献 2 に記載されたように、複数の信号の組合せに基づいてロータステージを把握し、ハンチング状態にあるか否かを判定するようになることは、当業者が容易になし得たことである。その際、信号が一定に保たれる時間を、直近信号間隔とハンチングが経過してからの経過時間との和として構成することは、設計的事項にすぎない。さらに、速度を算出する際に、どのような単位を選択するかは、当業者が適宜選択し得る設計的事項にすぎない。

請求項 8 に係る発明は、国際調査報告で引用された文献 1-3 により、進歩性を有しない。

文献 3 には、車輪とモータをクラッチを介さずに接続する技術が記載されている。(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 5-6 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。

国際調査報告で引用された文献 1-3 には、請求項 5 に係る発明が有する「モータが一回転する時間 T の指数は 1 よりも大きい」という点、及び、請求項 6 に係る発明が有する「ハンチング状態にないと判定された場合、受付部が受信した直近の信号および当該信号の一つ前の信号間の直近信号間隔に基づいてモータの瞬時回転速度を算出する」という点、が記載されておらず、当業者にとって自明なものでもない。