

特 許 協 力 条 約

発信人：日本国特許庁（国際調査機関）

あて先 鎌田 健司 様 〒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	<h2 style="margin: 0;">P C T</h2> <p style="margin: 5px 0;">国際調査機関の見解書</p> <p style="margin: 5px 0;">(法施行規則第40条の2) [P C T規則43の2.1]</p>	
出願人又は代理人の書類記号 P1021608W001	発送日 (日.月.年) 21.01.2020	
国際出願番号 PCT/JP2019/040823	国際出願日 (日.月.年) 17.10.2019	優先日 (日.月.年) 06.12.2018
国際特許分類 (IPC) G01S 17/89(2020.01)i; G01S 7/486(2020.01)i; G06T 7/00(2017.01)i FI: G01S17/89; G01S7/486; G06T7/00 350B		
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		

1. この見解書は次の内容を含む。

- 第I欄 見解の基礎
- 第II欄 優先権
- 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
- 第IV欄 発明の単一性の欠如
- 第V欄 新規性、進歩性及び産業上の利用可能性についてのPCT規則43の2.1(a)(i)に基づく見解並びにその見解を裏付ける文献及び説明
- 第VI欄 ある種の引用文献
- 第VII欄 国際出願の欠陥
- 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22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。

名称及びあて先 日本国特許庁(ISA/JP) 〒100-8915 日本国 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号	見解書を作成した日 09.01.2020	権限のある職員（特許庁審査官） 山下 雅人 2S 9303 電話番号 03-3581-1101 内線 3216
--	-------------------------	---

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、進歩性及び産業上の利用可能性についてのPCT規則43の2.1(a)(i)に基づく見解並びにその見解を裏付ける文献及び説明

1. 見解

新規性 (N)	請求項	1-19	有
	請求項		無
進歩性 (IS)	請求項	1-19	有
	請求項		無
産業上の利用可能性 (IA)	請求項	1-19	有
	請求項		無

2. 文献及び説明:

文献1 : JP 2010-032425 A (国立大学法人静岡大学) 12.02.2010(2010-02-12)
 段落0024-0051, 図1-11
 & US 2011/0157354 A1
 段落0031, 0049-0075, 図1-11
 & WO 2010/013779 A1
 & EP 2322953 A1
 & KR 10-2011-0044862 A

文献2 : JP 2004-028602 A (三菱重工業株式会社) 29.01.2004(2004-01-29)
 段落0017-0025

文献3 : JP 2005-140685 A (カシオ計算機株式会社) 02.06.2005(2005-06-02)
 段落0023-0025, 0033

文献4 : JP 2010-256291 A (トヨタ自動車株式会社) 11.11.2010(2010-11-11)
 段落0115

文献5 : JP 2018-163096 A (沖電気工業株式会社) 18.10.2018(2018-10-18)
 全文, 全図

文献6 : WO 2010/131371 A1 (TOYOTA JIDOSHA KABUSHIKI KAISHA) 18.11.2010(2010-11-18)
 全文, 全図
 & JP 2012-526335 A
 全文, 全図
 & US 2012/0121132 A1

請求項1-19に係る発明は、国際調査報告で引用された文献より新規性、進歩性を有する。
 上記文献には、「複数の受光素子を備え、指示された露光期間中に前記複数の受光素子の各々に入射した光の量に応じた受光データ」について、「前記受光装置から出力された前記受光データ、および機械学習アルゴリズムによって予め訓練された物体認識モデルに基づいて前記シーンに含まれる物体を認識し、前記受光データに基づいて前記物体までの距離を導出し、前記物体および前記距離を示す情報を出力する信号処理回路」を備える点が、記載も示唆もされていない。