

# 特許協力条約

発信人 日本国特許庁（国際調査機関）

代理人 特許業務法人 武和国際特許事務所 様 あて名 〒105-0003 日本国東京都港区西新橋3丁目13番3号 ユニゾ 西新橋三丁目ビル		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) 09.04.2019	
出願人又は代理人 の書類記号 DM1815PCT		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/JP2019/003611	国際出願日 (日.月.年) 01.02.2019	優先日 (日.月.年)	
国際特許分類 (IPC) Int.Cl. G06F3/01 (2006.01)i, G06F3/0481 (2013.01)i, G06T19/00 (2011.01)i, H04N5/64 (2006.01)i			
出願人 (氏名又は名称) マクセル株式会社			

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 28.03.2019			
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) 岩橋 龍太郎 電話番号 03-3581-1101 内線 3521	
		5E	3790

## 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	1-14	有
	請求項		無
進歩性 (I S)	請求項	6	有
	請求項	1-5, 7-14	無
産業上の利用可能性 (I A)	請求項	1-14	有
	請求項		無

2. 文献及び説明

文献1 : WO 2014/129105 A1 (ソニー株式会社) 2014.08.28,  
段落[0043]-[0081], 図1-18  
& US 2015/0138081 A1, 段落[0075]-[0115], 図1-18 & CN 104335155 A

文献2 : JP 2017-224003 A (株式会社コロプラ) 2017.12.21,  
段落[0010]-[0026], 図1-2  
& US 2018/0003979 A1, 段落[0050]-[0066], 図1-2

文献3 : JP 2006-252468 A (キヤノン株式会社) 2006.09.21,  
段落[0002]-[0014], 図3-6 (ファミリーなし)

<請求項1及び14>

請求項1及び14に係る発明は、国際調査報告で引用された文献1及び文献2から進歩性を有しない。

文献1には、ディスプレイ202(本願発明における「ディスプレイ」に相当する。)と、ディスプレイ202の表示画像の生成等を実行するCPU204(本願発明における「表示制御装置」に相当する。)と、地磁気センサ、角速度センサ及び加速度センサ等から構成されディスプレイ202の方向(本願発明における「回転量」に相当する。)を検出する方向センサ207と、を備えたHMD200(本願発明における「仮想オブジェクト表示装置」に相当する。)において、HMD200の位置(ユーザ原点)を通過する中心軸を有する円筒形状の円筒座標系(本願発明における「慣性座標系」に相当する。)を設定し、円筒座標系にオブジェクト(本願発明における「仮想オブジェクト」に相当する。)を配置し、実空間におけるディスプレイ202の方向が変動すると、その変動に伴って円筒座標系におけるディスプレイ202の画角範囲(本願発明における「有効視野範囲」に相当する。)を移動させ(本願発明における「座標系内で回転する」ことに相当する。)、画角範囲にオブジェクトが含まれる場合、画角範囲におけるオブジェクトの位置に対応させてディスプレイ座標系にオブジェクトの画像を配置し、表示画像として生成する発明が記載されている。

(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

文献1には、実空間におけるディスプレイ202の移動量を検出することの記載はないものの、HMDにおいて、地磁気センサ、角速度センサ及び加速度センサ等から構成されるセンサによって移動量を検出することは、周知の技術であり、例えば、文献2には、角速度センサ、地磁気センサ、加速度センサ等から構成されるセンサ114によって、HMDの現実空間内における位置および傾きを検出し、HMDの位置および傾きの時間変化を決定することが記載されている。

したがって、文献1に記載の発明に、文献2に開示された周知の技術を適用し、実空間におけるディスプレイ202の移動量を検出することに困難性はなく、文献1に記載の発明における円筒座標系は、HMD200の位置（ユーザ原点）を通過する中心軸を有するように設定されるものであるから、ディスプレイ202の移動に対して、上記円筒座標系をHMD200が備えるディスプレイ202の移動に追従させることは、当業者による通常の創作能力の発揮に過ぎない。

## &lt;請求項2&gt;

請求項2に係る発明は、国際調査報告で引用された文献1及び文献2から進歩性を有しない。

文献1には、HMD200が入力デバイス203（本願発明における「入力コントローラ」に相当する。）を備えること（段落[0044]）、及び、HMD200に所定の操作入力があった時のディスプレイ202の方向を、円筒座標系の正面方向として設定すること（段落[0056]）が記載されている。

## &lt;請求項3-5及び9&gt;

請求項3-5及び9に係る発明は、国際調査報告で引用された文献1及び文献2から進歩性を有しない。

文献1に記載の発明は、ディスプレイ202の方向を、地磁気センサ、角速度センサ（本願発明における「ジャイロセンサ」に相当する。）及び加速度センサ（本願発明における「加速度センサ」に相当する。）等から構成される方向センサ207（本願発明における「運動計測センサ」に相当する。）によって検出し、ディスプレイ202の方向に基づいて円筒座標系を設定している。

ここで、センサの検出結果に対して平滑化処理を行うことは、一般的に行われてい事項に過ぎず、文献1に記載の発明において、方向センサ207の検出結果に対して平滑化処理を行い、円筒座標系を設定することに困難性はない。

## &lt;請求項6&gt;

請求項6に係る発明は、国際調査報告で引用された文献に対して新規性及び進歩性を有する。

（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 6 に係る発明の、「前記仮想オブジェクト表示装置を装着したユーザを撮像するインカメラを更に備え、前記座標系計算部は、前記インカメラの撮像画像から前記ユーザの体幹領域を認識し、当該体幹領域の正面方向に前記慣性座標系の正面方向を一致させて再設定する」ことは、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。

## &lt;請求項 7&gt;

請求項 7 に係る発明は、国際調査報告で引用された文献 1 及び文献 2 から進歩性を有しない。

文献 1 には、ディスプレイ 202 の正面方向に係わらず、円筒座標系の中心軸を鉛直方向として設定すること（段落[0057]）も記載されている。

## &lt;請求項 8&gt;

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 及び文献 2 から進歩性を有しない。

主電源が投入された際に、前回使用していた状態を再現することは、電子機器において一般的に行われている事項に過ぎないため、文献 1 に記載の発明において、最後に円筒座標系の正面方向として設定された方向を記憶しておき、主電源が投入された際に、記憶された正面方向を、円筒座標系の正面方向として再設定することは、当業者が容易に想到し得たものである。

## &lt;請求項 10-11&gt;

請求項 10-11 に係る発明は、国際調査報告で引用された文献 1 乃至文献 3 から進歩性を有しない。

HMDにおいて、現実世界に固定された世界座標系を用いて仮想オブジェクトの配置位置を定義し表示すること、及び、HMDに固定された局所座標系を用いて仮想オブジェクトの配置位置を定義し表示することは、周知の技術であり、例えば、文献 3 などに記載されている。

したがって、文献 1 に記載の発明に、現実世界に固定された世界座標系を用いて仮想オブジェクトの配置位置を定義し表示する周知技術、又は、HMDに固定された局所座標系を用いて仮想オブジェクトの配置位置を定義し表示する周知技術を付加し、請求項 10-11 に係る発明を構成することは、当業者が容易に想到し得たものである。

## &lt;請求項 12-13&gt;

請求項 12-13 に係る発明は、国際調査報告で引用された文献 1 及び文献 2 から進歩性を有しない。

文献 1 に記載の発明において、円筒座標系に配置するオブジェクトをどのようなグループで構成するかは、当業者が適宜設計し得る事項に過ぎない。