

特願2023-098866

拒絶理由通知書の概要

本願	特願2023-098866 開く
拒絶理由	理由1,2 (新規性,進歩性) 理由2 (進歩性) 請求項1,7,8,9
メモ	トヨタ・デモ3 編集
引例1	特開2022-28093 開く
引例2	特開2006-92130 開く
引例3	特開2021-62790 開く

本願発明および従来技術の概要

特願2023-098866 (本願) [開く](#)

特許請求の範囲 (特願2023-098866)

【請求項1】

遠隔制御無効化装置であって、
遠隔制御により実行される**移動体**の複数の**機能**のうち、有効と無効との切り替え対象とする一部の**機能**を決定する決定部と、
前記一部の**機能**の有効と無効とを前記**移動体**に切り替えさせる信号を送信する送信部と、
を備える、遠隔制御無効化装置。

【請求項2】

請求項1に記載の遠隔制御無効化装置であって、
前記**移動体**は、前記**移動体**を製造する工場において遠隔制御され、
前記決定部は、前記**移動体**の製造工程の進度に応じて、前記一部の**機能**を決定する、遠隔制御無効化装置。

【請求項3】

請求項2に記載の遠隔制御無効化装置であって、
前記**移動体**は、**車両**であり、
前記送信部は、前記**移動体**が前記工場からの出荷待ち状態である場合に、前記**移動体**のシフトポジションを変更する**機能**の有効と無効とを切り替えさせる信号を送信する、遠隔制御無効化装置。

【請求項4】

請求項1に記載の遠隔制御無効化装置であって、
前記一部の**機能**には、前記**移動体**を加速させる**機能**と前記**移動体**を減速させる**機能**とが含まれる、遠隔制御無効化装置。

【請求項5】

請求項1に記載の遠隔制御無効化装置であって、
前記一部の**機能**には、前記**移動体**の**進行方向**を変更する**機能**が含まれる、遠隔制御無効

化装置。

【請求項6】

請求項1に記載の遠隔制御無効化装置であって、前記一部の機能には、予め定められた速度を超えて移動する機能が含まれる、遠隔制御無効化装置。

【請求項7】

請求項1に記載の遠隔制御無効化装置であって、前記複数の機能には、第1機能と、前記第1機能とは異なる第2機能とが含まれており、

前記決定部は、予め定められた第1条件を満たす場合には、前記第1機能を前記一部の機能に決定し、前記第1条件とは異なる予め定められた第2条件を満たす場合には、前記第2機能を前記一部の機能に決定する、遠隔制御無効化装置。

【請求項8】

遠隔制御により動作可能な移動体であって、遠隔制御により実行される前記移動体の複数の機能のうち、有効と無効との切り替え対象とする一部の機能を示す情報を取得する取得部と、前記情報を用いて、前記一部の機能の有効と無効との切り替えを実行する実行部と、を備える、移動体。

【請求項9】

遠隔制御無効化方法であって、遠隔制御により実行される移動体の複数の機能のうち、有効と無効との切り替え対象とする一部の機能を決定し、前記一部の機能の有効と無効とを前記移動体に切り替える、遠隔制御無効化方法。

発明をわかりやすく説明 (特願2023-098866)



この特許文書は、遠隔制御機能を持つ移動体（例えば車両）の一部の機能を無効化する装置や方法に関するものです。

まず、第1の実施形態では、遠隔制御無効化システムが車両の遠隔制御機能を無効化するために使用されます。このシステムには、車両、遠隔制御無効化装置、および工程管理装置が含まれています。車両は、車両制御装置を備え、複数の遠隔制御機能を持っています。遠隔制御無効化装置は、無効化対象機能を決定し、無効化信号を生成します。そして、工場内で車両が遠隔制御され、特定の条件が満たされると、遠隔制御機能の一部が無効化されます。

一方、第2の実施形態では、遠隔制御無効化システムは異なります。こちらでは、遠隔制御無効化装置が含まれず、車両が特定の条件を満たすと自動的に遠隔制御機能の一部が無効化されます。他の構成は第1の実施形態と同じです。

この特許文書では、車両の遠隔制御機能を一部無効化することで、第三者による遠隔制御を防ぎつつ、利便性を損なわないようにすることが課題とされています。それを解決するため、特定の条件下で遠隔制御機能の一部を無効化するシステムや方法が提案されています。

関連段落：0026,0034,0004,0014,請求項2

クレームツリー (特願2023-098866)



<1>

ラベル：決定部、送信部

特徴：一部の機能を決定し、信号を送信する

従属先：-

関連段落：0026,0034,0006,0014,0004

<2>

ラベル：製造工程

特徴：製造工程の進捗に応じて機能を決定

従属先：1

関連段落：0004,0006,0008,0001,0032

<3>

ラベル：シフトポジション

特徴：車両のシフトポジションを変更する信号を送信

従属先：2

関連段落：0004,0006,0008,0009,0001

<4>

ラベル：加速、減速

特徴：加速と減速の機能を含む

従属先：1

関連段落：0006,0014,0004,0032,0026

<5>

ラベル：進行方向

特徴：進行方向を変更する機能を含む

従属先：1

関連段落：0006,0014,0032,0026,0034

<6>

ラベル：速度超過

特徴：速度超過の機能を含む

従属先：1

関連段落：0014,0026,0034,0006,0037

<7>

ラベル：条件、機能

特徴：条件に応じて異なる機能を決定

従属先：1

関連段落：0032,0014,0026,0034,0022

<8>

ラベル：取得部、実行部

特徴：機能の切り替え情報を取得し実行

従属先：-

関連段落：0006,0026,0034,0004,0014

<9>

ラベル：決定、切り替え

特徴：一部の機能を決定し、切り替えを実行

従属先：-

関連段落：0026,0034,0006,0014,0004

特開2022-28093 (引例1) [開く](#)

発明をわかりやすく説明 (特開2022-28093) [↓](#)

この特許技術は、車両の駐車と出庫をスムーズに行うための装置です。具体的には、車両の遠隔操作を許可する制御部と、その遠隔操作を行う情報処理装置からの指示に従って車両を制御する部分で構成されています。これにより、公共の駐車場などで事前に駐車する車両が決まっていない場合でも、効率的に車両の移動を管理することが可能です。具体的な効果としては、駐車場内の車両配置を最適化し、駐車場の収益性を向上させることができます。

関連段落：0076,0027,0176,0202,0200

特開2006-92130 (引例2) [開く](#)

発明をわかりやすく説明 (特開2006-92130) [↓](#)

この特許は、車載機器の遠隔操作を安全に行うための装置に関するものです。具体的には、マスタECUがリモート操作要求を受信し、それが安全かどうかを確認するためにスレーブECUに要求を送り、条件が整った場合にリモート操作を実行します。複数の車載電子制御ユニットが異なるバスに接続されている場合、それぞれのユニットに順番に確認を要求することで、処理時間を短縮します。これにより、遠隔操作時の安全性が向上し、効率的な遠隔操作が可能となります。

関連段落：0066,0078,0065,0098,0107

特開2021-62790 (引例3) [開く](#)

発明をわかりやすく説明 (特開2021-62790) [↓](#)

この特許文書は、車両を自動的に生産ラインに沿って移動させるシステムに関するものです。このシステムは、車両に搭載されたカメラや無線端末、制御システムなどの機器を使用して、車両を自律的に制御します。

第1実施形態:

- 技術分野: 車両の自動移動システム
- 用途: 車両を生産ラインに沿って自動的に移動させる
- 課題: セキュリティ面の安全性を向上させながら、車両と外部システムとの通信を確保する
- 構成: カメラ、無線端末、自走制御システム、電子検査装置、ルータ
- 効果: 無線端末が自走制御無線指示情報を受信した後、外部との通信を遮断することで、セキュリティを向上させる

第2実施形態:

- 技術分野: 車両の自動移動システム
- 用途: 複数の車両を生産ラインに沿って自動的に移動させる
- 課題: 複数の車両を同時に安全に制御する
- 構成: 複数のカメラ、複数の無線端末、自走制御システム、電子検査装置、ルータ
- 効果: 各車両が個別に制御され、無線通信後に外部との通信を遮断することで、複数車両の安全な自動移動を実現する

第3実施形態:

- 技術分野: **車両**の自動移動システム
- 用途: **車両**の自動移動時のセキュリティ向上
- 課題: 外部との通信を安全に制御する
- 構成: DCM、カメラ、自走制御システム、電子検査装置、中継局
- 効果: DCMが通信後に外部との通信を遮断し、セキュリティを向上させる

これらの実施形態により、**車両**の自動移動時にセキュリティを確保しつつ、効率的かつ安全に**車両**を制御することが可能となります。

関連段落：0054,0029,0045,0053,0069

拒絶理由通知書の認定整理



- i** 審査官の見解を、引用文献の認定、相違点に関する見解などの項目ごとに整理して出力します。
拒絶理由通知書に記載された認定内容を、項目ごとに短時間で把握することができます。
拒絶理由通知への対応の際は、審査官によるそれぞれの認定内容・見解に対して反論します。

理由1,2 (新規性,進歩性)

請求項	見解種別	見解の内容	引用番号	参照段落
1, 4-9	引用文献の認定	引用文献1には、遠隔操作を行う際に一部の 機能 を無効とすることが記載されている	引用文献1	段落[0104]-[0106]
1, 4-9	引用文献の認定	引用文献1には、新規駐車 車両 の 速度 の制限、移動範囲の制限が記載されている	引用文献1	段落[0104]-[0106]
1, 7-9	引用文献の認定	引用文献2には、リモート操作が適切な状況でないときは作動されないことが記載されている	引用文献2	段落[0058]
1, 4-9	拒絶理由	請求項1,4-9に係る発明は、引用文献1に記載されている	-	-
1, 7-9	拒絶理由	請求項1,7-9に係る発明は、引用文献2に記載されている	-	-

理由2 (進歩性)

請求項	見解種別	見解の内容	引用番号	参照段落
2-3	引用文献の認定	引用文献3の図1には、 移動体 を製造する工場において、 移動体 を遠隔制御する装置が記載されている。	引用文献3	図1
2-3	相違点に関する見解	工場において、 移動体 の遠隔操作を製造工程の進度に応じて制限することは、当業者にとって当然の事項である。	-	-
2-3	相違点に関する見解	遠隔操作が可能な動作についても、必要に応じて 速度 、移動距離、移動範囲等の制限が加えられることは、当業者にとって当然の事項である。	-	-
2-3	拒絶理由	引用文献3記載の発明において、引用文献1-2記載の発明を適用することは当業者が容易になし得た事項である。	引用文献1-3	-

対応用語抽出



- i** 本願請求項に記載されている「用語」に対応する引用文献の「用語」を抽出します。
対応する用語は同じ色でハイライト表示されます。読解負荷を低減することができます。

請求項の用語	引用文献の用語
移動体	新規駐車 車両 [引用文献1]
機能	ドアの開閉 空調制御 個人情報へのアクセス等の新規駐車車両の移動と関係ない動作 [引用文献1]

請求項の用語	引用文献の用語
車両	新規駐車 車両 [引用文献1]
進行方向	(範囲外に向かう) 進行方向 [引用文献1]
速度	新規駐車 車両 の 速度 [引用文献1]

A I による検討・減縮ポイント



- ① 拒絶理由通知書の内容を参照せずに、A I が引例との一致点、相違点を検討した結果です。相違点として認定された箇所については明細書の記載に基づく減縮ポイントを提案します。拒絶理由通知書の認定内容と比較することにより応答方針の作成のヒントとできます。

ID	構成要素	引用文献	検討種別	検討の内容	限定ポイント	関連段落番号
【請求項1】						
1A	遠隔制御無効化装置であって、	引用文献1[075]	一致点の認定	遠隔制御無効化装置に相当する遠隔操作制御部113を備えている点で一致する。		
1B	遠隔制御により実行される 移動体 の複数の 機能 のうち、有効と無効との切り替え対象とする一部の 機能 を決定する決定部と、	引用文献1[104]	一致点の認定	遠隔操作が許可される動作を制限することで、遠隔制御により実行される 移動体 の複数の 機能 のうち、有効と無効との切り替え対象とする一部の 機能 を決定している点で一致する。	(A) 決定部は、 車両 に搭載されている (B) 決定部は、 車両 の外部の工程管理装置に設けられている	(A) 0042 (B) 0042
1C	前記一部の 機能 の有効と無効とを前記 移動体 に切り替えさせる信号を送信する送信部と、	引用文献1[075]	一致点の認定	遠隔操作制御部113が遠隔操作信号を 車両 制御システム100の各部に供給することで、一部の 機能 の有効と無効とを 移動体 に切り替えさせる信号を送信している点で一致する。	(A) 送信部は、無線通信により信号を送信する (B) 送信部は、 車両 の外部に設けられている	(A) 0042 (B) 0042
1D	を備える、遠隔制御無効化装置。	-	一致点の認定	遠隔制御無効化装置を備える点で一致する。		
【請求項2】						
2A	請求項1に記載の遠隔制御無効化装置であって、	-	一致点の認定	請求項1の遠隔制御無効化装置を備える点で一致する。		
2B	前記 移動体 は、前記 移動体 を製造する工場において遠隔制御され、	-	相違点の認定	引用文献1には、 移動体 が 移動体 を製造する工場において遠隔制御される点について明示的な記載がない。		
2C	前記決定部は、前記 移動体 の製造工程の進度に応じて、前記一部の 機能 を決定する、遠隔制御無効化装置。	-	相違点の認定	引用文献1には、 移動体 の製造工程の進度に応じて一部の 機能 を決定する点について明示的な記載がない。	(A) 製造工程の進度は、 車両 の組立工程、検査工程、出荷準備工程の各段階を含む	(A) 0042
【請求項3】						
3A	請求項2に記載の遠隔制御無効化装置であって、	-	一致点の認定	請求項2の遠隔制御無効化装置を備える点で一致する。		
3B	前記 移動体 は、 車両 であり、	引用文献1[075]	一致点の認定	移動体 が 車両 である点で一致する。	(A) 車両 は、自動車、トラック、バス等を含む	(A) 0042
3C	前記送信部は、前記 移動体 が前記工場からの出荷待ち状態である場合に、前記 移動体 のシフトポジ	-	相違点の認定	引用文献1には、 移動体 が工場からの出荷待ち状態である場合に、 移動体 のシフトポジションを変	(A) 出荷待ち状態は、全ての製造工程が完了し、出荷の指示を待っている状態である	(A) 0042

ID	構成要素	引用文献	検討種別	検討の内容	限定ポイント	関連段落番号
	ションを変更する機能の有効と無効とを切り替えさせる信号を送信する、遠隔制御無効化装置。			更する機能の有効と無効とを切り替えさせる信号を送信する点について明示的な記載がない。		
【請求項4】						
4A	請求項1に記載の遠隔制御無効化装置であって、	-	一致点の認定	請求項1の遠隔制御無効化装置を備える点で一致する。		
4B	前記一部の機能には、前記移動体を加速させる機能と前記移動体を減速させる機能が含まれる、遠隔制御無効化装置。	引用文献1[0104]	一致点の認定	一部の機能に、移動体を加速させる機能と移動体を減速させる機能が含まれる点で一致する。	(A) 加速させる機能はアクセル操作に関する機能であり、減速させる機能はブレーキ操作に関する機能である	(A) 0042
【請求項5】						
5A	請求項1に記載の遠隔制御無効化装置であって、	-	一致点の認定	請求項1の遠隔制御無効化装置を備える点で一致する。		
5B	前記一部の機能には、前記移動体の進行方向を変更する機能が含まれる、遠隔制御無効化装置。	引用文献1[0104]	一致点の認定	一部の機能に、移動体の進行方向を変更する機能が含まれる点で一致する。	(A) 進行方向を変更する機能は、ステアリング操作に関する機能である	(A) 0042
【請求項6】						
6A	請求項1に記載の遠隔制御無効化装置であって、	-	一致点の認定	請求項1の遠隔制御無効化装置を備える点で一致する。		
6B	前記一部の機能には、予め定められた速度を超えて移動する機能が含まれる、遠隔制御無効化装置。	引用文献1[0105]	一致点の認定	一部の機能に、予め定められた速度を超えて移動する機能が含まれる点で一致する。	(A) 予め定められた速度は、車両の安全運転に適した速度範囲内である (B) 予め定められた速度は、工場内の制限速度以下である	(A) 0042 (B) 0042
【請求項7】						
7A	請求項1に記載の遠隔制御無効化装置であって、	-	一致点の認定	請求項1の遠隔制御無効化装置を備える点で一致する。		
7B	前記複数の機能には、第1機能と、前記第1機能とは異なる第2機能が含まれており、	引用文献1[0104]	一致点の認定	複数の機能に、第1機能(例えば加速機能)と、第1機能とは異なる第2機能(例えば減速機能)とが含まれている点で一致する。	(A) 第1機能は車両の走行に関する機能であり、第2機能は車両の停止に関する機能である	(A) 0042
7C	前記決定部は、予め定められた第1条件を満たす場合には、前記第1機能を前記一部の機能に決定し、前記第1条件とは異なる予め定められた第2条件を満たす場合には、前記第2機能を前記一部の機能に決定する、遠隔制御無効化装置。	引用文献1[0106]	相違点の認定	引用文献1には、第1条件を満たす場合に第1機能を一部の機能に決定し、第2条件を満たす場合に第2機能を一部の機能に決定する点について明示的な記載がない。引用文献1では、遠隔操作が可能な場所や時間を制限しているが、条件に応じて異なる機能を切り替え対象とすることは記載されていない。	(A) 第1条件と第2条件は、車両の製造工程の進捗状況に応じて設定されている	(A) 0042
【請求項8】						
8A	遠隔制御により動作可能な移動体であって、	引用文献1[0075]	一致点の認定	遠隔制御により動作可能な移動体(車両11)を備えている点で一致する。	(A) 遠隔制御により動作可能な移動体は、無人の自動車である	(A) 0042
8B	遠隔制御により実行される前記移動体の複数の機能のうち、有効と無効と	-	相違点の認定	引用文献1には、一部の機能を示す情報を取得する取得部を備える点につ		

ID	構成要素	引用文献	検討種別	検討の内容	限定ポイント	関連段落番号
	の切り替え対象とする一部の機能を示す情報を取得する取得部と、			いて明示的な記載がない。		
8C	前記情報を用いて、前記一部の機能の有効と無効との切り替えを実行する実行部と、	-	相違点の認定	引用文献1には、取得した情報を用いて一部の機能の有効と無効との切り替えを実行する実行部を備える点について明示的な記載がない。	(A) 実行部は、情報に基づいて一部の機能を選択的に無効化する	(A) 0042
8D	を備える、 移動体 。	-	一致点の認定	移動体 を備える点で一致する。		
【請求項9】						
9A	遠隔制御無効化方法であって、	引用文献1[075]	一致点の認定	遠隔制御無効化方法に相当する、遠隔操作制御部113による遠隔操作の制御方法を実行している点で一致する。		
9B	遠隔制御により実行される 移動体 の複数の機能のうち、有効と無効との切り替え対象とする一部の機能を決定し、	引用文献1[104]	一致点の認定	遠隔操作が許可される動作を制限することで、遠隔制御により実行される 移動体 の複数の機能のうち、有効と無効との切り替え対象とする一部の機能を決定している点で一致する。		
9C	前記一部の機能の有効と無効とを前記 移動体 に切り替える、	引用文献1[075]	一致点の認定	遠隔操作制御部113が遠隔操作信号を 車両 制御システム100の各部に供給することで、一部の機能の有効と無効とを 移動体 に切り替えている点で一致する。		
9D	遠隔制御無効化方法。	-	一致点の認定	遠隔制御無効化方法を実行している点で一致する。		