

Japio-GPG/FXのご紹介





Copyright © 2019-2025, Japan Patent Information Organization & Hatsumei-Tsushin Co., Ltd.

- 2. Japio-GPG/FXの検索機能
- 1. サービスの特徴
- 0. 会社概要







沿



一般財団法人日本特許情報機構(Japio)

- 称 一般財団法人 日本特許情報機構 名 Japan Patent Information Organization (J a p i o)
- 設 1985年8月1日 $\overline{\mathbf{V}}$
- 役 員 理事長 細野 哲弘 常勤理事2名、非常勤19名 (監事2名含む)
 - (財)日本特許情報センター(Japatic)設立 ■ 1971 年
 - 1978 年 特許情報オンライン検索システム パトリス(PATOLIS)サービス開始
 - 1985 年 (財)日本特許情報機構(Japio)設立
 - 民需事業(パトリスサービス)の民間への営業譲渡 ■ 2001 年
 - 2009 年 9 月 公益法人制度改革の対応として一般財団法人へ移行
 - 2012 年 7 月 Japio世界特許情報検索サービス (Japio-GPG) サービス開始
 - 2014 年 8 月 Japio世界特許情報全文検索サービス (Japio-GPG/FX) サービス開始

 - 2021 年 4 月 Japio-AI翻訳 サービス開始
 2022 年 7 月 一般社団法人日本デザイン保護協会と合併

https://japio.or.jp/

革

※2025年7月23日現在





0. 会社概要 **1. サービスの特徴**

1.0 Japio-GPG/FXとは

- 1.1 日本語による世界特許 DB
- 1.2 スクリーニング効率化のための支援機能
- 1.3 公報精読のためのAI翻訳サービス
- 1.4 技術の見える化データ提供サービス
- 2. Japio-GPG/FXの検索機能

1.0 Japio-GPG/FXとは



- Japio世界特許情報全文検索サービス(Japio-GPG/FX)は、
 - ・世界の国・地域/機関(日米欧、WO、中韓、ドイツ、フランス、イギリス、台湾、カナダ)の
 - ・特許/実用新案公報の全文を
 - ・日本語(機械翻訳文)で蓄積し、検索・表示するDB



Japioの長年の研究成果等を活かし、高品質の機械翻訳文をご提供しています

1.01 Japio-GPG/FX の特徴(1)





1.02 Japio-GPG/FX の特徴(2)





※ 現在はSDGs技術のみ対応





0. 会社概要 **1. サービスの特徴**

- 1.0 Japio-GPG/FXとは
- 1.1 日本語による世界特許DB
- 1.2 スクリーニング効率化のための支援機能
- 1.3 公報精読のためのAI翻訳サービス
- 1.4 技術の見える化データ提供サービス
- 2. Japio-GPG/FXの検索機能

1.11 外国公報を日本語で全文検索・表示



ポイント①	発行庁・機関等	種別	全文蓄積 範囲
主要な外国公報の日本語機械翻訳文を、 全文検索・表示可能!	JP(日本)	特許公開/公表/再公表/ 登録/公告	1983~
英語の公報を日本語で読めます。		実用新案公開/登録/公告	
	US(アメリカ)	特許公開/登録	1976~
ボイント(2)	CA(カナダ)	特許公開/登録	1976 \sim
ドイツ語・フランス語公報について、 日本語・英語での全文検索・表示が可能!	DE(ドイツ)	特許公開/登録 <mark>実用新案</mark>	1976~
	FR (フランス)	特許公開/登録 実用新案	1976~
CAのノリノス語公報はロ本語のの対応	EP(欧州)	特許公開/登録	1978~
ポイント③	WO (PCT)	特許公開	1978~
中国語・韓国語公報について、	- CN (中国)	特許公開/登録 <mark>実用新案</mark>	1985~
ロ本語での主义快来・表示 が可能! ※WOの中国語・韓国語公報もOK	KR(韓国)	特許公開/登録 <mark>実用新案公開/登録/公告</mark>	1979~
ポイント④		特許公開/登録 実用新案	1991~
台湾公報について、日本語での全文検索	GB(イギリス)	特許公開	1976 \sim
 ・表示が可能! データ更新:原則毎営業日更新 (公報発行単位またはデータ入手単位でデータを更新、国により異なります) 	※全文蓄積範囲 ※日本の実用新 ※中国、韓国、台 タイトルと要約の ※日本語と英語」	は、公報発行年基準 案公開の全文は1993年以降のみ う湾公報、カナダ公報(仏語)での りみです 以外に、公報発行原語でも検索でる	英語検索は、 きます
※サーヒスロリイン後の画面左上に表示される「お知らせ」内の「テータ畜積期間」をこ参照願(います。 (PCTとフランス:	公報は、原語検索に一部制限があ	ります)

1.12 GPG/FXでの翻訳方式

2024年4月現在



統計翻訳(S	MT) + 前処理(Japio独	由)	+ 後処理(Japio独自)					
	サービス初期の方式		現在の方式					
米国/英国 ⇒ 日本語	RBMT _{%1}		※※ SMT(NICTエンジン _{英日}) ※3					
日本 ⇒ 英語	RBMT _{#1}		NMT ※2023年12月までRBMT、2024年1月発行分からNMT					
EP/PCT ⇒ 日本語	RBMT _{#1}		SMT (NICTエンジン _{英日}) ※3					
中国 ⇒ 日本語	SMT(NICTエンジン中日) ※ 2		SMT (NICTエンジン 中日 v 2) ※5⇒※9					
台湾 ⇒ 日本語	-		SMT(NICTエンジン 中日 v 2) ※ 9 + 台日データ					
韓国 ⇒ 日本語	RBMT _{韓日} ※ 特許庁の中韓文献翻訳システム由来	/	SMT(Moses 韓日) _{※7}					
独国 ⇒ 日本語	独国の英語データを RBMT _{※1}		SMT (Moses 独英) ※6⇒※10 + SMT (NICTエンジン 英日) ※3					
仏国 ⇒ 日本語	仏国の英語データを RBMT ※1		SMT (Moses 仏英) ※11 + SMT (NICTエンジン 英日) ※3					
 ※1 ··· 250万語(36分野) ⇒ ※4 ··· 517万語(36分野) ⇒ ※8 ··· 732万語(36分野) ※2 ··· 1,600万文対(中日) ⇒ ※5 ··· 5,200万文対(中日) ⇒ ※9 ··· 8,800万文対(中日) 								
※ 3 ・・・ 1億文対(英日)	※6 ··· 2,000万文対(独英) → ※10 ··· 4,000万文対(独英) ※3 ··· 1億文対(英日) ※7 ··· 1,200万文対(韓日) ※11 ··· 2,500万文対(仏英)							
翻訳方式はSM	1Tを採用し、 大規模な訳	抜け	を防止 SMI: : 統計翻訳 RBMT: ルールベース翻訳 NMT: ニューラル翻訳(AI翻訳)					

10



X-STFP

1. 技術用語の翻訳精度が高い

機械翻訳が苦手とする専門用語に加え、韓国語の同音異義語、ドイツ語の複合語などにも対応。

原文	1,4-dihydronaphthyl	열박리	Distraktionsvorrichtung			
旧世代の翻訳	1、4つのジヒドロナフチル	劣薄里	Distraktions	svorrichtung (翻訳できず)		
Japio-GPG/FX	1,4-ジヒドロナフチル	熱剥離	伸延装置			

2. 訳文の自然性が高い

特許分野で使われている書き方に沿った自然で読みやすい翻訳文。

3. 請求項が理解しやすい(Japio独自の特許翻訳向け新フレームワーク)

独自開発した請求項解析機能などにより、請求項が更に読みやすくなった翻訳文。

原文	4. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Erhöhung auf den vorgegebenen dritten Strom-Sollwert (I3) kontinuierlich geschieht.
旧世代の翻訳	4. 請求項1に記載の方法、特徴をなされた、所定の3番目の電流の公称値(i3)への 増加が連続的に生じる。
Japio-GPG/FX	【請求項4】所定の第3の電流目標値(I 3)に増加が連続的に実行される ことを特徴と する請求項1に記載の方法。

※請求項解析機能は、全文公報検索の外国公報を対象とし、中国公報は2019年1月発行分以降、フランス公報は2018年11月30日発行分以降が対象となります。 ※旧世代の翻訳とは、ルールベース機械翻訳であり、Japio-GPG/FXにおけるバージョンアップ前の翻訳結果です。

1.14 対訳表示 ~原文に照らし合わせて日本語を確認~



各公報の機械翻訳文は、予め蓄積されています。 世界の主要庁/機関の公報の、**外国語原文と日本語機械翻訳文**とが**対訳表示形式** で参照可能です。

➡外国文献の全文を日本語で参照でき、原文の箇所を容易に確認できます。

英語/中国語/原語		日本語			
<invention-title></invention-title>		【CJ】 発明の名称			
用于血浆采集的抗凝剂控制系统	百七		血漿を採取するための抗凝固剤制御システム	外国語⇒日	
<abstract></abstract>	际义		【C J】 要約	機械翻訳文	
本发明公开了一种用于血浆采集的抗凝剂控制系统及方法。其包括抗凝剂泵、皿泵、检测装置、第 一计算装置和控制装置;利用检测装置检测血液中血浆和红细胞比例,利用第一计算装置计算抗凝 剂与全血的混合比,再利用控制装置控制抗凝剂泵和血泵的转动。本发明通过对每个献浆员的血浆 与血细胞比例进行检测,计算得到个性化的抗凝剂使用量,实现了抗凝剂的最低使用目的,同时通 过对血浆采集过程中使用的耗材特征值进行实时测量,消除了因为不同耗材差异造成的抗凝剂使用 增加的问题,提高了采集血浆的质量。			血漿を採取するための抗凝固剤制御システムおよび方法を開 血液ポンプと、検出装置と、第1の計算装置と制御装置を含 赤血球の割合を検出し、第1のコンピューティング装置を抗 更に制御装置を制御する抗凝固薬ポンプおよび血液ポンプの 血漿と血液細胞の割合を検出することにより計算個別化され を実現した最低使用目的である、同時に血漿採取手順に使用 で測定する、異なる消耗品差に起因する抗凝固剤を用いるか れ血漿採取の品質を向上させる。	ホしている。その抗凝固薬ボンブ、 む;検出装置を用いて血液中の血漿と 凝固剤と全血計算の混合比により、 の回転を利用する。本発明各献家员の れた抗凝固剤使用量を得る,抗凝固剤 される消耗品特徴量をリアルタイム ⁸ 増加してしまうという問題が解消さ	

※ドイツ語やフランス語の公報の場合、 英語機械翻訳文と日本語機械翻訳文の対訳表示です。 原文は、英語機械翻訳文の後に表示されます。 ただし、カナダのフランス語公報の場合、フランス語機械翻訳文と日本語機械翻訳文の対訳表示となっております。 また、フランス公報の場合、フランス語原文が表示されるのは概ね2019年以降に発行された公報です。





0. 会社概要 **1. サービスの特徴**

- 1.0 Japio-GPG/FXとは
- 1.1 日本語による世界特許 DB
- 1.2 スクリーニング効率化のための支援機能
- 1.3 公報精読のためのAI翻訳サービス
- 1.4 技術の見える化データ提供サービス
- 2. Japio-GPG/FXの検索機能

1.2 スクリーニング効率化のための支援機能









「代表ファミリー表示」は、検索結果として表示される文献のパテントファミリーの中で 最も読みやすい言語の文献を選択して表示します。

最も読みやすい言語 : 日本語 \rightarrow 英語 \rightarrow その他の言語 の順で選択されます



1.21 ファミリー除外 (日本・米国公報等既読文献を除外)



「ファミリー除外」は、未読文献のみを効率的に検索します。

既に検索した国/地域・機関にファミリーがある文献のスクリーニングを省略することができます。



1.22 出願人・発明者の絞り込み支援



GPG/FXでは、検索後の一覧表示画面の左側にある絞り込みインデックス表示より、 出願人、発明者での絞り込みが簡単にできます。



1.23 しおり



検索後の文献に「しおり」を付与することにより、「しおり」を付与した文献をまとめて 参照できます。「しおり」はログアウト後にも保存されます。

①文献に「しおり」を付与する





1.24 全図面スクリーニング(1)



全図面を、全文表示エリアに並べて選択的に表示できます。 全文表示エリアと図面表示エリアは、各々独立に画面スクロールできます。

1件中1件目	(分類ツール) AT酬訳(2	Pドシエ USドシエ EPドシエ ON法的状態 Espacenet (第四回馬王) ファイル出力 MT DL DL SDGs DL (学会回面) ノレイライト 公文中図 受兵国等 図日本語 (標準)書誌+全文 表示
1. CN114041331A 帯式供料器及安装装置 【2.1 テーブフィータおよび部品実装装置 出職A: Rt気付富士 戦闘 単瞬間号: CN20198009989.X(CN201980098098) [2019-07-22] 文試開号: CN114041331A (CN114041331A) [2022-02-11] 全球研号: つコントDF) 全国両志元 IPC: H05K13/02[20060101](H05K13/02) CPC: H05K13/02] アネリーロ: 7410350 ク-22]	「全図面表示」のON/OF	F 全文表示エリアと 図面表示エリアの 表示幅の変更 面表示エリア
央部/甲固治/原語	日本語	
<invention-title></invention-title>	【CJ】 発明の名称	
蒂式供料器及安装装置	テーブフィーダおよび部品実装装置	
<abstract></abstract>	【CJ】 要約	
这出由收纳多个元件的底景和我扭于底景的盖带构成的数带来供给元件的考试供料器具备:制两部,在元件的供验位 置之粉将盖带从底等到离;张力施加部,为了回收从底等到两的盖带而逝过是的机的轻的米将盖带向贷定部位拉入; 及供持部,在专式供料器的电源断开时在到两部与张力施加部之间失有并保持盖带,在专式供料器的电源短通时解除 盖带的保持。	複数の素子が収納されたペーステーブとボトムテーブに接着されたカバーテーブからなる観線出しフィード素子に よるテーブフィーダを備える:剥機師は、80品の供給位置の手前でカバーテーブをベーステーブから剥離する;振力 付与部は、ペーステーブから剥がされたカバーテーブを回収するために、電動機の駆動によりカバーテーブを所た 節位に目き込む(具持部は、テーブフィーダの電販運時に剥削額と広力が与部との間に挟んでカバーテーブを保持 し、テーブフィーダの電源オン特にカバーテーブの保持を解除する。	20~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~
<claims></claims>	[CJ] クレーム	
1.一种带式供料器。这出由收给多个元件的底带和贴股于该底带的盖带构成的数带来供给所述元件, 所述更式供料器具。: 到電机。在所述无件的供给位周之前将所述盖带从形比底带到两; 强不加他加部,为了回收从所适底带到两的所述盖带而通过电动机的驱动来对该盖带施加张力;及 保持机,在所述带式供料器的电源断开始在开述到简加与所述张力地加部之间央离并保持所述盖带,在所述带式供料 器的电源短途时解除所述盖带的保持。	1. テーブフィーダであって、送り出し複数の素子が収納されたペーステーブとボトムテーブに接着されたカバーデ ーブを構成するステージによって前記部品供給を与え、 物理かして、中ダを備える: 類類的は、前記の品の供給位置の前に、前記カバーテーブをベーステーブから剥離する; 調難的は、前記ペーステーブから割買したカバーテーブを回収するために電動視を動作させることにより、カ バーデーブテンションを加える;そして 保持即は、前記テーブフィーダの電源投入時に前記測開却と前記テンション付与部との間に挟んで前記カバーテー ブを保持し、前記テーブフィーダの電源投入時には、カバーテーブの保持を新除する。	
2.根据权利要求1所适的考式供料器,其中, 所述要求机料器具备考整部,所述考整部具有按正部件和在所述到南部与所述张力能加部之间向朝所述盖考按正的方	2. 請求項に記載のテーブフィーダであって、ここで、 前記テーブフィーダ調整部を備え、前記調整部は、押圧部材と前記剥離部と前記テンション付与部との間には、前	

※「全図面表示」、「全図面」のボタンをクリックすることで、全図面を別ウインドウで 表示することもできます。

画面スクロール

1.24 全図面スクリーニング(2)



「図面操作ウインドウ」を表示させ、図番ボタンをクリックすることで、全文中の該当 図番記載箇所にジャンプさせることができます。



※全文検索対象公報のうち、全図面データが蓄積されていないWO文献については、画面上部にボタンが表示される「Patentscope」経由で全画面を照会することが出来ます。 また、フランス公報とイギリス公報とカナダは、PDF表示にて全図面をご確認ください。



図面符号に対応する用語を明細書から自動抽出し、図面読解を支援します。 <mark>外国文献</mark>であっても、日本語に機械翻訳された名称を表示します。



[0015] 如図1所示,安装装置10具备:売体11、供料器台12、基板輸送装置13、安装头14及头移動机构15。供料 器台12供用于供養元件的多个供料器(帯式供料器)20以能够拆装的方式并列配置。基板输送装置13是帯式输送装 置,将基板S从左向右搬运。安装头14保持吸嘴,在供给位置P将配置于供料器台12的供料器20供给的元件吸附于吸 嘴,并向基板S上的安装位置安装元件。头移动机构15使安装头14在XY方向上移动。 「200115」図1に示すように、実装装置10を備えている<u>:ハウシング11、フィーダー台12、基板搬送装置13</u>と、 装着ヘッド14およびヘッド移動機構15に供給される。フィーダー台12に部品を供給するための複数のフィーダ(テ ープフィーダ)20が着脱可能に並列配置されている。基板搬送装置13は、ベルト式搬送装置であり、基板Sを左か ら右へと搬送する。装着ヘッド14は、吸着ノズルを保持し、供給位置Pは、フィーダー台12に配置されたフィーダ 20が供給する部品吸着ノズルに吸着され、基板S上の実装位置に部品を実装する。ヘッド移動機構15は、実装ヘッ ド14をXY方向に移動させる。

※ 図面表示エリアの各図をクリックすることで、拡大表示することができます。拡大表示された図の上方に表示される「名称付与」をクリックすることで 符号表示させることもできます。





<mark>公報の全文やフロントページを、PDF 形式で参照</mark>できます。 また、日本、米国については、「サマリーPDF」のボタンを押すと書誌事項や要約、請求項、 図面などをまとめたサマリーシートを表示できます。



1.27 MTダウンロード



書誌情報に加え、要約および請求項の機械翻訳文をダウンロードすることが できます。ただし、ダウンロード件数には制限があります。



1.28 キーワードハイライト表示



検索時に入力した用語および別途ユーザが指定した用語をハイライトして表示できます。 また、そのハイライトされた用語が文献の中でどこに位置するかをスペクトルバーで表示できます。



1.29 文献番号から照会(番号検索)



文献番号から文献を照会する際には、「番号検索」タブからの入力が便利です。 番号の入力に際し、件数の制限がありません。







0. 会社概要 **1. サービスの特徴**

- 1.0 Japio-GPG/FXとは
- 1.1 日本語による世界特許 DB
- 1.2 スクリーニング効率化のための支援機能
- 1.3 公報精読のためのAI翻訳サービス
- 1.4 技術の見える化データ提供サービス
- 2. Japio-GPG/FXの検索機能





特許に特化した高精度なAI翻訳機能を提供

(ポイント1)更に向上した翻訳品質

構文の正確性や流暢さが飛躍的に向上

独自開発の言語資源とノウハウにより、特許特有表現もさらに読みやすく (ポイント2)多言語対応

外国語から日本語へ:米国公報、中国公報、韓国公報、台湾公報、 ドイツ公報、フランス公報、カナダ公報 ほか

日本語から英語へ :日本公報

【英語】2. The AR computing device of claim 1, wherein the AR computing device is further configured to assign an identifier to the first consumer.

【AI翻訳】2. ARコンピューティングデバイスは、第1の消費者に識別子を 割り当てるようにさらに構成されることを特徴とする請求項1に記載のAR コンピューティングデバイス。

【中国語】并在真空下浓缩,得到产物,用柱层析法(10%MeOH/CHCl₃)纯 化产物(89%)。

【AI翻訳】真空下で濃縮して生成物を得、これをカラムクロマトグラフィー(10% MeOH/CHCl₃)で精製した(89%)。

※ AI翻訳は有料オプションユーザ様へのご提供

27



1.31 公報のAI翻訳



① AI翻訳サービスを利用する際は、画面右上の「AI翻訳サービス」をクリックします。

②「公報番号入力」の照会画面が開きますので、公報番号を入力することで利用できます。

③ 詳細画面の「AI翻訳(公報)」ボタンでは、表示中の文献に対してAI翻訳が行われます。



1.32 キーワードハイライト表示



- ① ハイライト用語の指定、ハイライトカラーの変更が可能
- ② ハイライト用語指定時に**スペクトルバーを表示**

③ 指定したスペクトルバーの位置に表示画面が移動

Japio-GPG /FX	AI翻訳サービス				
	1	☑ 原文表示 ☑ 書誌情報	 ⑦ 代表図表示 ② 全原 Excel 最初 	図面表示 再翻訳 I ▼ 出力 前へ 1 次へ 最後	
人名 (使素) 使索 使索 使索 (使索 使索 (使索 使索 (使索 使索 (使索 (使索 (使索 (使索 (使索 (使索 (使索	出願番号 CN201680008104.4 (CN201680008104) [2 文献番号 CN107529339A (CN107529339A) [2017-1 発明の名称 可穿戴装置及其室内导航的方法 出願人 深圳市欸阿技术有限公司 発明者 I P C G01C21/20[200601](G01C21/20) C P C (G01C21/206; G01C21/00) ファミリーID 60266032 優先権主張番号W02016CN81408 [2016-05-09] ファミリー W02017193255A1; CN107529339A	2016-05-09] 2-29] #### #### #### #### #### #### #### #	R498486 ARG1829598198 R5883 R5883 P510542, R58844190 P510542, R58844190 AR5859 R5559 R5559 R5559 R5559 R5559 R	- 50	3
使索	発明の名称 可穿戴装置及其室内导航的方法 可穿戴装置改其室内导航的方法 更約 一种可穿戴装置的室内导航方法、方法为:通过根据接收的导航指令,在 预设的室内电子地图中查找目标位置(S10);获取用户当前所处位置,根 据所述目存位置低近望。确定由所述用户当前所处位置,根 据所述目标位置的自信链线(S20);根据所述最佳链线进行导机,导加 载度在的形迹最佳路线进行导机,可以 载度在的近地最佳路线进行局机,可以 和助师述用户所处位置是否在所述最佳路线 载应围风(S40)。还提供一种可穿戴装置及其 室内导航方法、能够实现室内导航,以最短的时间指引用户到达室内目标 位置,减少用户在室内找目标位置的时间,室内导航体验效果好。		のとおりであ れた室内電子 取得し、前記 の現在位置 記最適ない においてユ なご置が前記 あれば、提示 見に戻るよう 足供される。	لا ا ا ا	

ハイライト表示した用語の位置も明示するので、公報精読時に特に有効

※ AI翻訳サービスのキーワードハイライト表示では、検索時に用いた用語のハイライト表示は引き継がれません。



テキスト入力翻訳は、例えば、以下のような場合に活用可能 Ⅰ.公報の特定箇所(実施例等)の翻訳 Ⅱ.補正書の翻訳 Ⅲ.明細書案や補正書案の翻訳

 $(\mathbf{4})$



○ フランス語 ⇒ 日本語 ○ スペイン語 ⇒ 日本語 ○ ポルトガル語 ⇒ 日本語

翻訳開始 クリア

入力文字数: 571/100.000

○ ロシア語 ⇒ 日本語

2

- - 「明細書用」「請求項用」の翻訳に対応
- ③ ①、②は、デフォルトでは「自動判定」
- ④ フリーテキストを入力し、最大10万文字/回 まで翻訳可能
- 「テキスト入力」をクリックすると、別Windowで テキスト入力翻訳が可能になります。

中国語(簡体字)から日本語へ、明細書モードにて翻訳した結果を表示します。

技術分野

背景技術

定義している

*级:半自动化。其中, 由辅助系统进行自动停车、追踪功能、普通纵向引导、加速、减 2级:半自動化。ここで,補助システムによって自動駐車、追跡機能、一般的な縦方向力

◎扱:高度自动化。驾驶员不必连续地监控系统。车辆独立地执行功能,诸如触发转弯信│3級:高度に自動化された。運転者は、システムを連続的に監視する必要はない。車両

4级:完全自动化。由系统永久地采用车辆的引导。如果系统不再能够处理任务,可以要 4级:完全自動化。車両の案内は、システムによって恒久的に利用される。システムカ

得る.

ンピュータプログラムとに関する

ムを含む自動クルーズコントロールACC)。

的枠組みが作成されている。

て、人が干渉する必要はない。

イド、加速、減速等(衝突回避を含む)を行う。

原文

4.公开涉及一种用于借助于车对车通信机制计划碰撞避免机动的方法。本公开还涉及对

白主驾驶(有时称作白动驾驶、白动化驾驶或无人驾驶)是在很大程度上白主的车辆。

多动机器人和无人驾驶运输系统的移动。存在不同程度的自主驾驶。在该情形下,即使

驾驶员仍然存在于车辆中,他可能任务仅在于监控自动驾驶操作,也同样在某些水平下

称作自主驾驶,在欧洲 各种运输部门(在德国 涉及联邦道路系统研究所)一起工作

号、车道变更和追踪。驾驶员可以转向其它事物,但是如果被要求,要求系统在预警告

则期内获得主导权。该自主形式在机动车道上是技术上可行的。立法者正致力于允许3级

级:某些辅助系统帮助车辆操作(包括巡航控制系统-自动巡航控制ACC),

的控制单元, 和装备有该控制单元的车辆以及对应的计算机程序。

级:"仅驾驶员",驾驶员自己驾驶、转向、给油、刹车等等,

5级:无需驾驶员。除了设定目标和后动系统之外,无需人员干涉。

大领域

皆墨技力

#目定义以下自主分级。

速等等(包括碰撞避免)。

车辆。已经创建了法律框架。

求驾驶员获得主导权。

テキスト入力

Japio-CPC /FY

CN110352627A 入力例 日本(JP) JP53805 中国(CN) CN1075	583B9 JP2018 912085A CN851
---	-------------------------------

謝訳サ

5

▼原文表示

訳文

本開示は、車車間通信機構を用いて衝突を計画して機動を回避する方法に関する。本

開示はまた、対応する制御ユニットと、制御ユニットを装備する車両と、対応するコ

自律運転(自動運転、自動運転または無人運転と呼ばれることもある。)は、主に自律

的な車両、移動ロボット、および無人輸送システムの移動である。異なる程度の自律 運転が存在する。この場合、運転者が依然として車面内に存在していても、自律運転 操作を監視するだけで、あるレベルで自律運転と呼ばれ得る。欧州では、様々な輸送

機関(ドイツでは、連邦道路システム研究所に関する)が協働し、以下の自律的等級を

1級:いくつかの補助システムは、車両の運転を支援する(クルーズコントロールシス

は、旋回信号、車線変更、及び追跡をトリガするなどの機能を独立して実行する。運 転者は、他のものに向けることができるが、要求される場合、システムは、事前警告

期間内に支配的であることを要求される。この自律的な形態は、自動車道において技 術的に実現可能である。立法者は、レベル3の車両を許可するように努力している。法

もはやタスクを処理できない場合、運転者は支配的な権利を獲得するように要求され

5級:運転者は不要である。目標を設定すること及びシステムを起動することに加え

0級:「運転者のみ」、運転者自身の運転、操舵、給油、ブレーキ等。

1.33 テキスト入力翻訳



○ ドイツ語 ⇒ 日本語

○ 中国語 (縮休字) ⇒ 日本語 ○ 中国語 (繁休字) ⇒ 日本語 ○ 韓国語 ⇒ 日本語

本公开涉及一种用于借助于车对车通信机制计划碰撞避免机动的方法。本公开还涉及对应的控制单元,和装备有该控制单元的车辆以及对应的计算机程序

自主驾驶(有时称作自动驾驶、自动化驾驶或无人驾驶)是在很大程度上自主的车辆、移动机器人和无人驾驶运输系统的移动。存在不同程度的自主驾驶。在该情形下,即使驾

驶员仍然存在于车辆中,他可能任务仅在于监控自动驾驶操作,也同样在某些水平下称作自主驾驶。在欧洲,各种运输部门(在德国,涉及联邦<mark>道路</mark>系统研究所一起工作并且定义

3级:高度自动化。驾驶员不必连续地监控系统。车辆独立地执行功能,诸如触发转弯信号、车道变更和追踪。驾驶员可以转向其它事物,但是如果被要求,要求系统在预警告周

○請求頂田

翻訳方向の選択

技术领域

背景技术

以下自主分级

3

● 自動判定 ○ 英語 ⇒ 日本語

E-FODER: ●自動判定 ○明細書用

0级:"仅驾驶员",驾驶员自己驾驶、转向、给油、刹车等等。

5级:无需驾驶员。除了设定目标和启动系统之外,无需人员干涉。

1级:某些辅助系统帮助车标操作(包括巡航控制系统-自动巡航控制ACC)

2级、半自动化。其中《由辅助系统进行自动停车、追踪功能、普通纵向引导、加速、减速等等(包括碰撞避免)

期内获得主导权。该自主形式在机动车道上是技术上可行的。立法者正致力于允许3级车辆。已经创建了法律框架。

4级:完全自动化。由系统永久地采用车辆的引导。如果系统不再能够处理任务,可以要求驾驶员获得主导权。

○ 日本語 ⇒ 苗!



ビス

再翻訳

出力



・原文非表示機能

原文を非表示とし、翻訳文のみが表示でき、翻訳文のみのコピー&ペーストが簡単になります。

・代表図表示・全図面表示の選択機能

代表図や全図面の表示・非表示が選択でき、公報の翻訳結果画面において、全画面表示の選択などが可能になります。

・同一文献の再翻訳

最初の翻訳から2週間以内であれば、翻訳結果を保存しています。したがって、その 期間内で同一ユーザが同一文献を再度翻訳した場合、最初の翻訳結果を瞬時に 表示することが可能になります。なお、改めて翻訳したい場合は、「再翻訳ボタン」の 操作によって可能になります。

・ 翻訳中断時のファイル出力

「中断ボタン」により翻訳を途中で中断した場合でも、ファイル出力が可能になります。



・ ハイライトの引継ぎ

翻訳時に、ある用語に対してハイライト指定を行った場合、次の翻訳時も同じ用語での ハイライトが維持されます。ハイライト指定は最大30日保存されます。

・ PDF出力表示

PDF出力表示に、化学構造式や表などの文中図、及び全図面が表示できます。

・ 翻訳データの出力

Excelのほか、PDF(原文あり)、PDF(訳文のみ)、txtファイルで出力できます。

AI翻訳は有料オプションユーザ様へのご提供。 (オプション料金:Japio-GPG/FX基本料金の20%) Japio-GPG/FXのご契約とともに AI翻訳サービスオプションへのご加入をご検討ください。





0. 会社概要 **1. サービスの特徴**

- 1.0 Japio-GPG/FXとは
- 1.1 日本語による世界特許 DB
- 1.2 スクリーニング効率化のための支援機能
- 1.3 公報精読のためのAI翻訳サービス
- 1.4 技術の見える化データ提供サービス
- 2. Japio-GPG/FXの検索機能

1.4 技術の見える化データ提供サービス(1)



- SDGs関連技術 -

SDGs関連特許技術の見える化は、Googleが2018年10月に発表したBERTと呼ばれる AI手法を、JapioがSDGs分析に応用することで成功しました。

その後2022年9月、MicrosoftのDeBERTa の採用と学習データの増強を行い、より精度の 高い分析手法と複数目標の推定を実現しま した。

右の表のように、個々の公開公報の文章をAI に読み込ませることで、SDGsの各目標に該当 するかを判定することができます。

技術に関連のある目標⁽¹⁾のみを判定しております。

公報の記載(一部抜粋)	推定されたSDG
本発明によれば、・・・作物の生育に係るデータと そのデータが得られた場所との関係を認識し易くす る技術が得られ・・・に注目した際における圃場の 状態の把握が視覚的に容易に行える。	2.飢餓をゼロに
本発明は、家庭内で測定できるようなセンサーデバ イスを使用して取得した生体情報から・・・影響度 を求めるものである。・・・健康維持が関連する技 術分野の各種の装置や方法で利用することができる。	8.すべての人に 健康と福祉を
本顧の開示する水生成装置・・・において、水生成 装置は、吸湿部材を含む交換可能な複数の水生成部 材を有す・・・環境変化に合わせて水の生成効率を 向上させることができる。	8.安全な水と トイレを世界中に

技術に関連のある目標(1)

2. 飢餓をゼロに	8.働きがいも経済成長も
3. すべての人に健康と福祉を	9.産業と技術革新の基盤をつくろう
6.安全な水とトイレを世界中に	11.住み続けられるまちづくりを
7.エネルギーをみんなにそしてクリーンに	13.気候変動に具体的な対策を

※世界知的所有権機関のプレス[<u>https://www.wipo.int/sdgs/en/story.html</u>]等も参照。

■分析結果の例

	文献番号	出願番号	出願人 (日本語)	出願人 (英語)	発明の名称(日本語)	SDG2	SDG3	SDG6	SDG7	SDG8	SDG9	SDG11	SDG13
1	JP2021082XXXA	JP2019209XXX	株式会社000	OOO CORP	000システム、000方法、および000プログラム	0.91	-	2	-	-	2	-	2
2	JP2021082XXXA	JP2019209XXX	ムムム株式会社		△△△システム、△△△方法、およびプログラム	2	2	0.55	2	2	0.52	2	2
3	JP2021080XXXA	JP2021025XXX	ロロロ・インコーポレーテッド		ロロロを治療する方法	2	0.82	2	2	а.	ŭ.	2	2
4	JP2021080XXXA	JP2019207XXX	有限会社▲▲▲	AAA LTD	▲▲▲装置	2		2	2	2	2	0.91	2
5	JP2021080XXXA	JP2019206XXX	株式会社■■■	CORP	■■■装置	-	5	5	5	5	5	5	5
6	JP2021082XXXA	JP2019208XXX	000株式会社	OOO CORP	000モジュール	-		R		-		-	5
7	JP2021082XXXA	JP2019208XXX	△△△株式会社		△△△モジュール	0.91	-	×	÷.	÷		-	s





- 脱炭素関連技術 -

脱炭素関連特許技術の見える化は、Googleが2018年10月2に発表したBERTと呼ばれるAI手法を、 JapioがSDGsに続き脱炭素関連技術の分析にも応用できるようにすることで可能となりました。

その後2022年9月、MicrosoftのDeBERTaを採用することでより精度の高い分析手法を実現しました。

具体的には、訓練後のモデルに、Cooperative Patent Classification(CPC: 共同特許分類)の "Y02"および"Y04"の各分類(メイングループ)に対応する分類器を追加し、各CPCに関連する特許文 献を読み込ませることによって、脱炭素技術に関連する特許出願の判定が行えるAIモデルを確立しました。

そして、脱炭素に関連する各種技術を、内閣官房等が発表した「2050年カーボンニュートラルに伴うグリーン成長戦略」(令和3年6月18日)★に挙げられる成長が期待される重要分野ごとに整理することで、 個々の特許文献を「エネルギー関連産業」「輸送・製造関連産業」及び「家庭・オフィス関連産業」の3分 野に集計しました。

■分析結果の例

	文献番号	出願番号	出願人(日本語)	出願人(英語)	発明の名称(日本語)	エネルギー関連産業	輸送・製造関連産業	家庭・オフィス関連産業
1	JP2021082XXXA	JP2019209XXX	株式会社000	OOO CORP	000システム、000方法、および000プログラム	0.99	0.99	0.56
2	JP2021082XXXA	JP2019209XXX	△△△株式会社		△△△システム、△△△方法、およびプログラム	0.99	1.00	-
3	JP2021080XXXA	JP2021025XXX	ロロロ・インコーポレーテッド		ロロロを治療する方法	1.00	0.78	1.00
4	JP2021080XXXA	JP2019207XXX	有限会社▲▲▲	▲▲▲ LTD	▲▲▲装置	0.99	-	0.72
5	JP2021080XXXA	JP2019206XXX	株式会社■■■	■■■ CORP	■ ■ ■ 装置	1.00	-	0.99
6	JP2021069XXXA	JP2019197XXX	△△△株式会社	△△△ CORP	▲▲▲方法	-	-	-
7	US20210352XXXA1	US17185xxx		OOO CORPORATION	OO装置及び××装置	0.70	0.53	-
8	US20210352XXXA1	US17185xxx		🛆 🛆 CO., LTD	■■■システム	0.88	0.53	0.63
9	WO2021222XXXA1	JP2019/05xxxx		COMPANY	●●●方法および装置	-	0.72	-

※ Japio-GPG/FXご利用のお客様に、別途お申し込みいただくことによりデータを提供

1.41 技術の見える化データ提供サービス



一覧表示画面、詳細表示画面に、<mark>文献ごとのSDGsの目標とスコアが表示</mark>されます。 また、一覧表示画面の左欄のインデックスに表示されるSDGsの目標とスコアで絞り 込みもできます。



※ 現在の対象: 2010年以降発行の日本の公開特許公報、公表特許公報、再公表特許公報





- 0. 会社概要
- 1. サービスの特徴
- 2. Japio-GPG/FXの検索機能
 - 2.1 基本的な機能
 - 2.2 便利な支援機能
 - 2.3 お役立ち情報





3つの画面で構成されています。

〔①検索画面〕 で検索を行うと〔②一覧表示画面〕 が表示されます。 〔②一覧表示画面〕 から1 文献を選択すると〔③詳細表示画面〕 が表示されます。 〔③詳細表示画面〕 で「検索」(赤枠部分)をクリックすると〔①検索画面〕 に戻ります。



まず、検索画面から分類・ キーワード等により、検索して ください。 検索でヒットした文献が一覧表示 されます。全文が見たい場合は文 献タイトルをクリックしてください。 文献の全文が対訳表示されます。 検索したキーワード等はハイライト 表示されます。

2.11 検索画面



ログイン後、以下の「**項目検索」**の検索画面が表示されます。 検索項目欄にキーワード、分類等を入力後、「検索」をクリックしてください。 「<mark>番号検索」「クエリー検索」</mark>を選んで検索することもできます。

Japio世界特許情報全文検索サービス Japio-GPG /FX お知らせ 検索支援ツール 経過情報 しおり 登録検索式 検索履歴 AI翻訳サービス 検索 近傍検索などの詳細な検索式 を作成して検索を行う場合には、 **昔**号検索 クエリー検索 項目検索 公報種別選択 「クエリー検索」タブを選択し、検 検索項目 検系エ ✓全文検索対象 選択 // 索式を入力します。 発明の名称(TI) ☑ 要約(AB) キーワードや出願人、分類など、 (((1) 各検索項目を入力して検索を ■#〒mm/よ説明(US) 出願人 出願番号、公報番号のリストな 行うことができます。 どからある程度まとまった量の文 発明者 (IN) ▶ 図ドイツ (DE) 献を参照する場合には、「番号 ▶ **図フランス**(FR) PC ▶ 🗹 イギリス (GB) 検索」タブでの入力が便利です。 (IC) ▶ ► ► C C C C T W C T W W C T W</p FΙ ▶ 図カナダ (CA) (FI) Fターム (FT) 発行機関個別指定 クリア ECLA (EC) CPC □ PCTミニドク □ 全ての公報 (CP) 出 願 日(AD) 出願番号(AN) 公報発行日(PD) 文献番号(PN) 優先権主張日(PRD) 優先権主張番号(PR)



入力例



検索対象国/地域・機関は、検索画面左側のチェックボックスから選択できます。

お知らせ 検索支援ツール	超過情報 しおり	型錄検索式	検索局歴	a na an an a bh
4			A	1日次サービス ログアウト
公報種別選択	項目検索 番号検索 クエリ	- 5 庁 +	PCT+ドイツ+フラン	マント イギリス + 台湾
全文検索対象 選択/選択解除	検索項目 図 発明の名称(TI)	カナダに	、チェックボックスにより	0一括選択が可能
四中国 (CN) 四時国 (KR) 四日本 (JP)	 □ クレーム(CL) □ 戸田な説明(DS) 	全文検	索対象国/地域・機	関がデフォルト設定
四アメリカ (US) 四欧州特許庁 (EP) 四RCT (WO)	出願人 (PA)			
ロドイツ (DE)	発明者 (IN)			
ロフランス(FR) 四イギリス(GB)	I P C (IC)			
図台湾(TW) 四カナダ(CA)	F I (FI)			
	Fターム (FT)			
発行機関個別指定 クリア	E C L A (EC)			
PCTミニドク 全ての公報	C P C (CP)			
	出願日(AD)	~	出願番号(AN)	
	公報発行日(PD)	~	文献番号(PN)	h
	優先權主張日(PRD)	~	優先権主張番号(PR)	

全ての国/地域・機関の一括選択可能

検 索 クリア





各検索項目にキーワード、分類等を入力して検索できます。

キーワードの異表記展開や分類の階層検索は行われませんので注意してください。

-	検索項目	検索式	・ORは"+"、ANDは"」"(半角スペース)も入力可能。
キーワード	 ✓ 発明の名称(TI) ✓ 要約(AB) ✓ クレーム(CL) ✓ 詳細な説明(DS) 	(バーコード+QRコード+QRコード)(微小電気機械ミ ム+"micromechanical system")	・丸括弧()を使って、優先させる演算を指定することが できます。 ・英語でフレーズ検索を行う際は""で入力してください。
	出 願 人 (PA)		
	発 明 者 (IN)		分類は、則万一致での検索となります。 (階層検索しない)
	IPC (IC)	G02B26/	
	F I (FI)	G02B26/10,104A	発表記展開されません。
分 類	F ターム (FT)	2H141MB24 2H141MF02	◆ 主半角、複数形等の検索は、別個に入力するか、または、前方一致検索(語の末尾になったは)、
	E C L A (EC)		* を付ける) を利用し (くたさい。
	C P C (CP)		日本語や中国語による技術用語の検索は、 基本的に2文字単位で作成されたインデッ
	出 願 日(AD)	~ 出願番号(AI	^{N)} クスを使って行うバイグラムにより行います。
	公報発行日(PD)	19)号番浦文	1 文字のみを指定し 検索した場合は自動
	優先権主張日(PRD)	~ 優先権主張番号	(PR) 的に任意の1文字を補って検索します。





文献番号から文献を照会する際には、「番号検索」タブからの入力が便利です。

検索項目の「文献番号」欄等(公開番号、登録番号)に番号を入力して検索してください。



42

2.15 詳細な検索式(クエリー検索)



近傍検索や分類間のANDを行うなど、詳細な条件で検索を行うには、検索クエリーに検索式を 作成します。

GPG/FXでは、分類、キーワードの前に検索コードを付けます。 例: AL:スキャン、IC:G02B26/10







GPG/FX(クエリー検索)での主な検索コード

検索項目 検索コード(タグ)		GPG/FXクエリー検索 での入力例		
	発明の名称	TI:		TI:画像形成装置
明	要約	約 AB: -ム CL:		AB:結像レンズ
和書	クレーム			CL:パッケージ
	全文	AL:		AL:感光ドラム
書	出願人	PA:		PA:日本特許情報機構
誌	発明者	IN:		IN:特許太郎
∄	FI	FI: "@"は省略 "*"で前方一致 広域ファセットは前後に"*"	検索クエリーでの	FI:G02B26/10,101M FI:B41J3/00M FI:G02B* FI:*ZIT*
	Fターム	FT: "*"で前方一致	検索りエリー Cの 検索時に、 "[TO 1"で	FT:2H043CD03 FT:2H141ME*
類	СРС	CP: "*"で前方一致	範囲指定可能	CP:B60K2350/2052 CP:H01L41/0933* CP:[A47J47/002 TO A47J47/008]
	IPC(第8版)	IC: "*"で前方一致		IC:G02B26/10 IC:A61B1*
	IPC	-		-
	優先日 PRD:[TO] クエリーでは月・日省略不可(ワイルドカード利用) 始期、終期を指定しない場合は"*" 出願日 AD:[TO] クエリーでは月・日省略不可(ワイルドカード利用) 始期、終期を指定しない場合は"*"		ドカード利用)	PRD:[20090101 TO 20131231] PRD:[201301* TO 201306*] PRD:[2013* TO *]
B			AD:[20090101 TO 20131231] AD:[201301* TO 201306*] AD:[2013* TO *]	
	公報発行日	PD:[TO] クエリーでは月・日省略不可(ワイルドカード利用) 始期、終期を指定しない場合は"*"		PD:[20090101 TO 20131231] PD:[201301* TO 201306*] PD:[2013* TO *]
	検索履歴	HO		H2 NOT H1

2.17 文献の一覧表示





2.18 文献の詳細表示(1) ~日本語のみ表示~





2.18 文献の詳細表示(2)

検索 > 一覧表示 (((TI:自動運転 OR AB:自動運転 OR CL: ... >詳細表示

ロクアウト



Japio





- 0. 会社概要
- 1. サービスの特徴
- 2. Japio-GPG/FXの検索機能
 - 2.1 基本的な機能
 - 2.2 便利な支援機能
 - 2.3 お役立ち情報

2.21 用語の検索支援



「用語検索支援」は、技術用語に関連する用語を調べることができます。 また、日本語だけでなく、英語の関連用語も一度に調べることができます。

例えば、「携帯電話」の関連用語として、以下の関連用語があります。

日本語 :携帯端末、移動端末、移動通信端末、モバイル端末等

英語 : mobile phone、cellular phone、portable telephone 等



2.22 出願人・発明者の検索支援



「出願人検索支援」は、日本語、中国語または英語で入力した文字列を含む、出願人の 名称を日本語、英語、中国語の異表記によって参照することができます。 「発明者検索支援」は、日本語または英字で入力した文字列を含む、発明者名の日本語 表記と英字表記を参照することができます。







法人に名称変更、吸収・合併、分割などがあった場合、その変遷を時間経過に沿い、 マップとして確認することができます。また、同一法人に複数の名称表記(表記揺れ)が ある場合、それを確認することができます。



2.24 近傍検索(概要)



GPG/FXでの近傍検索の特徴

		GPG	/FX
①検索の単位		キーワード(形態素)	
②近傍の単位		キーワード数	
③語順の指定		不可	
④幾つのキーワード間の近傍か		2以上	
⑤語(単語)の間隔		100以上でも可	"~"(チルダ)の後に、
近傍検索入力方法 "AL_F:"は全文を対象とします。 特定項目だけ検索したい場合は、 AL_F:"コーヒー」抽出"~3			キーワード間に含まれてよい語句 数を入力します。
以下のように入力してたさい。 請求項→"CL_F:" 要約→"AB_F:" 発明の詳細な説明→"DS_F:"		<i>h</i> .	キーワード間は 半角スペースを入力します。
詳しくは、GPG/FX画面上部「検索お役立ち」に ある、「近傍検索について」をご覧ください。		旁検索が簡便に使用できるよう を設けております(次頁)。	5、近傍検索入力支援機

2.25 近傍検索(入力支援)





2.26 近傍検索(1)



①検索の単位

GPG/FXでの近傍検索は、文字単位でなく、キーワード単位※で行われます。

例:小さな隙間に組み込むことができる水路切換装置を提供する

の場合、以下のようなキーワード単位に区切られて検索します。

例:小さな/隙間/に/組み込む/こと/が/できる/水路/切/換/装置/を/提供/する

検索されるキーワードは区切られた語句の単位となるため、 近傍検索のキーワードとして「組み込」と入力しても、「組み込む」にはヒットしません。 「組み込む」と入力する必要があります。



※ここでいうキーワード単位とは、形態素単位のことで、言語で意味を持つ最小単位です。どのような語句に区切られるか(形態素解析)については、 例えば、<u>https://www.atilika.com/ja/kuromoji/</u>を参考にしてください。

2.26 近傍検索(2)



②語順の指定

GPG/FXでは語順の指定はできません。

③幾つのキーワード間の近傍か?

一般の商用検索システムでは、2又は3のキーワード間の近傍検索ですが、GPG/FXでは、 それ以上でも可能です。 例えば、

AL_F:"豆_粉砕_液_抽出_自動_コーヒー"~20

のように、6つのキーワード間の近傍検索も可能です(英語も同様)。

④語(単語)の間隔

一般の商用検索システムでは、最大99文字までの近傍間隔で検索可能ですが、GPG/FX では、それより多い近傍間隔(形態素単位)でも検索できます。

2.27 検索履歴の演算・保存



検索履歴の演算は、クエリー検索から行います。 検索履歴は、最大300件まで表示、最大2週間保存ができ、ファイル出力も可能です。







検索に使用した検索式は、最大300件まで登録して使用することができます。 また、登録した検索式をファイル形式で出力すること、ならびに登録したい検索式を ファイル形式で入力することもできます。



2.29 簡易SDI機能



キーワードや技術分野などの条件をあらかじめ指定しておき、その条件に該当する データを検索時に選択したデータ更新日範囲で検索することができます。

登録検索式画面	一覧表示画面(更新1週間分)
登録件数:6件	(1(1)11年度を101-00月度1日に101-00月度1日に101-00月度1日) AND (TI:専両 OR AS:専両 OR CL:専両 OR DS:専両)) AND (検索) 検索(検索) 検索(
豆球曲号 模糸功 CC:TW OR CC:CA)) AND (CC:CN OR CC:EP OR CC:JP 人 検 素)	注意 > ─與表示 ((((TI:目動選転 OR A8:目動選転 OR CL
Q1 OR (CC:WO AND LP:ja) OR CC:KR OR CC:US OR CC:WO OR CC:DE OR CC:FR OR (CC:GB AND (KI:A)) OR CC:TW OR CC:CA) SDI更新1週分 SDI更新2週分	15 /#e 1 - 10 /#E (2 2579) MT DL DL SDGs DL Pege 1 2 波へ 空初非否示 ④10件 ○25件 ○50件 発行日十国 + 公報管制 # 文報管号 陸線 ✓ 国本研究
Q2 CC:TW OR (CC CC:W) OR CC: 更新1回分(直近の更新分) Q3 または更新2回分(直近とその 前の更新分)を対象に検索	ファミリー単位表示 分型使決系示 型理を決系 型理を決系 (1.EP367021481 MOTOR VEHICLE, DRIVER ASSISTANCE DEVICE AND HTHOD FOR OPERATING A MOTOR VEHICLE WITH A TRAILER DEVICE TEALER DEVICE TEALER DEVICE TEALER DEVICE USA (VEKNWARP) AC(VEKNWARP)
クエリー検索式画面	一覧表示画面(更新2週間分)
項目検索 冊号検索 クェリー検索 検索クエリー	((((T:目動源転 0r Ab:目動源転 0r CL:目動源転 0r DS:目動源転 0)) AND (T: 増用 0r Ab:目前源転 0r CL:目前原転 0r DS:目前源転 0) (接索 接索で登録)
公報発行日(PD) // 近傍陵索入力支援	
(((((TI:自動運転 OR AB:自動運転 OR CL:自動運転 OR DS:自動運転) AND (TI:自動車 OR AB:自動車 OR CL:自 動車 OR DS:自動車)) AND (PD:[20250101 TO 20250103])) AND (CC:US)) AND (CC:US OR CC:EP OR CC:JP OR (CC:WO AND LP:ja) OR CC:KR OR CC:US OR CC:W O OR CC:DE OR CC:FR OR (CC:GB AND (KI:A)) OR CC:TW OR CC:CA)) AND (CC:CN OR CC:EP OR C(:)P OR (CC:WO AND LP:ja) OR CC:KR OR (KI:A)) OR CC:TW OR CC:CA) AND (CC:CN OR CC:P OR CC:P OR CC:CWO AND LP:ja) OR CC:KR OR	27 件中 1 - 10 件目 (2.0729)
Rective or cc:be or cc:rk or (cc:gb and (k1:h)) or cc: IW or cc:CA) 簡易SDI ●指定しない ○SDI更新1週分 ○SDI更新2週分	ファミリー単位表示 空観観天奈示 雪観般形奈示 電気クマミリー専用 「使気フマミリー専用 同本紙(を表示()) 昇紙出て表示() 料気出て表示() 単気気(な表示()) 日本紙(で表示()) 単気気(な表示()) 日本紙(で表示()) 単気気(な表示()) 単気気(な表示()) 日本紙(で表示()) 単気気(な表示()) 日本紙(で表示()) 単気気(な表示()) 日本紙(で表示()) 単気気(な表示()) 日本紙(で表示()) 単気気(な表示()) 日本紙(で表示()) 日本紙(で表示()) 単気気(な表示()) 日本紙(で表示()) 日本紙(で表示()) 日本紙(で表示()) 日本紙(で表示()) 日本紙(で表示()) 日本紙(で表示()) 日本紙(で表示()) 日本紙(で表示()) 日本紙(で表示()) 日本紙(で表示()) 日本紙(で表示()) 日本紙(で表示()) 日本紙(で表示()) 日本紙(で表示()) 日本紙(で表示()) 日本紙(で表示()) 日本紙(本人()) 日本紙() 日本紙(本人()) 日本紙(本人()) 日本紙(本人()) 日本紙(本人()) 日本紙(本人()) 日本紙(本人()) 日本()
<u>入力例</u> 検索 クリア	□P □JS □P 山橋県号: EP13212520.1 (#20190212520) [201-10-29] □Cr □CN □R X業績号: #280001281 [2021-09-29] □Do ER □R B00050 2021-09-20] Image: State





- 0. 会社概要
- 1. サービスの特徴
- 2. Japio-GPG/FXの検索機能
 - 2.1 基本的な機能
 - 2.2 便利な支援機能
 - 2.3 お役立ち情報



■ 分類ポップアップ表示

文献詳細画面においてカーソルを分類上に載せると、その説明文がポップアップ表 示されます。

■ 分類対照ツールへのリンク

JPO 分類対照ツールへのリンクボタンを設置。IPC-FI-CPCの対照表示ができます。

1件中1件目	「分類ツール」」	【C】 物理学
JPO分類対照ツールの リンクボタン	AI翻訳(公報	【G06】計算;計数 【G06】】 イメージデータ処理または発生一般(特定の用途に特に適合するため)
1. CN106258004A Virtual reality device and operating mo 【E J】仮想現実装置および動作モード 出願土: 親先有限公司 (OBSINN LTD(OBSINN LIMITED)) 発明者: 出願番号: CN201580006392.5(CN2015806392) [2015-1 文献番号: CN106258004A (CN106258004A) [2016-12 文献番号: CN106258004A (CN106258004A) [2016-12 文献番号: CN106258004A (CN106258004A) [2016-12 文敬田子 フロントPDF I P C: G02827/028; G02827/02; G06F3 G06F3/012; G06F3/01484; G06F3/14; G06F ファミリーID: 57143660 優先権主張番号: HK20150103780 [2015-04-20]; W020 英語/中国語/原語 Virtual real	de 0-12] 28] %/011; 11/60; G09G3/003) 31712 [2015-10-10 プ表示 仮想現実装置;	9 3 2 00, 関連のサブクラス, 例, G 0 6 K, G 0 9 G, H 0 4 N) (特 記. 1.以下のIPCグループはECLA分類表では使用されない。これ らのグループに包含される主題事項は,以下の各ECLAグループに分類 する:G06T1/40(ECLA)はG06T1/20に包含。G06T1 3/00はG06T11/00,G06T15/70(ECLA)に包含。 2.下記のグループは,以下に示す日付をもって本分類表から削除した。 これらのグループに属する特許文献は,以下に示す新設グループに移動し た:G06T7/60R(ECLA)→G06T7/0051(2005年5 月)注.1.このサブクラスは以下を含む: -幾何学的に対象物のモデ リングを行う装置,最終的に得られたモデルがその対象物のイメージの表 示に使用されるものであるか,他の目的,例えばモデルに対応する物の製 造に用いられるようなものであるか,といった用途は問わない; -対象 物のイメージの幾何学的属性を分析するための装置。2.このサブクラス は以下を含まない: -印刷文字,手書き文字または幾何学図形の読取り または認識(続きあり)
<invention-title></invention-title>		G06T11/00】 2 D [二次元] イメージ発生
虚拟实暴装置与操作模式	仮想現実装置	【G06T11/60】 ・図とテキストの編集;図またはテキストの結合



文献の詳細表示から、「EPO Global Dossier」へ移動し、ドシエ(包袋情報)へアクセス

1. 文献の詳細表示から「EPO Global Dossier」をクリック

<u>検索 >一覧表示(((TI:自動運転 OR AB:自動運転 OR CL:</u> >詳細表示		
663件中1件目 分類ツール JPドシエ USドシ 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 次ヘ> AI翻訳(公報) 全図面表示	EPドシエ) ファイル出力	
	¹ 2. ワンク	リックで該当案件のドシエが表示!
	EPO Globa	al Dossier: CN201811214346 Dossier alert:
1. CN109522804A 	Dossier pro	ovided courtesy of CNIPA
「行道時辺石以加力法及未筑 【C】】道路エッジ識別方法及びシステム	Date	Description
	11.08.2020	Notification to Grant Patent Right for Invention (TRANSLATED)
3 オフィスアクションが閲覧できます	11.08.2020	Notification to Grant Patent Right for Invention (ORIGINAL)
	09.05.2020	<u>Claims (ORIGINAL)</u>
Application No. or Publication No.:201811214346.6 Issue No.:	1.05 <mark>2020</mark>	First Office Action (TRANSLATED)
	.05 2020	First Office Action (ORIGINAL)
Applicant or Patentee: One steam-Mass Automotive Co. Ltd.	.04 2020	First search (ORIGINAL)
Title of Invention: ROAD Edge RECOGNITION METHOD AND SYSTEM		
First Office Action		
1. 🖾 Upon the request of substantive examination of the applicant, in 35.1 of the Patent Law, the State Intellectual Property Office pe	accord rform:	

examination for the aforesaid application for a patent for invention.

2.33 引用・被引用文献 ~Espacenet~



文献の詳細表示から、「Espacenet」へ移動し、引用・被引用文献へアクセス



2.34 その他の資料



その他の資料につきましては、ログイン後に上部に表示される「お知らせ」内に「検索お役立ち」、 「データ蓄積期間」、「マニュアル」等を用意しております。

※「検索お役立ち」は、参考になる情報が多いとお客様からご好評を戴いております!

Japio世界特許情報全文検索サービス

Japio-GPG /FX









ありがとうございました

お問合せ先

一般財団法人日本特許情報機構 サービス窓口 03-3615-5510 <u>service@japio.or.jp</u> 株式会社発明通信社 03-5281-5511 <u>info@hypatweb.jp</u>



本資料に記載した団体名、サービス名及び製品名等は、一般に各社の商号、商標又は登録商標です。本書中では
®、TMなどを明示しておりません。

Copyright © 2019-2025, Japan Patent Information Organization & Hatsumei-Tsushin Co., Ltd.