

【6.6.4.4】韓国における特許を対象にした侵害防止調査

Q

自社で開発した商品を韓国で販売したい。特許侵害で訴えられることは避けたいが、どうしたら良いか？

1) 調査ツールの選択

韓国における特許は、韓国特許庁（以下、KIPO）が提供する KIPRIS、日本国特許庁（以下、JPO）が提供する「中韓文献翻訳・検索システム¹」、欧州特許庁（以下、EPO）が提供する Espacenet、世界知的所有権機関（以下、WIPO）が提供する PatentScope などに収録されており、いずれを利用してもキーワード（以後 KW）検索や分類検索を行うことが可能であるが、今回は、文献の収録範囲が広く、検索 KW の範囲が発明の名称、要約だけでなく、請求項、全文まで検索可能であり、また高度な論理検索（KW などの AND 検索や OR 検索）ができること、HIT した文献を英語に翻訳する機能があることなどを考慮し、KIPRIS を利用した事例を紹介する。

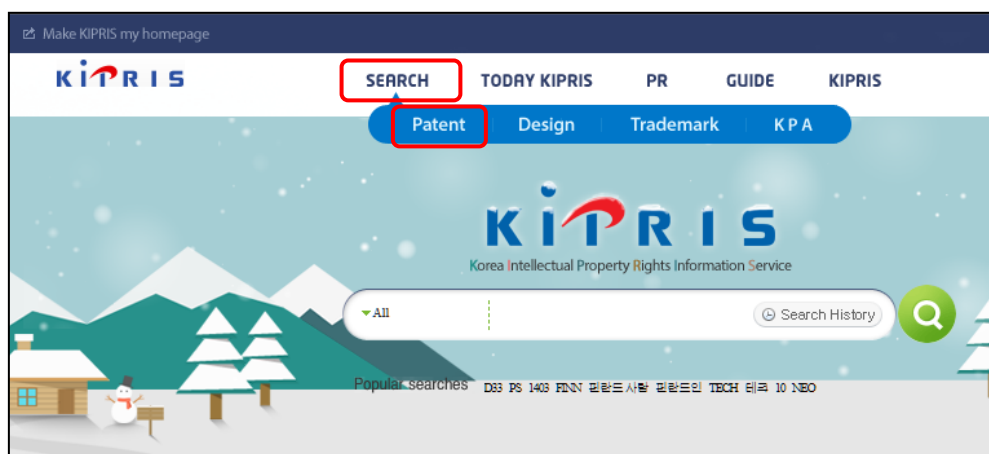
2) 検索事例

KIPRIS では、韓国語インターフェースと英語のインターフェースが用意されている。今回は確認しやすい英語のインターフェースでの検索サイトの利用について紹介する。

英語版の検索画面は下記 URL から接続することができる。

<http://eng.kipris.or.kr/enghome/main.jsp>

特許のデータベースにアクセスするには、「SEARCH」⇒「Patent」をクリックする。



¹ URL : http://www.ckgs.jpo.go.jp/full_text からアクセスが可能。収録範囲は発行日ベースで 2003 年以降であるが、日本語 KW で名称、要約、請求項、全文を対象に検索が可能で、公報の内容についても日本語で確認ができる。

項目同士の掛け合わせなどの複雑な検索を行う場合は、下記の「Click here! For advanced search」の表記をクリックすると、各種検索項目が出現する。

今回は複数の検索項目を設定できるこの「advanced search」を使った事例を紹介する。

KIPRIS my homepage

SEARCH TODAY KIPRIS PR GUIDE KIPRIS

Patent Design Trademark K P A

View Save Query Eng-Kor

Patent ex) 1020050012345, phone, H03L, H0NG, Gil Dong Spread Search within search results

Search History TL=[flexible*dl... AP=[SAMSUNG] LCD*IPC=[H04B7/... OEL*IPC=[H04B7/... EL*IPC=[H04B7/2...

Integrated Search Smart Search Click here! for advanced search auto scroll off

Patent Select View Excel Print @ Setting Search Guide 30 items per page 60

Category Patent Utility model

Sort

This is Patent & Utility model Search Service.

Help Q&A Data Coverage Save Query View My Folder Save My Folder Save All My Folder

SmartSearch Click here! for advanced search auto scroll off

Click here! for advanced search

Right Patent Utility model

Status Entire Rejected Registered Ended Invalidated Withdrawn Abandoned Unexamined

Free Search (Full Text) Help

IPC Guide ex) G06Q + H04Q and

CPC Guide ex) G06Q and

Number Guide Application No. (A/N) ex) 1020020012345 and Registration No. (GN) ex) 100012345 and close
Unexam. Pub. No. (OPN) ex) 1020020012345 and Publication No. (PN) ex) 1019800001264 and
Int'l Application No. (FN) ex) PCT/US2002/019728 and Int'l Unexam. Pub. No. (FON) ex) WO2003008308 and
Priority No. (PN) ex) KR2020030030648 and

Date Guide Publication Date (PD) ex) 20101130 ~ ex) 20101130 and
Registration Date (GD) ~ and
Int'l Application Date (FD) ~ and
Priority Date (RD) ~ and

Application Date (AD) ~ and
Unexam. Pub. Date (OPD) ~ and
Int'l Unexam. Pub. Date (FOD) ~ and

Text Title of Invention (TL) ex) phone touch screen, electronic cash, "cellularPhone" and close
Abstract (AB) ex) car + clutch, "dataSignal" and
Claims (CL) ex) car + clutch, "dataSignal" and

◆調査目的および調査対象

調査対象例として下記の調査目的および開発技術を設定した。

調査目的：以下の技術を開発した。韓国において製品を販売したいので他者特許を侵害しないか確認する

<自社開発技術>

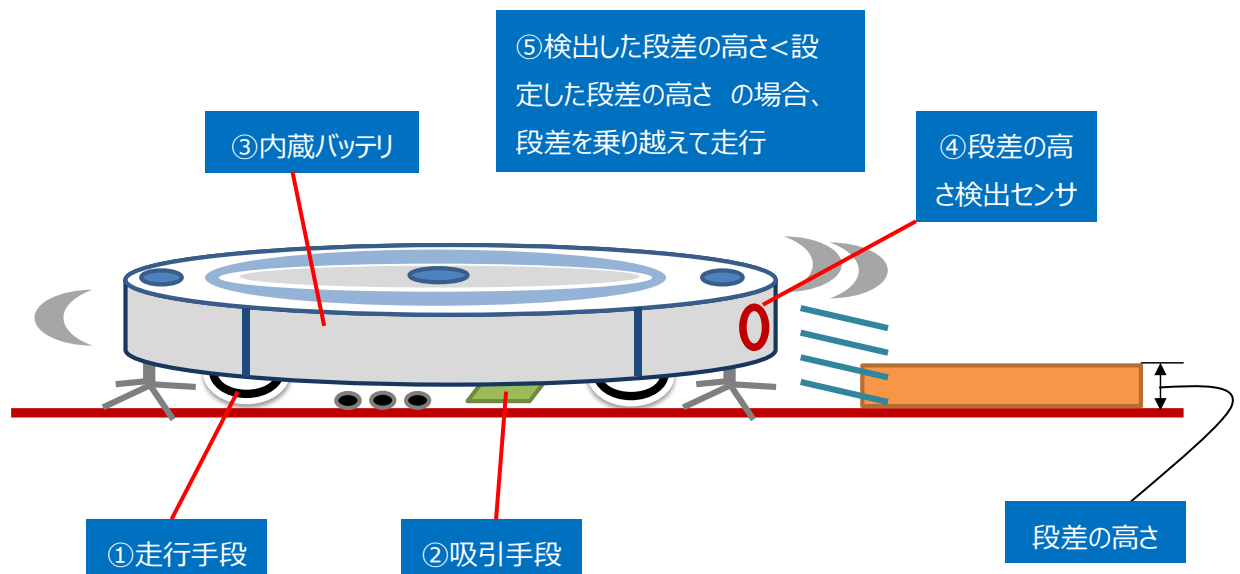
製品概要

床の上を自動で走行し、ゴミや埃を吸引する掃除機

製品の構成

開発した掃除機は下記の構成を有する

- ①床を自動で走行する走行手段
- ②ゴミや埃を吸引する吸引手段
- ③走行駆動手段に電源を供給する内蔵バッテリー
- ④床上の段差を検知し、段差の高さを検出するセンサ
- ⑤予め乗り越える段差の高さを設定し、検出した段差の高さが設定値以下の場合に、段差を乗り越えて走行する



◆予備検索・準備編

調査を行う前に、該当技術に対応する特許分類の選定や、適切な KW を特定しておく必要がある。KW については、単純な英訳ではなく、同義語や上位概念も含め適切な用語を特定しておく必要がある。

①該当技術に対応する特許分類の特定

まず自走式掃除ロボットに関連する特許分類を見つけることから始める。分類を見つける意義は、KW のみの検索では用語の選択により漏れが生じる可能性があるため、特許分類を利用して大幅な漏れを防ぐ事にある。今回は韓国特許の検索に、国際特許分類（以後 IPC）を利用する。

特許分類の定義や周辺の特許分類は独立行政法人工業所有権情報・研修館が提供する「特許情報プラットフォーム J-PlatPat」の「パテントマップガイダンス（PMGS）」を利用することで参照できる。

https://www5.j-platpat.inpit.go.jp/pms/tokujitsu/pmgs/PMGS_GM101_Top.action

パテントマップガイダンスの KW 検索にて【掃除機】と入力して IPC を探したところ、下記のような関連の IPC が抽出された。

IPC	説明
・ A47	家具；家庭用品または家庭用設備；コーヒーひき；香辛料ひき；真空掃除機一般
・ A47L	家庭の洗浄または清浄（ブラシ A 4 6 B ；一種類の多量のびんまたはその他の中空容器の洗浄 B 0 8 B 9 / 0 0 ；洗濯 D 0 6 F ）；吸引掃除機一般（清掃一般 B 0 8 ）
・ A47L4/00	ブラインド、ウィンドスクリーン、板すだれの清掃（A 4 7 L 1 / 1 5 が優先；吸引掃除機ノズル A 4 7 L 9 / 0 2 ） [3]
・ A47L5/00	吸引掃除機 [3]
・ A47L5/00	吸引掃除機の構造上の特徴
・ A47L5/04	・ ・ピストン、ペロー、またはダイヤフラムを有するもの、例、掃除機を支持する車輪で駆動されるもの
・ A47L5/08	・ ・ ・掃除機を支持する車輪で駆動されるもの
・ A47L5/24	・ ・ ・手で支持する吸引掃除機
・ A47L5/28	・ ・ ・ケーシングに固定された取手およびノズルを有する吸引掃除機、例、操向ハンドルを有する車輪付きの吸引掃除機（A 4 7 L 5 / 2 4 が優先）
・ A47L5/32	・ ・ ・管を連結する装置を有するもの（吸引掃除機の管接手 A 4 7 L 9 / 2 4 ）
・ A47L5/36	・ ・ ・ノズルおよびケーシングの間に管を有する吸引掃除機；階段に固定する吸引掃除機；背おう吸引掃除機
・ A47L7/00	追加された目的に適用される吸引掃除機（床をつや出しする道具を有するもの A 4 7 L 1 1 / 2 0 ；灰を除く吸引装置 F 2 3 J 1 / 0 2 ）；清掃する目的の吸引口を有するテーブル；吸引によって物を清掃するための容器；ブラシの清掃に適用される吸引掃除機；液体を吸上げるのに適用される吸引掃除機
・ A47L7/06	・ ・排気で吸引掃除機を支持するもの
・ A47L9/00	吸引掃除機の細部または付属品、例、吸気を調節するかまたは振動作用を生じる機械的装置；吸引掃除機またはその部品に特に適用される収納装置；吸引掃除機に特に適用される運搬車
・ A47L9/28	・電気器機の設備、例、吸引掃除機の適用または取付け；電気装置による吸引掃除機の調整
・ A47L11/32	・カーペット掃き機械（吸引掃除機と組み合わされているもの A 4 7 L 7 / 0 2 ）

A47L が関連する分類であるので、A47L で検索して分類の定義を確認した。

[パテントマップガイダンス (PMGS) の IPC 一覧表示より抜粋]

IPCメイングループ	説明
窓, ブラインド, ウィンドスクリーン, 板すだれの清掃	
• 1/00 (2006.01)	窓の清掃
• 3/00 (2006.01)	窓の清掃に使用する安全装置 (安全ベルト A 6 2 B 3 5 / 0 0 ; 足場を設けるためのもの一般 E 0 4 G ; はしごのためのもの E 0 6 C)
• 4/00 (2006.01)	ブラインド, ウィンドスクリーン, 板すだれの清掃 (A 4 7 L 1 / 1 5 が優先; 吸引掃除機ノズル A 4 7 L 9 / 0 2) [3]
吸引掃除機 [3]	
• 5/00 (2006.01)	吸引掃除機の構造上の特徴
• 7/00 (2006.01)	追加された目的に適用される吸引掃除機 (床をつや出しする道具を有するもの A 4 7 L 1 1 / 2 0 ; 灰を除く吸引装置 F 2 3 J 1 / 0 2) ; 清掃する目的の吸引口を有するテーブル; 吸引によって物を清掃するための容器; ブラシの清掃に適用される吸引掃除機; 液体を吸上げるのに適用される吸引掃除機
• 9/00 (2006.01)	吸引掃除機の細部または付属品, 例. 吸気を調節するかまたは振動作用を生じる機械的装置; 吸引掃除機またはその部品に特に適用される収納装置; 吸引掃除機に特に適用される運搬車
床, カーペット, 家具, 壁, または壁の被覆の清掃	
• 11/00 (2006.01)	床, カーペット, 家具, 壁, または壁を覆うものの清掃用機械
• 13/00 (2006.01)	床, カーペット, 家具, 壁, または壁を覆うものの清掃用具 (ブラシ, ブラシのハンドルまたは絨具 A 4 6 B , B 2 5 G ; ビルディング仕上用のけずる道具 E 0 4 F 2 1 / 0 0)

調査の目的や狙いなどを考慮して、調査対象とする技術範囲を適切に設定する必要がある。そのためには、技術範囲に対応する適切な特許分類の設定を行うことが必要になる。今回は、掃除機概念と、自走式ロボットの概念を両方含む必要があるが、特許分類としては掃除機関連の分類である A47L5、A47L7、A47L9、A47L11 を検索対象とする。

②技術用語の特定（英語）

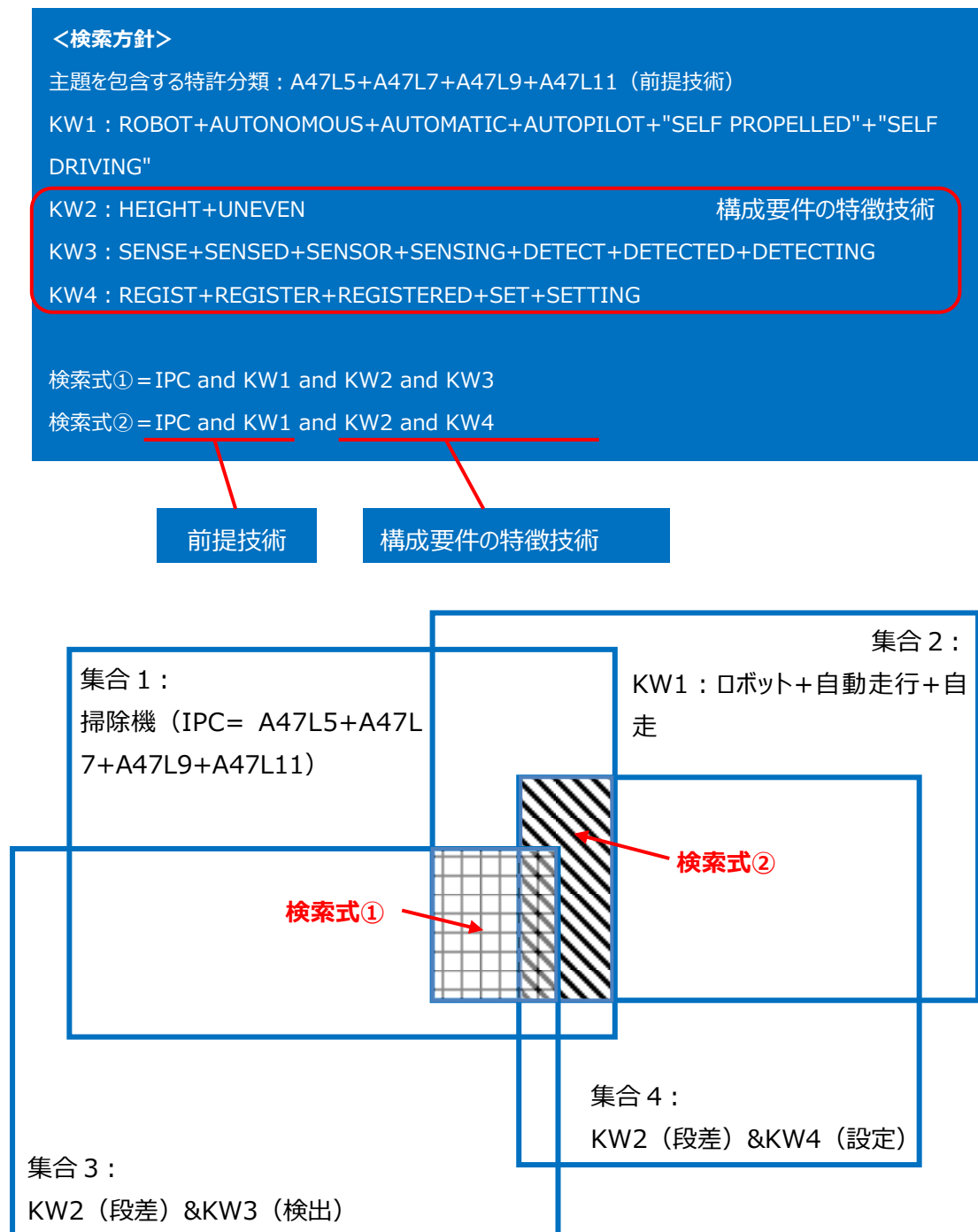
日本語の KW に対して考えられる英語の KW を設定し、そのうえで、さらに関連した KW も検討し、検索に用いる英語の KW を決定する。

発明（構成要件）	技術用語		検討事項
	日本語 KW	英語 KW	
ロボット掃除機	ロボット+自動 走行+自走	ROBOT+AUTONOMOUS+ AUTOMATIC+AUTOPILO T+"SELF PROPELLED"+" SELF DRIVING"	[前提技術]ロボットという用語は、自動で走行する特徴を持つため、ロボットという用語以外にも自動走行に関連した用語も用いると良い。
	掃除機	CLEANER+SWEeper	[前提技術]掃除機は IPC で選択するため、用語検索も行うかどうか状況によって判断する。
①走行手段	走行	DRIVE	前提技術であるロボット掃除機に含まれる構成であり、特徴部分ではないため、検索で用いるかどうか状況によって判断する。
②吸引手段	吸引	VACUUME+SUCTION	
③内蔵バッテリー	バッテリー+電池	BATTERY+"ELECTRIC CELL"	
④段差検出センサ	段差	HEIGHT+UNEVEN	発明の特徴となる技術
	検出	SENSE+SENSED+SENSOR+SENSING+DETECT+DETECTED+DETECTING	発明の特徴となる技術
⑤乗り越え走行する高さ設定	設定	REGIST+REGISTER+REGISTERED+SET+SETTING	発明の特徴となる技術

調査対象集合は、前提技術と構成要件の特徴技術とを掛け合わせることで作っていく。

今回の事例の場合、前提技術および特徴技術についての用語は上記のように設定した。また掛け合わせについては、以下のように設定した。

今回の検索においては、KW の掛け合わせを、KW1 and KW2 and KW3 と KW1 and KW2 and KW4 として広めに検索を行うこととした。



◆実践編

実際の検索画面の入力方法について説明する。

今回の検索では、まず IPC を下記のように入力した。

IPC guide	A47L5+A47L7+A47L9+A47L11	and ▼
--------------------------	--------------------------	-------

次に KW 検索であるが、今回利用する KIPRIS では、英語 KW の検索は「発明の名称」は機械翻訳が収録されており検索できているが、その他の「要約」、「クレーム」、「全文」などは文章中に英語キーワードが使われている場合を除き英語 KW による検索ができない。そのため、下記のような KW 検索の補助機能を利用した検索が必須となる。

下記の図のように検索ウィンドウの左側に「Eng-Kor」のボタンがある。これは英語・韓国語検索用語拡張機能と呼ばれ、英語の KW に対応する韓国語 KW を自動で追加検索してくれる機能である。用語は辞書データを利用したある程度限定されたものとなるが、網羅性が格段にあがるため、利用すべきである。

☒ Eng-Kor	▼ Patent	:ELF PROPELLED"+"SELF DRIVING"]	Spread	Q
---	----------	---------------------------------	--------	---

今回は侵害防止の目的であり、開発技術が他者の特許の請求の範囲（Claims）に記載されているかどうかを確認する調査となるため、請求の範囲（Claims）を対象にした。

KW の入力の仕方は下記になる。なお、検索式①と②は同時に検索をすることができないため、検索式①の KW 入力をおこないヒットした内容を確認した後に、また別途検索式②の KW 入力をおこなう必要がある。

検索式①

(ROBOT+AUTONOMOUS+AUTOMATIC+AUTOPILOT+"SELF PROPELLED"+"SELF DRIVING")*(HEIGHT+UNEVEN)*(SENSE+SENSED+SENSOR+SENSING+DETECT+DETECTED+DETECTING)

Text	Title of Invention(TL)	ex) phone touch screen, electronic*cash, "cellularPhone"	and ▼
	Abstract(AB)	ex) car + clutch, "dataSignal"	and ▼
	Claims(CL)	ROBOT+"AUTONOMOUS"+"AUTOMATIC"+"AUTOPILOT"+"SELF PROPELLED"+"SELF DRIVING"	and ▼

検索式②

(ROBOT+AUTONOMOUS+AUTOMATIC+AUTOPILOT+"SELF PROPELLED"+"SELF DRIVING")*(HEIGHT+UNEVEN)*(REGIST+REGISTER+REGISTERED+SET+SETTIN

G)

Text	Title of Invention(TL)	ex) phone touch screen, electronic*cash, "cellularPhone"	and ▼
	Abstract(AB)	ex) car + clutch, "dataSignal"	and ▼
	Claims(CL)	ROBOT+"AUTONOMOUS"+"AUTOMATIC"+"AUTOPILOT"+"SELF PROPELLED"+"SELF DRIVING"	and ▼

また、KIPRIS では、権利状況を限定することが出来るが、今回の目的では既に権利が消滅しているものは侵害の恐れは無いため、「Registered」と「Unexamined」の 2 つを選択するのが良い。

Right	☒ Patent ☒ Utility model
Status	☐ Entire ☐ Rejected ☒ <u>Registered</u> ☐ Ended ☐ Invalidated ☐ Withdrawn ☐ Abandoned ☒ <u>Unexamined</u>

「Status」の定義

Entire	すべての権利状況を含める
Rejected	拒絶が確定
Registered	登録が確定
Ended	権利満了
Invalidated	権利無効
Withdrawn	取下
Abandoned	放棄
Unexamined	未審査

以上の内容を入力し「Search」ボタンをクリックすると以下のような検索結果が表示される。

The screenshot displays the KIPRIS Integrated Search interface. The top navigation bar includes 'Integrated Search', 'Smart Search Close', and 'auto scroll off'. The left sidebar contains filters for 'Patent', 'Category' (Patent, Utility model), 'Sort', 'Status' (Entire, Rejected, Registered, Ended, Invalidated, Withdrawn, Abandoned, Unexamined), and 'Group'. The main content area shows search results for 'Obstacle detecting apparatus for robot cleaner' (Registered [1]). The results are displayed in a table with columns for IPC, Application No., Registration No., Unex. Pub. No., Applicant, Application Date, Registration Date, Unex. Pub. Date, and Inventor. The first result is for 'Obstacle detecting apparatus for robot cleaner having the same' (로봇청소기의 장애물 감지장치 및 이를 구비한 로봇청소기) by HD SYSTEM, registered on 2013.08.26. The second result is for 'The distance perception infrared ray sensor which uses the multiplex reception department' (다중 수신부를 이용한 거리 감지 적외선 센서) by HANWOOL ROBOTICS, registered on 2013.01.28. The right sidebar contains links for Help, Q&A, Data Coverage, Save Query, View My Folder, Save My Folder, Save All My Folder, Online Download, and Real-time popular keyword.

1件ずつ内容を確認する場合は、発明の名称をクリックすると下記のように詳細が確認できる。

Page View Setting ?

☒ Detail Information
☐ Last Issued Pub. Doc.

All Search List

[Use [←](#) [→](#) [↶](#) [↷](#) Keys]

Application No.

●10-2011-0082448

- 10-2011-0023001
- 10-2006-0122882
- 10-2003-0094959
- 10-2007-0083941
- 10-2011-0038364
- 10-2005-0034145
- 10-2011-0025952
- 10-2008-0021870
- 10-2007-0120610
- 10-2011-7025677
- 10-2013-0061815
- 10-2014-0104284
- 10-2006-0074662
- 10-2006-0022325
- 10-2015-0022736
- 10-2009-0027842
- 10-2006-0045281
- 10-2014-0118292
- 10-2013-0147049
- 10-2014-7008884
- 10-2014-0180355
- 10-2014-7008889
- 10-2010-7026278
- 10-2011-0142588
- 10-2012-0050312
- 10-2007-0102361
- 10-2006-0040882
- 10-2006-0030923
- 10-1992-0017275

Obstacle detecting apparatus for robot cleaner and robot cleaner having the same
로봇청소기의 장애물 감지장치 및 이를 구비한 로봇청소기

[Details](#) [Unexam. Full Text](#) [Publ. Full Text](#) [Registr. Details](#) [Administrative](#)

[Details](#) [Biographical Information](#) [Legal Status](#) [Claim](#) [Designated States](#) [Prior Art Document\(s\)](#) [Family Patent](#)

(51) Int. CL A47L9/28(2011,11,15) B25J13/08(2013,08,19)
 A47L11/20(2013,08,19)

(52) CPC

(21) Application No.(Date) 1020110082448 (2011,08,18)

(71) Applicant HD SYSTEM
 LEE SUNG YUL

(11) Registration No.(Date) 1013021490000 (2013,08,26)

(65) Unex. Pub. No.(Date) 1020130020062 (2013,02,27) [Full-doc Down](#)

(11) Publication No.(Date) (2013,08,30) [Full-doc Down](#)

(86) Int'l Application No.(Date)

(87) Int'l Unex. Pub. No.(Date)

(30) Priority info.
 (Country / No. / Date)

Legal Status Registered

Examination Status Decision to grant (General)

Trial Info

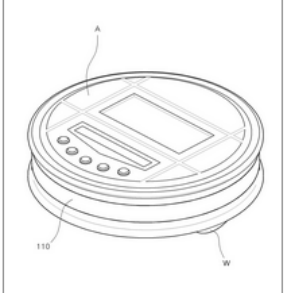
Kind/Right of Org. Application New Application /

Right of Org. Application No.(Date)

Related Application No.

Request for an examination(Date) Y(2011,08,18)

Number of examination claims 3



[URLCopy](#) [f](#) [t](#)

さらに、全文の内容などを確認する場合は、下記の項目から選択する。

[Details](#) [Unexam. Full Text](#) [Publ. Full Text](#) [Registr. Details](#) [Administrative](#)

Unexam. Full Text : 公開公報の全文明細書を表示

Publ. Full Text : 登録公報の全文明細書を表示

Registr. Details : 登録状況（権利者、維持年金の支払い状況など）を表示

Administrative : 審査経過情報を表示

Details Unexam, Full Text Publ, Full Text Registr, Details Administrative Machine Translation

1 / 22 57.9%

ツール 入力 & 署名 注釈

(61) 국제특허분류(Int.: C1.) <i>A67L 8/00</i> (2008.01) <i>B06F 13/00</i> (2008.01) <i>A67L 11/00</i> (2008.01) (21) 출원번호 10-2011-0080448 (22) 출원일자 2011년09월10일 심사청구일자 2011년09월10일	(19) 대한민국특허청(KR) (12) 공개특허공보(A) (11) 공개번호 10-2013-0020062 (43) 공개일자 2013년02월27일 (71) 출원인 에이치비시스템주식회사 서울특별시 구로구 경서로 47, 302호 (고려동) 이성철 경기도 안양시 동안구 판악대로276번길 42, 303호 (관양동) (72) 발명자 이성철 경기도 안양시 동안구 판악대로276번길 42, 303호 (관양동) (74) 대리인 홍지영
--	--

전체 청구항 수 : 총 10 항

(64) 발명의 명칭 로봇청소기의 장애를 감지장치 및 이를 구비한 로봇청소기

(67) 요약

본 발명은 본체의 외주면 둘레를 따라 배치된 적어도 하나의 센싱부에 의해 전극의 정전용량 변화를 감지하는 바와 같이, 간단한 구조를 통해 로봇청소기 본체의 외주면 둘레의 모든 영역에 대한 장애물을 감지할 수 있는 로봇청소기의 장애를 감지장치 및 이를 구비한 로봇청소기에 관한 것이다.

본 발명의 로봇청소기의 장애를 감지장치는, 본체를 주행시키기 위한 구동력을 제공하는 구동부, 적어도 상기 구동부의 구동을 제어하는 제어부를 포함하여 구성된 로봇청소기의 장애를 감지장치로서, 상기 본체의 외주면 둘레를 따라 배치된 센싱바의 내부에 배열된 전극; 상기 본체의 주행 시 상기 본체의 외주면 둘레로 근접되는 장애물

Bibliographic	Abstract	Drawing	Claims	Description
Unexamined Patent Publication(A)				
Bibliographic Data				
Int.Cl.	A47L 9/28 B25J 13/08 A47L 11/20			
Published Date	20130830			
Registration No.	1013021490000			
Registration Date	20130826			
Application No.	1020110082448			
Application Date	20110818			
Unexamined Publication No.	20130020062			
Unexamined Publication Date	20130227			
Requested Date of Examination	20110818			
Agent.	Hong Ji Myung			
Inventor	LEE SUNG YUL			
Applicant	HD SYSTEM LEE SUNG YUL			
Rightholder	HD SYSTEM LEE SUNG YUL			
발명의 명칭				
로봇청소기의 장애물 감지장치 및 이를 구비한 로봇청소기				
요약				
본 발명은 본체의 외주연 둘레를 따라 배치된 적어도 하나의 센서부대에 매속된 적군의 감도를 갖는 부하를 감지하는 방법 장치, 간단한 구조를 통해 로봇청소기 본체의 외주연 둘레의 모든 영역에 대한 장애물을 감지할 수 있는 로봇청소기의 장애물 감지장치 및 이를 구비한 로봇청소기에 관한 것이다.				
본 발명의 로봇청소기의 장애물 감지장치는, 본체를 주회시키기 위한 구동부를 제공하는 구동부, 적어도 상기 구동부의 구동을 제어하는 제어부를 포함하여 구성되며, 로봇청소기의 장애물 감지장치로서, 상기 본체의 외주				
Title of Invention				
The apparatus for block detection and the robot cleaner including the same of the robot cleaner.				
Abstract				
The present invention relates to the apparatus for block detection and the robot cleaner including the same of the robot cleaner which can sense the obstacle about all domains of the outer periphery circumference of the robot cleaner body through the simple structure. It senses as the variation of capacitance of the electrode laid under at least one sensor body arranged according to the outer periphery circumference of the main body.				

これらの HIT 文献を 1 件ずつ確認していくと、以下のような公報を見出すことができる。

SYSTEM FOR ROBOT CLEANER AND CONTROL METHOD THEREOF
로봇청소기시스템 및 그 제어방법

Details
Publ. Full Text
Registr. Details
Administrative

Details
Biographical Information
Legal Status
Claim
Designated States
Prior Art Document(s)
Family Patent

(51) Int. CL
A47L9/28(2006.12.29) A47L9/00(2006.12.29)
B25J13/00(2006.12.29)

(52) CPC

(21) Application No.(Date)
1020060122882 (2006.12.06)

(71) Applicant
Samsung Gwangju Electronics Co., Ltd.

(11) Registration No.(Date)
1008155700000 (2008.03.14)

(65) Unex. Pub. No.(Date)

(11) Publication No.(Date)
(2008.03.20)
Full-doc Down

(86) Int'l Application No.(Date)

(87) Int'l Unex. Pub. No.(Date)

(30) Priority info. (Country / No. / Date)

Legal Status
Registered (transfer of patent right)

Examination Status
Decision to grant (General)

Trial Info

Kind/Right of Org. Application
/

Right of Org. Application No.(Date)

Related Application No.

Request for an examination(Date)
Y(2006.12.06)

Number of examination claims
8

Zoom Q

URL Copy
f
t

KPA (Korea Patent Abstract)

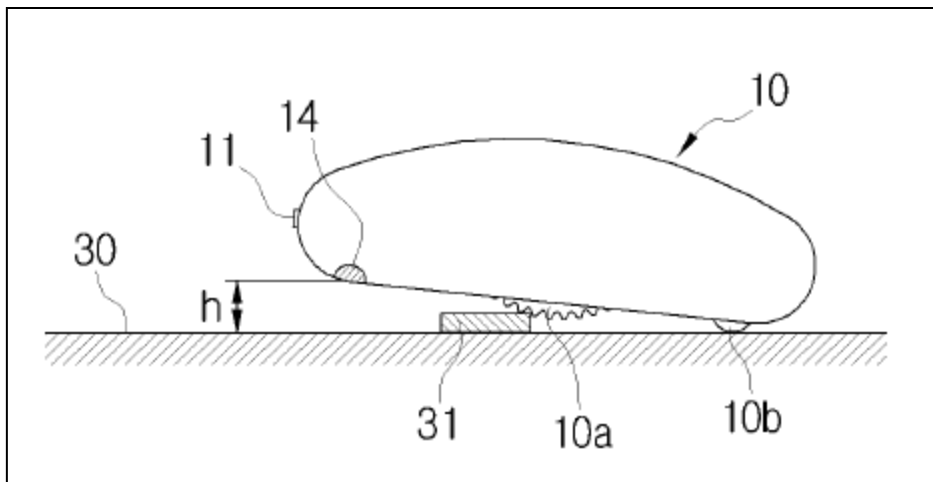
PURPOSE: A robot cleaner system and a control method thereof are provided to enable a robot cleaner to go over thresholds of different height by installing a threshold height switch at a recharge station for resetting threshold height. CONSTITUTION: A control method of a robot cleaner system includes the steps of: setting threshold height(S1); storing the set threshold value in a memory of the robot cleaner(S2~S4); comparing new threshold height with the stored threshold value while the robot cleaner is in motion on a floor(S7,S8); and moving the robot cleaner according to the comparison result(S9,S10). In the last step, if the detected threshold height is less than the stored threshold height value, the robot cleaner climbs a threshold. If the detected threshold height is greater than the stored threshold height value, the robot moves back or changes the traveling direction. A user inputs a threshold height value into the robot cleaner through a threshold height switch installed at a recharge station. © KIPO 2008

本特許について、公報の図面を基に開示している内容を説明する。

本特許は下記の構成を請求項に開示している

自動走行するロボット掃除機であり、下記の構成を備えている。

- A. 駆動輪（10a）を駆動する駆動部
- B. 本体下部に埃などを吸い込む吸い込みポート
- C. ロボット掃除機本体に（10）バッテリーを内蔵
- D. 敷居（31）の高さを検出するセンサ（14）
- E. 予め敷居の高さを設定し、検出された敷居の高さが設定値以下の場合、敷居を乗り越えた走行をする
- F. 検出された敷居の高さが設定値以上の場合、後進及び回転した後に走行する



この特許は開発技術を包含する内容（上記開示内容の A、B、C、D、E）が記載されていることがわかった。つまり、開発技術をそのまま実施した場合、この特許を侵害してしまう可能性がある。したがって、仕様変更や、無効資料調査を実施して障害となる特許を無効化するなどにより、この特許を回避する必要がある。

◆まとめ

以上のように、自社の開発製品の構成要件（技術的特徴）を検索式に組み込み、HIT した公報の内容（特に請求項）を確認することで、開発製品に近い内容を特許請求している特許を把握することができる。製品を販売する前に侵害防止調査を実施すれば、特許侵害で訴えられる事態を未然に防ぐことができる。

特許の権利は、特許請求の範囲（別の表現では請求項あるいは Claim）に記載されている内容であ

るため、侵害防止調査は、基本的には請求項を対象に判断する。しかしながら請求項は上位概念化された語や特殊な言い回しが用いられることも多い。そのため検索時の漏れを防ぐために、請求項に限定した KW 検索だけではなく、要約あるいは全文を対象とした KW 検索を実施することが望ましい。

◆検索するときは、請求項以外も対象にする（要約あるいは全文も対象とする）

◆査読するときは、請求項を対象にする

今回のように日本語や英語以外の言語の場合は、原文を読むことが難しいことが想定される。機械翻訳を利用してある程度は内容の確認が可能であるが、より精緻に内容確認する場合は、人手による正確な翻訳を行う、弁理士などの専門科に鑑定を依頼するなど有効である。

Point

検索時の漏れを防ぐために、請求項に加え要約や全文も検索対象とすることが望ましい。

侵害の可能性については請求項の内容を検討する必要があるため、内容の近い特許が見つかった場合には、必ず請求項を確認する。

英語・韓国語検索用語拡張機能（検索ウィンドウの左側の「Eng-Kor」）は、英語の KW に対応する韓国語 KW を自動で追加検索してくれる機能である。網羅性が格段にあがるため、利用すべきである。