

審決

不服 2018-13204

(省略)

請求人 京セラ株式会社

(省略)

代理人弁理士 杉村 憲司

(省略)

代理人弁理士 河合 隆慶

特願 2018-32009 「電子機器、制御方法およびプログラム」 拒絶査定不服審判事件〔請求項の数（17）〕について、次のとおり審決する。

結論

原査定を取り消す。

本願の発明は、特許すべきものとする。

理由

第1 手続の経緯

この審判事件に関する出願（本願）は、平成30年2月26日にされた特許出願である。そして、同年5月30日に特許請求の範囲についての補正がされたが、同年6月20日付けで拒絶査定（原査定）がされ、同年7月3日に査定の謄本が送達された。

これに対して、同年10月3日に拒絶査定不服審判が請求され、同時に特許請求の範囲についての補正がされた。

その後、当合議体は、令和元年5月31日付けの決定をもってこの補正を却下し、同日付けで拒絶の理由（以下、「当審拒絶理由」という。）を通知した。請求人は、同年7月1日に特許請求の範囲についての補正（以下、「本件補正」という。）をするとともに、意見書を提出した。

なお、本件補正前（平成30年5月30日にされた補正の後をいう。以下同じ。）の請求項の数は25であり、本件補正により本件補正前の請求項2ないし請求項7、請求項24及び請求項25が削除されたので、本件補正後の請求項の数は17である。

第2 本願に係る発明

本願の特許請求の範囲の請求項1ないし請求項17に係る発明（以下、「本願発明1」ないし「本願発明17」という。）は、本願の本件補正後の特許請求の範囲の請求項1ないし請求項17に記載された事項により特定される以下のとおりのものである。

「【請求項 1】

カメラと、第 1 センサと、当該第 1 センサとは異なる第 2 センサと、ディスプレイと、コントローラとを備え、

前記コントローラは、

前記カメラが撮像した撮像画像および前記第 1 センサの検出結果に基づく特定の被写体までの距離を示す距離情報に基づいて当該撮像画像に含まれる特定の被写体の少なくとも一部分に関するサイズ情報を測定し、

前記サイズ情報および前記第 1 センサとは異なる第 2 センサの検出結果に基づくセンサ情報の双方を前記撮像画像にオーバーレイしたオーバーレイ画像を前記ディスプレイに表示し、

前記第 2 センサは、自機そのものの状態に関する情報を検出するセンサであり、

前記センサ情報は、自機の連続的な位置の変化を示す情報を含む電子機器。

【請求項 2】

前記コントローラは、

前記オーバーレイ画像に特定の被写体の名称情報および前記特定の被写体の個別の大きさの情報の少なくとも 1 つを含める、請求項 1 に記載の電子機器。

【請求項 3】

ストレージをさらに備え、

前記コントローラは、

ストレージに記憶された前記オーバーレイ画像を前記ディスプレイに表示する、請求項 1 または 2 に記載の電子機器。

【請求項 4】

ストレージをさらに備え、

前記コントローラは、

前記オーバーレイ画像を前記ディスプレイに表示させた後に、第 1 操作が行われると、前記ストレージに前記オーバーレイ画像を記憶する、請求項 1 または 2 に記載の電子機器。

【請求項 5】

前記コントローラは、

第 2 操作が行われると、前記オーバーレイ画像を前記ディスプレイに表示し、

前記オーバーレイ画像を前記ディスプレイに表示させた後に、前記第 1 操作が行われると、前記ストレージに前記オーバーレイ画像を記憶する、請求項 4 に記載の電子機器。

【請求項 6】

前記コントローラは、

前記第 2 操作が行われると、所定の時間の間のみ前記オーバーレイ画像を前記ディスプレイに表示する、請求項 5 に記載の電子機器。

【請求項 7】

前記オーバーレイ画像において、さらに前記サイズ情報に関連する画像が前記撮像画像にオーバーレイされている、請求項 5 または 6 に記載の電子機器。

【請求項 8】

前記コントローラは、

第 3 操作が行われると、前記サイズ情報を、前記撮像画像にオーバーレイする、請求項 7 に記載の電子機器。

【請求項 9】

前記コントローラは、

前記第 3 操作として、一定の撮像範囲が撮像された前記撮像画像内で測定範囲を規定する操作が行われると、前記サイズ情報を、前記撮像画像にオーバーレイする、請求項 8 に記載の電子機器。

【請求項 10】

前記コントローラは、

前記サイズ情報を前記撮像画像にオーバーレイさせた後に、前記第 1 操作が行われると、前記ストレージに前記オーバーレイ画像を記憶する、請求項 8 または 9 に記載の電子機器。

【請求項 11】

フォーカス処理およびサイズ情報の検出処理を開始させるタッチセンサをさらに備え、

前記コントローラは、

前記撮像画像が表示されている間、所定の操作が行われると、フォーカス処理が可能な第 1 モードとサイズ情報の検出処理の開始が可能な第 2 モードとを切り替える、請求項 1 から 10 のいずれか一項に記載の電子機器。

【請求項 12】

前記コントローラは、

前記特定の被写体を含む前記撮像画像に、前記サイズ情報を示すオブジェクトをオーバーレイしたオーバーレイ画像を前記ディスプレイに表示する、請求項 1 から 11 のいずれか一項に記載の電子機器。

【請求項 13】

前記コントローラは、

前記特定の被写体の全体に関するサイズ情報を測定し、

前記特定の被写体の全体を含む前記撮像画像に、前記サイズ情報を示すオブジェクトをオーバーレイしたオーバーレイ画像を前記ディスプレイに表示する、請求項 1 から 11 のいずれか一項に記載の電子機器。

【請求項 14】

前記オブジェクトは所定の長さを有する線分を含む、請求項 12 または 13 に記載の電子機器。

【請求項 15】

前記オーバーレイ画像には、前記オブジェクトとは異なる態様で前記サイズ情報がさらに表示される、請求項 12 から 14 のいずれか一項に記載の電子機器。

【請求項 16】

カメラと、第 1 センサと、当該第 1 センサとは異なる第 2 センサと、ディスプレイと、コントローラとを備える電子機器の制御方法であって、

前記コントローラが、

前記カメラが撮像した撮像画像および前記第 1 センサの検出結果に基づく特定の被写体までの距離を示す距離情報に基づいて当該撮像画像に含まれる特定の被写体の少なくとも一部分に関するサイズ情報を測定するステップと、

前記サイズ情報および前記第 1 センサとは異なる第 2 センサの検出結果に基づくセンサ情報の双方を前記撮像画像にオーバーレイしたオーバーレイ画像を前記ディスプレイに表示するステップと、

を含み、

前記第 2 センサは、自機そのものの状態に関する情報を検出するセンサであり、

前記センサ情報は、自機の連続的な位置の変化を示す情報を含む、制御方法。

【請求項 17】

カメラと、第 1 センサと、当該第 1 センサとは異なる第 2 センサと、ディスプレイと、コントローラとを備える電子機器を制御するプログラムであって、

前記コントローラに、

前記カメラが撮像した撮像画像および前記第 1 センサの検出結果に基づく特定の被写体までの距離を示す距離情報に基づいて当該撮像画像に含まれる特定の被写体の少なくとも一部分に関するサイズ情報を測定するステップと、

前記サイズ情報および前記第 1 センサとは異なる第 2 センサの検出結果に基づくセンサ情報の双方を前記撮像画像にオーバーレイしたオーバーレイ画像を前記ディスプレイに表示するステップと、

を実行させ、

前記第 2 センサは、自機そのものの状態に関する情報を検出するセンサであり、

前記センサ情報は、自機の連続的な位置の変化を示す情報を含む、プログラム。」

なお、本願発明 2 ないし本願発明 15 は、本願発明 1 の構成を全て含む。

また、本願発明 16 は、本願発明 1 に係る「電子機器」を制御する方法の発明であり、本願発明 17 は、本願発明 16 に係る方法の発明を「電子機器」の「コントローラ」に実行させるプログラムの発明であり、いずれも、本願発明 1 とカテゴリー表現が異なるだけの発明である。

第 3 原査定の理由の概要

1 理由 1（新規性）

本件補正前の請求項 1、請求項 3、請求項 8 ないし請求項 11、請求項 14 ないし請求項 16 及び請求項 18 ないし請求項 23 に係る発明は、引用文献 1 に記載された発明であるから、特許法第 29 条第 2 項第 3 号に該当し、特許を受けることができない。

2 理由2（進歩性）

本件補正前の請求項1、請求項3、請求項8ないし請求項23に係る発明は、引用文献1ないし引用文献4に記載された発明に基づいて、当業者が容易に発明をすることができたものであるから、特許法第29条第2項の規定により特許を受けることができない。

引用文献1：特開2005-142938号公報

引用文献2：特開2006-251347号公報

引用文献3：特開平5-297445号公報

引用文献4：特開2016-122990号公報

第4 当審拒絶理由の概要

1 理由1（明確性）

本件補正前の請求項8に記載された「特定の被写体に共通する情報」は、何を指しているのか分からない。

本件補正前の請求項10ないし請求項13の記載からは、各請求項に係る発明の「コントローラ」の動作を理解することができない。

本願の本件補正前の請求項20の「所定の幅を有する線分」という記載は、「線分」の「幅」が何を指すのか理解できないので、意味が分からない。

したがって、本件補正前の請求項8、請求項10ないし請求項13及び請求項20に係る発明は、明確でない。これらの請求項を直接又は間接的に引用して記載された本件補正前の請求項に係る発明も、同様である。

2 理由2（進歩性）

本件補正前の請求項1ないし請求項25に係る発明は、引用文献1ないし引用文献7に記載された発明に基づいて、当業者が容易に発明をすることができたものであるから、特許法第29条第2項の規定により特許を受けることができない。

引用文献1：特開2005-142938号公報（再掲）

引用文献2：特開2006-251347号公報（再掲）

引用文献3：特開平5-297445号公報（再掲）

引用文献4：特開2016-122990号公報（再掲）

引用文献5：国際公開第2013/099271号

引用文献6：特開平10-115861号公報

引用文献7：特開2004-48577号公報

第5 当審拒絶理由について

1 理由1（明確性）

本件補正により、本件補正前の請求項8に記載された「特定の被写体に共通する情報」は、本件補正後の請求項2に記載された「特定の被写体の名称情報」に変更され、その結果、何を指しているのかが明らかになった。

本件補正により、本件補正前の請求項１０ないし請求項１３（本件補正後の請求項４ないし請求項７）に記載された事項が変更された結果、これらの請求項に係る発明の「コントローラ」の動作を理解することができるようになった。

本件補正により、本件補正前の請求項２０に記載された「所定の幅を有する線分」は、本件補正後の請求項１４に記載された「所定の長さを有する線分」に変更され、その結果、意味が分かるようになった。

したがって、本件補正後の請求項２、請求項４ないし請求項７及び請求項１４に係る発明（本願発明２、本願発明４ないし本願発明７及び本願発明１４）は、明確である。これらの請求項の記載を直接又は間接的に引用して記載された本件補正後の請求項に係る発明も、同様である。

２ 理由２（進歩性）について

（１） 引用文献に記載された発明等

ア 引用文献１

（ア）引用文献１には、以下の記載がある。下線は、当合議体が付した。

「【００４５】

以下、図面を参照して本発明の実施の形態について説明する。

図１は、本発明の実施の形態における電子カメラ１の回路システム構成を示すブロック図である。

【００４６】

電子カメラ１には、カメラ全体を制御する主制御回路１０が設けられている。主制御回路１０は、各部を制御することで、画像の撮影や表示、記録、外部機器との通信等を実現することができる。本実施形態の電子カメラ１では、撮影された画像中の被写体の大きさ（長さ）を算出して画像に付加して表示させると共に、画像と共に関連付けて記録する機能が設けられている。」

「【００５１】

レンズ光学系を通じて入る被写体から光は、タイミング発生部３２及びドライバ３０による走査駆動制御に従いＣＣＤ（Charge Coupled Device）等の撮像素子２８によって光電変換され、サンプルホールド（Ｓ＆Ｈ）回路３４、オートゲインコントローラ（ＡＧＣ）３６、Ａ／Ｄ回路３７を通じてデジタルデータ化されて入力される。

【００５２】

主制御回路１０には、画像処理部４０、距離演算部４１、移動速度演算部４２、記憶部４３、表示選択部４４、及び被写体識別部４５が設けられている。

【００５３】

画像処理部４０は、Ａ／Ｄ回路３７を通じて入力されるデジタルデータに対して、データ圧縮等の処理を施す。画像処理部４０による画像処理が施された画像データは、メモリ（半導体メモリ）５０に記録される。また、画像処理部４０は、撮像素子（シャッタ１９～Ａ／Ｄ回路３７）を通じて入力される画像データを、表示選択部４４を通じて表示制御部４６の表示メモリ（図示せず）に

記録させることで、LCDファインダとして表示部48に撮像（スルー）画像を表示させる。また、画像処理部40は、撮像画像から被写体を抽出するための画像処理を実行するもので、例えば濃度分布、輝度分布やコントラスト、あるいは彩度分布などから被写体に相当する領域（被写体の輪郭）抽出する。

【0054】

距離演算部41は、距離速度検出部39（詳細な構成については後述する（図3、図4））によって高精度に測定される被写体までの距離のデータをもとにして、合焦した被写体までの距離での光軸と垂直な平面（または等距離の曲面）の縦または横方向の実寸（実際の物理的な長さ）に換算した長さのスケール（目盛りと長さ、単位）を生成して、長さ・距離データ43bとして記憶部43に記憶させる。この長さ・距離データ43bをもとにして、表示部48（LCDファインダ）の画面中の下や横、あるいは被写体の位置に合わせて画像と同時にスケールを表示させることができる。レンズ・撮像系制御回路12の制御によるフォーカス位置やズーム拡大率の変更に従って、距離や長さの目盛りも更新表示される。また、距離演算部41は、焦点ロックされると、被写体に相当する画像から複数点をマーキングし、平面（または曲面）の2点間、または原点と他点との長さを計測し、実寸に換算して、長さ・距離データ43bとして記憶部43に記憶させる。長さ・距離データ43bをもとにして、被写体に対して指定される2点の位置の間を表す図形と実寸の長さを表す数字を画像中に表示させることができる。複数点のマーキングは、操作部55（カーソルキー）の操作により入力回路54を介して入力された指示に応じて行う、あるいは画像処理部40の画像処理によって抽出された被写体に相当する領域の画像をもとに例えば端部を検出して行う。」

「【0060】

表示制御部46は、表示メモリに記憶される画像データ46aに基づいて、表示部48（LCDモニタ）に電子ファインダとして撮像（スルー）画像をリアルタイムに表示させる、あるいはメモリ50や外部メモリ52に記憶された画像データをもとに撮影済みの画像を表示させる。また、被写体識別部45により記憶される情報処理データ46bをもとに被写体の種別名（名称）やその他の各種情報を被写体の画像と共に表示部48において表示させる。」

「【0103】

図10（a）には、撮影画像中の被写体である魚に焦点を合わせて、フォーカスロックされた状態の表示例を示している。図10（a）では、測長用スケールと共に魚までの距離（3.2M）が表示されている。」

「【0107】

主制御回路10は、表示選択部44を通じて、測定された長さと寸法線の長さ・距離データ43bを表示制御部46に提供して、撮影画像と共に表示させる（ステップB7）。」

「【0111】

ここで、撮影画像を記録保存する指示が操作部55から入力された場合（ステップB11、Yes）、主制御回路10は、撮影画像と共に記録する情報の入力を受け付ける。例えば、表示部48においてソフトウェアキーボード（文字一覧）を表示させ、カーソルキーの操作や座標入力部（タッチパネル）の操作によって任意の文字を選択させることで文字を入力する。入力された文字（文字列）に対しては、例えばかな漢字変換処理などを施して、漢字混じりの文字列などに変換することができる。従って、ユーザは、例えば魚を釣った場所（地名）や魚種名、その他の任意の情報を文字列によって入力することができる。

【0112】

主制御回路10は、入力された文字列を撮影画像中の所定の位置、例えば画面の上部において表示させる。図10（d）には、入力された文字列が表示された画面の一例を示している。図10（d）では、魚を釣った場所と魚種名を表す「神越溪谷 虹鱒」の文字列が入力された状態を示している。」

（イ）引用文献1の前記（ア）の記載をまとめると、引用文献1には、以下の発明（以下、「引用発明」という。）が記載されている。

「カメラ全体を制御する主制御回路10が設けられ、撮影された画像中の被写体の大きさ（長さ）を算出して画像に付加して表示させる電子カメラ1であって、

レンズ光学系を通じて入る被写体からの光を光電変換する撮像素子28と、
光電変換された被写体からの光をデジタルデータ化するサンプルホールド回路34、オートゲインコントローラ36及びA/D回路37と、

A/D回路37を通じて入力されるデジタルデータに対してデータ圧縮等の処理を施す画像処理部40と、

画像処理が施された画像データが記録されるメモリ50と、

被写体までの距離を高精度に測定する距離速度検出部39と、

被写体までの距離のデータをもとにして、合焦した被写体までの距離での光軸に垂直な平面の縦または横方向の実寸に換算した長さのスケールを生成して、長さ・距離データ43bとして記憶部43に記憶させる距離演算部41であって、焦点ロックされると、被写体に相当する画像から複数点をマーキングし、平面の2点間の長さを計測し、実寸に換算して、長さ・距離データ43bとして記憶部43に記憶させる距離演算部41と、

電子ファインダとして撮像画像をリアルタイムに表示したり、メモリ50に記憶された画像データをもとに撮影済みの画像を表示したりする表示部48とを備え、

主制御回路10には、画像処理部40と距離演算部41と記憶部43とが設けられ、

主制御回路10は、長さ・距離データ43bを撮影画像と共に表示させ、

ユーザは、被写体である魚を釣った場所を文字列によって入力することができ、

主制御回路 10 は、入力された文字列を撮影画像中の所定の位置において表示させる

電子カメラ 1。」

イ 引用文献 2

引用文献 2（【0001】、【0047】ないし【0058】及び図 9）には、銀塩カメラやデジタルスチルカメラ等の撮影装置において、所定の時間が経過したらフォーカスロックを解除することが記載されている。

ウ 引用文献 3

引用文献 3（【0008】）には、モード切り替えスイッチの操作により、通常のカメラとして動作する通常カメラモードと、被写体までの距離の測定、記録を行う距離モード及び被写体の寸法を測定、記録する寸法モードとを切り替えることができるカメラが記載されている。

エ 引用文献 4

引用文献 4（【0095】ないし【0100】、図 9 及び図 10）には、モード切り替えスイッチをタッチセンサで実現することが記載されている

オ 引用文献 5

（ア）引用文献 5 には、以下の記載がある。下線は、当合議体が付した。

「【0001】 本発明は、デジタルカメラ、携帯電話、携帯端末等のカメラ付き電子機器、およびこれらカメラ付き電子機器用のアプリケーションプログラムに関するものである。」

「【0020】 （第 1 実施形態）

＜動作例 1＞

ユーザはまず、釣り上げた魚 1 を所定のマーカー 2 と一緒にデジタルカメラ 10 で撮影する（図 1（a））。ここでは、マーカー 2 の平面形状は円形としている。これは、平面形状が円形であると、画像認識が容易であるとともに、マーカー 2 の向きにかかわらず画像上の寸法が直径すなわち一定となるからである。デジタルカメラ 10 は、マーカー 2 の実寸法（ここでは直径）を予め認識しているものとする。

【0021】 デジタルカメラ 10 は、例えば撮影後に、あるいはユーザの操作を受けて、魚 1 とマーカー 2 が共に映った撮影画像 P 1 をディスプレイ 11 に表示する（図 1（b））。撮影画像 P 1 は被写体画像としての魚画像 1 A とマーカー画像 2 A とを含んでいる。そしてデジタルカメラ 10 は、撮影画像 P 1 においてマーカー画像 2 A を認識し、このマーカー画像 2 A のサイズを検出する。なお、マーカー画像 2 A が認識できたことが分かるように、画面上に確

認表示を出力してもよい。図 1 (b) では確認表示の一例として、マーカー画像 2 A の輪郭を強調表示している。」

「[0023] 次に、デジタルカメラ 10 は、撮影画像 P 1 において魚画像 1 A を認識し、この魚画像 1 A のサイズを検出する (図 1 (c))。検出するのは魚画像 1 A の頭の先から尾の先までのサイズである。ここでは、撮像画像 P 1 上にカーソル a 1 を表示し、ユーザがカーソル a 1 の位置を動かして魚画像 1 A を指定するものとする。デジタルカメラ 10 はこのユーザの操作を受けて、魚画像 1 A の位置を特定し認識する。またこの場合も、魚画像 1 A が認識できたことが分かるように、画面上に確認表示を出力してもよい。図 1 (c) では確認表示の一例として、魚画像 1 A の輪郭を強調表示している。」

「[0026] そして、デジタルカメラ 10 は、マーカー 2 の実寸法と、検出したマーカー画像 2 A のサイズと、検出した魚画像 1 A のサイズとを基にして、魚 1 の実寸法を算出する。算出するのは魚 1 の頭の先から尾の先までの実寸法である。この算出は簡単な比率計算によって行うことができる。すなわち、マーカー 2 の直径を A cm、検出したマーカー画像 2 A の直径の画素数を B ピクセル、魚画像 1 A の頭の先から尾の先までのサイズを C ピクセルとすると、魚 1 の実寸法 X cm は、

$$X = A \cdot C / B$$

で求められる。例えば、A = 3 (cm)、B = 50 (ピクセル)、C = 750 (ピクセル) とすると、X = 45 (cm) となる。そしてデジタルカメラ 10 は、算出した実寸法 a 2 をディスプレイ 11 に表示する (図 1 (d))。これにより、ユーザは撮影した魚 1 の実寸法を知ることができる。」

「[0050] あるいは、画像マッチング処理を用いて、魚の種類の自動判定を行ってもよい。すなわち、撮影画像には撮影日時が併せて記録されているので、この撮影日時から撮影した季節や時間帯が分かる。また、電子機器が GPS 機能を有している場合には、撮影画像と併せて撮影位置を記録することができるので、この撮影位置から撮影した場所が分かる。もちろん、ユーザが撮影日時や撮影位置を入力してもかまわない。そして、撮影日時と撮影位置、および、算出した魚の実寸法と、撮影画像における魚画像とを用いて、例えば、魚の特徴の情報を集約したデータベースをインターネット経由でアクセスすることによって、魚の種類を判定することができる。魚画像の特徴としては、例えば外形形状や模様等を用いることができる。また、判定の結果、該当する可能性の高い魚の種類の候補をディスプレイに表示して、ユーザに最終的に選択させるようにしてもよい。」

(イ) 引用文献 5 の前記 (ア) の記載をまとめると、引用文献 5 には、以下の事項が記載されている。

「ユーザが、釣り上げた魚 1 を所定のマーカー 2 と一緒に撮影すると、魚 1 とマーカー 2 が共に映った撮影画像 P 1 をディスプレイ 1 1 に表示し、撮影画像 P 1 において魚画像 1 A を認識し、この魚画像 1 A のサイズを検出し、マーカー 2 の実寸法と、検出したマーカー画像 2 A のサイズと、検出した魚画像 1 A のサイズとを基にして、魚 1 の実寸法を算出し、算出した実寸法 a 2 をディスプレイ 1 1 に表示するデジタルカメラ 1 0 において、

デジタルカメラ 1 0 が GPS 機能を有している場合には、撮影画像と併せて撮影位置を記録することができるので、この撮影位置から撮影した場所が分かるし、ユーザが撮影位置を入力してもかまわない。」

カ 引用文献 6

引用文献 6 (【0006】、【0009】、【0012】ないし【0017】、図 1 及び図 4) には、電子カメラ (CCD 撮像素子を用いた電子撮影方式のカメラ) に温度センサ 8 及び気圧センサ 9 を設け、環境温度、気圧、水圧、高度、水深などの撮影環境情報を撮影画像とともに記録できるようにすることが記載されている。

キ 引用文献 7

引用文献 7 (【0012】ないし【0015】及び図 1) には、電子カメラ (電子スチルカメラ) に気温センサ及び気圧センサにより構成された天気情報検知手段 7 を設け、気温データ及び気圧データを撮影画像とともに記憶することが記載されている。

(2) 本願発明 1 について

ア 対比

(ア) 引用発明の「電子カメラ 1」のうち、「レンズ光学系を通じて入る被写体からの光を光電変換する撮像素子 2 8」と「光電変換された被写体からの光をデジタルデータ化するサンプルホールド回路 3 4、オートゲインコントローラ 3 6 及び A/D 回路 3 7」と「A/D 回路 3 7 を通じて入力されるデジタルデータに対してデータ圧縮等の処理を施す画像処理部 4 0」と「画像処理が施された画像データが記録されるメモリ 5 0」とを合わせたものは、全体として、レンズ光学系を通じて入る被写体からの光を光電変換し、デジタルデータ化し、データ圧縮等の処理を施した画像データとして記録するというカメラの機能を果たすから、本願発明 1 の「カメラ」に相当する。

(イ) 本願発明 1 の「第 1 センサ」は、その「検出結果に基づく特定の被写体までの距離を示す距離情報」が提供されるものであるから、「特定の被写体までの距離」を測定するものであるとすることができる。

そうすると、引用発明の「被写体までの距離を高精度に測定する距離速度検出部 3 9」は、本願発明 1 の「第 1 センサ」に相当する。

(ウ) 引用発明の「表示部４８」は、本願発明１の「ディスプレイ」に相当する。

(エ) 引用発明の「カメラ全体を制御する主制御回路１０」は、本願発明１の「コントローラ」に相当する。

(オ) 前記（ア）ないし（エ）を踏まえると、引用発明の「電子カメラ１」は、本願発明１の「電子機器」に相当する。

(カ) 引用発明の「被写体までの距離のデータ」は、前記（イ）を踏まえると、本願発明１の「第１センサの検出結果に基づく特定の被写体までの距離を示す距離情報」に相当する。

また、引用発明の「被写体に相当する画像から複数点をマーキングし、平面の２点間の長さを計測し、実寸に換算」した「長さ・距離データ４３ｂ」は、本願発明１の「撮影画像に含まれる特定の被写体の少なくとも一部分に関するサイズ情報」に相当する。

そうすると、引用発明の「主制御回路１０」に「設けられ」た「距離演算部４１」が「被写体までの距離のデータをもとにして、合焦した被写体までの距離での光軸に垂直な平面の縦または横方向の実寸に換算した長さのスケールを生成して、長さ・距離データ４３ｂとして記憶部４３に記憶させる」とともに、「焦点ロックされると、被写体に相当する画像から複数点をマーキングし、平面の２点間の長さを計測し、実寸に換算して、長さ・距離データ４３ｂとして記憶部４３に記憶させる」ことは、前記（エ）を踏まえると、本願発明１の「コントローラ」が「前記カメラが撮像した撮像画像および前記第１センサの検出結果に基づく特定の被写体までの距離を示す距離情報に基づいて当該撮像画像に含まれる特定の被写体の少なくとも一部分に関するサイズ情報を測定」することに相当する。

(キ) 引用発明において「ユーザ」が「文字列によって入力する」「被写体である魚を釣った場所」と、本願発明１の「自機そのものの状態に関する情報を検出するセンサ」である「第１センサとは異なる第２センサの検出結果に基づくセンサ情報」であって「自機の連続的な位置の変化を示す位置情報を含む」「センサ情報」とは、「位置を示す位置情報を含む情報」である点で共通する。

(ク) 前記（ウ）、（エ）、（カ）及び（キ）を踏まえると、引用発明の「主制御回路１０」が「長さ・距離データ４３ｂを撮影画像と共に表示させ、」「入力された文字列を撮影画像中の所定の位置において表示させる」ことと、本願発明１の「コントローラ」が「前記サイズ情報および前記第１センサとは異なる第２センサの検出結果に基づくセンサ情報の双方を前記撮像画像にオーバーレイしたオーバーレイ画像を前記ディスプレイに表示」することとは、「コントローラが」が「サイズ情報および位置を示す位置情報を含む情報の双

方を撮像画像にオーバーレイしたオーバーレイ画像を前記ディスプレイに表示」することである点で共通する。

イ 一致点及び相違点

前記アの対比の結果をまとめると、本願発明１と引用発明との一致点及び相違点は、以下のとおりである。

(ア) 一致点

「カメラと、第１センサと、ディスプレイと、コントローラとを備え、
前記コントローラは、

前記カメラが撮像した撮像画像および前記第１センサの検出結果に基づく特定の被写体までの距離を示す距離情報に基づいて当該撮像画像に含まれる特定の被写体の少なくとも一部分に関するサイズ情報を測定し、

前記サイズ情報および位置を示す位置情報を含む情報の双方を前記撮像画像にオーバーレイしたオーバーレイ画像を前記ディスプレイに表示する

電子機器。」

(イ) 相違点

本願発明１は、「自機そのものの状態に関する情報を検出するセンサ」である「第１センサとは異なる第２センサ」を備え、「位置を示す位置情報を含む情報」が「第２センサの検出結果に基づく」「自機の連続的な位置の変化を示す位置情報を含む」「センサ情報」であるのに対し、

引用発明は、本願発明１の「第２のセンサ」に相当するものを備えず、「位置を示す位置情報を含む情報」が「ユーザ」が「文字列によって入力する」「被写体である魚を釣った場所」である点。

ウ 相違点についての判断

引用発明に係る「電子カメラ１」と引用文献５に記載された事項（前記（１）オ（イ））における「デジタルカメラ１０」とは、被写体である魚を撮影すると、その被写体の実寸をその被写体の撮影画像とともに表示する電子カメラである点で共通する。

そして、引用文献５に記載された事項によれば、そのような電子カメラがＧＰＳ機能を有していれば、撮影画像と併せて撮影位置を記録することができるし、ユーザが撮影位置を入力してもかまわないというのであるから、引用文献５に記載された事項は、電子カメラにＧＰＳ機能を追加し、撮影画像と併せて撮影位置を記録できるようにすることを示唆しているといえることができる。すなわち、引用発明に係る「電子カメラ１」にＧＰＳ機能を追加し、撮影画像と併せて撮影位置を記録できるようにすることは、引用文献５に記載された事項に基づいて当業者が容易に思い付くことである。

しかし、その結果として、引用発明に係る「電子カメラ１」は、「被写体までの距離を高精度に測定する距離速度検出部３９」（本件補正発明の「第１のセンサ」に相当する。）とは別にＧＰＳセンサ（本願発明１の「自機そのもの

の状態に関する情報を検出するセンサ」である「第１センサとは異なる第２センサ」に相当する。)を備えることになるものの、そのGPSセンサの検出結果に基づく情報(本願発明１の「第２センサの検出結果に基づくセンサ情報」に相当する。)は、撮影位置(すなわち、自機の位置)を示すものととどまる。すなわち、引用発明に係る「電子カメラ１」にGPS機能を追加し、撮影画像と併せて撮影位置を記録できるようにしたものにおいて、「第２センサの検出結果に基づくセンサ情報」に相当する情報は、本願発明１とは異なり、「自機の連続的な位置の変化を示す位置情報を含む」ものではない。

また、電子カメラにおいて、「自機の連続的な位置の変化を示す位置情報を含む」「センサ情報」を記録できるようにすることは、引用文献１ないし引用文献４、引用文献６及び引用文献７のいずれにも記載されていないし、示唆されてもいない。

さらに、引用発明に係る「電子カメラ１」は、釣った魚を被写体とし、その魚を釣った場所としての撮影位置(すなわち、自機の位置)を記録するものであり、そのような「電子カメラ１」において、撮影位置に代えて、又は撮影位置に加えて、「自機の連続的な位置の変化を示す位置情報を含む」「センサ情報」を取得しなければならない事情は見当たらないから、このことが当業者にとって自明であると認めることもできない。

したがって、相違点に係る本願発明１の構成は、引用発明と引用文献１ないし引用文献７に記載された事項とに基づいて、当業者が容易に思い付くことであるということとはできない。

エ 本願発明１についてのまとめ

以上のとおりであるから、本願発明１は、引用文献１ないし引用文献７に記載された発明に基づいて、当業者が容易に発明をすることができたものであるということとはできない。

(３) 本願発明２ないし本願発明１５について

本願発明２ないし本願発明１５は、いずれも本願発明１の構成を全て含むから、少なくとも本願発明１と引用発明との相違点(前記(２)イ(イ))で引用発明と相違する。そして、前記(２)ウのとおり、相違点に係る本願発明１の構成は、引用発明と引用文献１ないし引用文献７に記載された事項とに基づいて当業者が容易に思い付くことであるということとはできないから、相違点に係る本願発明２ないし本願発明１５の構成も同様である。

したがって、本願発明２ないし本願発明１５は、引用文献１ないし引用文献７に記載された発明に基づいて、当業者が容易に発明をすることができたものであるということとはできない。

(４) 本願発明１６及び本願発明１７について

本願発明１６は、本願発明１に係る「電子機器」を制御する方法の発明であり、本願発明１７は、本願発明１６に係る方法の発明を「電子機器」の「コントローラ」に実行させるプログラムの発明であり、いずれも、本願発明１とカ

テゴリー表現が異なるだけの発明であるから、相違点に係る本願発明１の構成に対応する構成を備えるものである。

そして、前記（２）ウのとおり、相違点に係る本願発明１の構成は、引用発明と引用文献１ないし引用文献７に記載された事項とに基づいて当業者が容易に思い付くことであるということとはできないから、これに対応する本願発明１６及び本願発明１７の構成も同様である。

したがって、本願発明１６及び本願発明１７は、引用文献１ないし引用文献７に記載された発明に基づいて、当業者が容易に発明をすることができたものであるということとはできない。

第６ 原査定の理由について

１ 理由１（新規性）

前記第５の２で述べたとおり、本願発明１ないし本願発明１５は、少なくとも本願発明１と引用発明との相違点（前記（２）イ（イ））で引用発明と相違するし、本願発明１６及び本願発明１７は、相違点に係る本願発明１の構成に対応する構成を備えるから、本願発明１ないし本願発明１７は、引用文献１に記載された発明であるということとはできない。

したがって、原査定の理由１は、維持することができない。

２ 理由２（進歩性）

前記第５の２で述べたとおり、本願発明１ないし本願発明１７は、引用文献１ないし引用文献７に記載された発明に基づいて当業者が容易に発明をすることができたものであるということとはできないから、引用文献１ないし引用文献４に記載された発明に基づいて当業者が容易に発明をすることができたものであるということもできない。

したがって、原査定の理由２は、維持することができない。

第７ むすび

以上のとおりであるから、原査定の理由によっては、本願は拒絶をするべきものであるということとはできない。

また、他に、本願は拒絶をするべきものであるとする理由を発見しない。

よって、結論のとおり審決する。

令和１年９月２日

審判長 特許庁 審判官 中塚 直樹
特許庁 審判官 小林 紀史
特許庁 審判官 櫻井 健太

〔審決分類〕 P 1 8 . 1 1 3 - W Y （ G 0 1 B ）

1 2 1

5 3 7

審判長	特許庁	審判官	中塚 直樹	8908
特許庁	審判官	櫻井 健太	3307	
特許庁	審判官	小林 紀史	8707	