



Japlo 世界特許情報全文検索サービス(Japlo-GPG/FX)

Japlo Global Patent Gateway Full Text

Japio-GPG/FXのご紹介



一般財団法人

日本特許情報機構

Japan Patent Information Organization



株式会社 発明通信社

<http://www.hatsumei.co.jp>

0. 会社概要

1. サービスの特徴
2. Japio-GPG/FXの検索機能

一般財団法人日本特許情報機構(Japio)

- 名 称 一般財団法人 日本特許情報機構
Japan Patent Information Organization (J a p i o)
- 設 立 1 9 8 5 年 8 月 1 日
- 役 員 理事長 近藤 賢二 常勤理事 2 名、非常勤 1 9 名
(監事 2 名含む)
- 沿 革
 - 1971 年 (財) 日本特許情報センター (J a p a t i c) 設立
 - 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 (J a p i o) 設立
 - 2001 年 民需事業 (パトリスサービス) の民間への営業譲渡
 - 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/>

※2025年10月1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

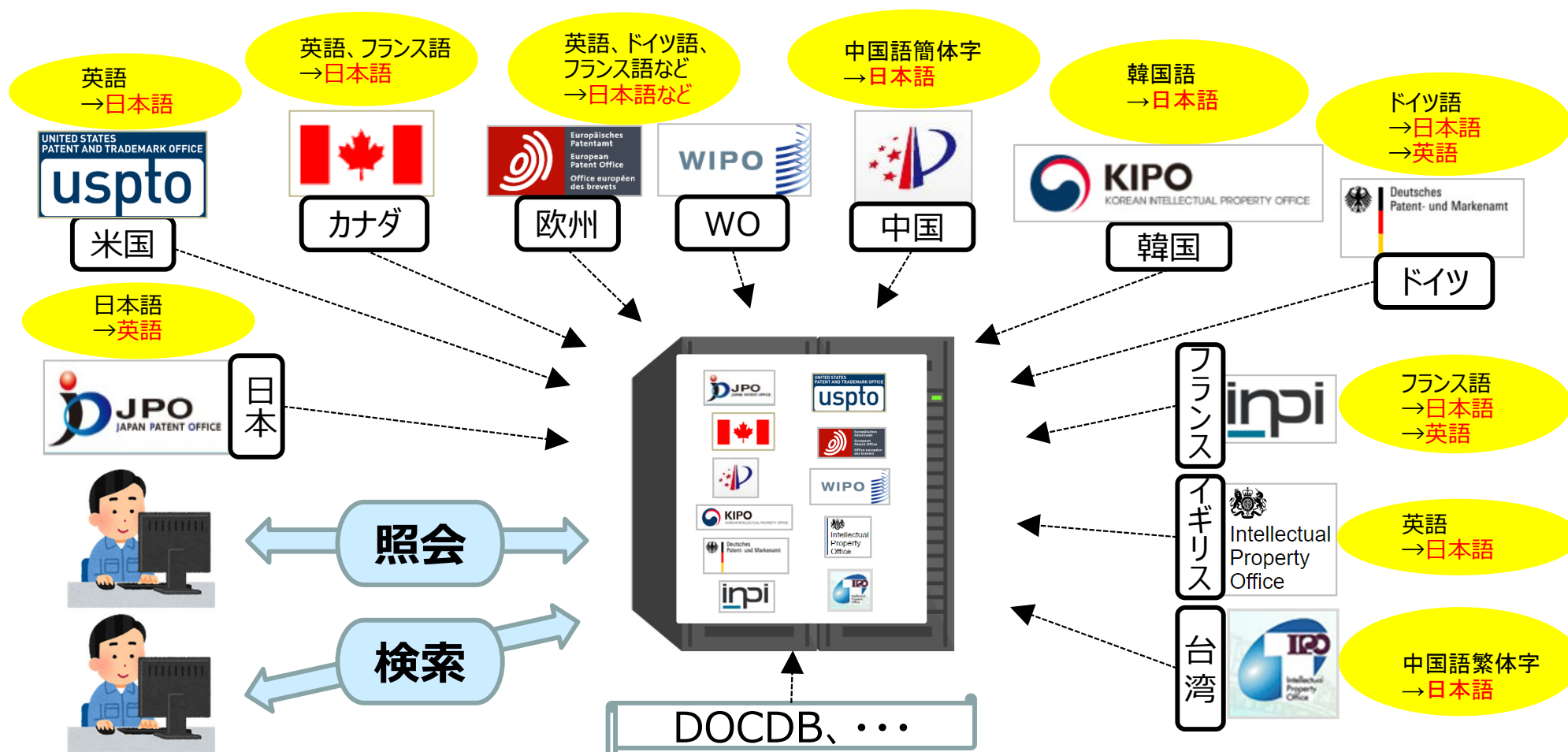
2. Japio-GPG/FXの検索機能

1.0 Japio-GPG/FXとは



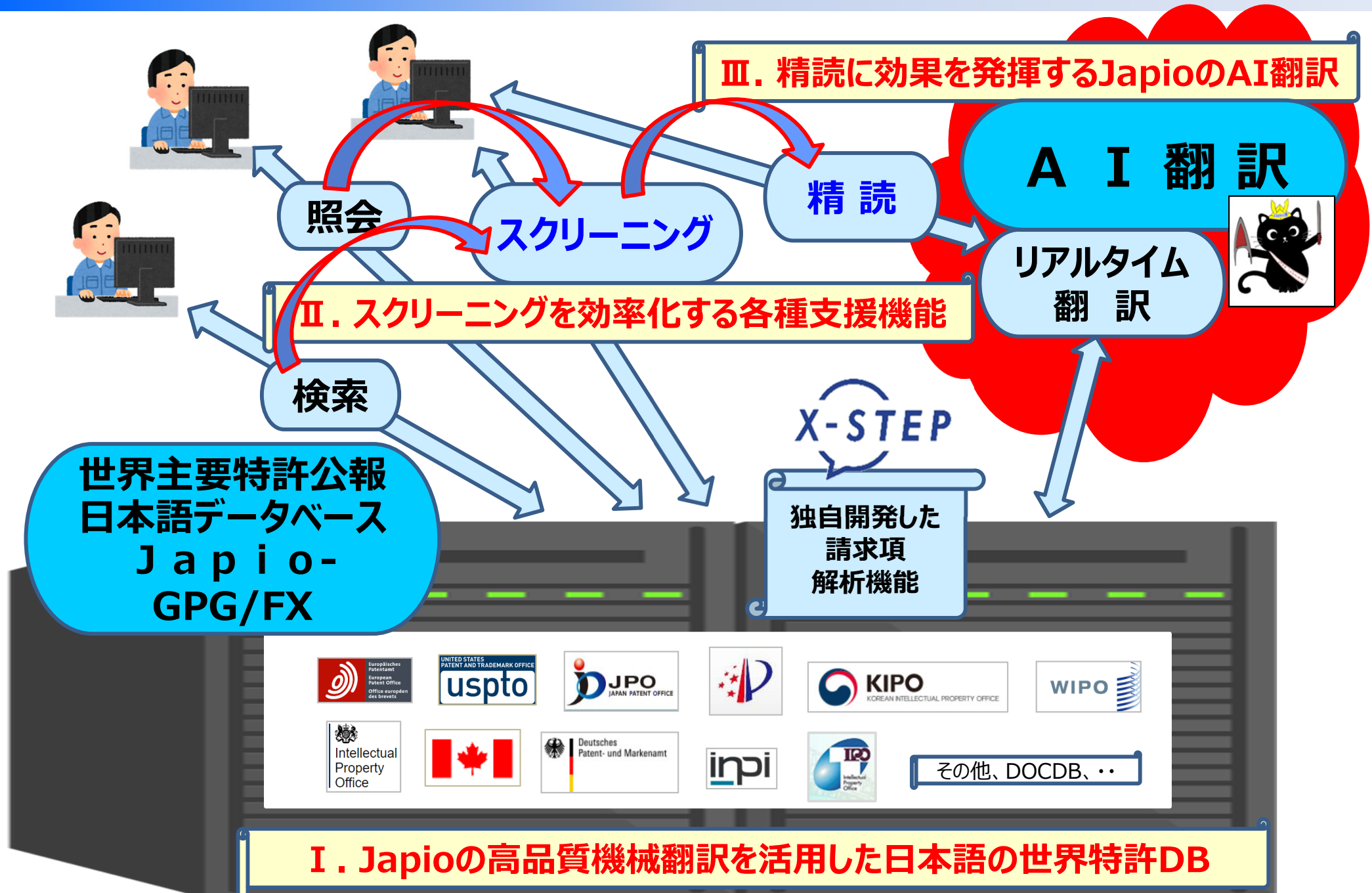
Japio世界特許情報全文検索サービス (Japio-GPG/FX) は、

- ・**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)

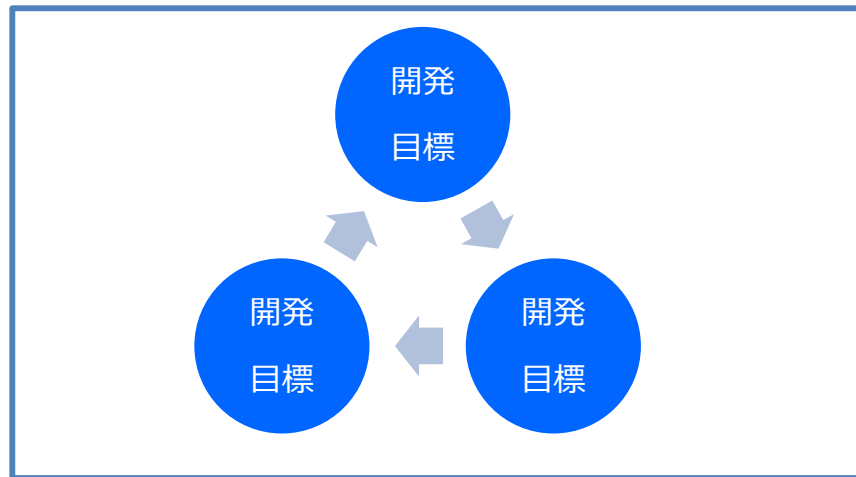


1.02 Japio-GPG/FX の特徴 (2)

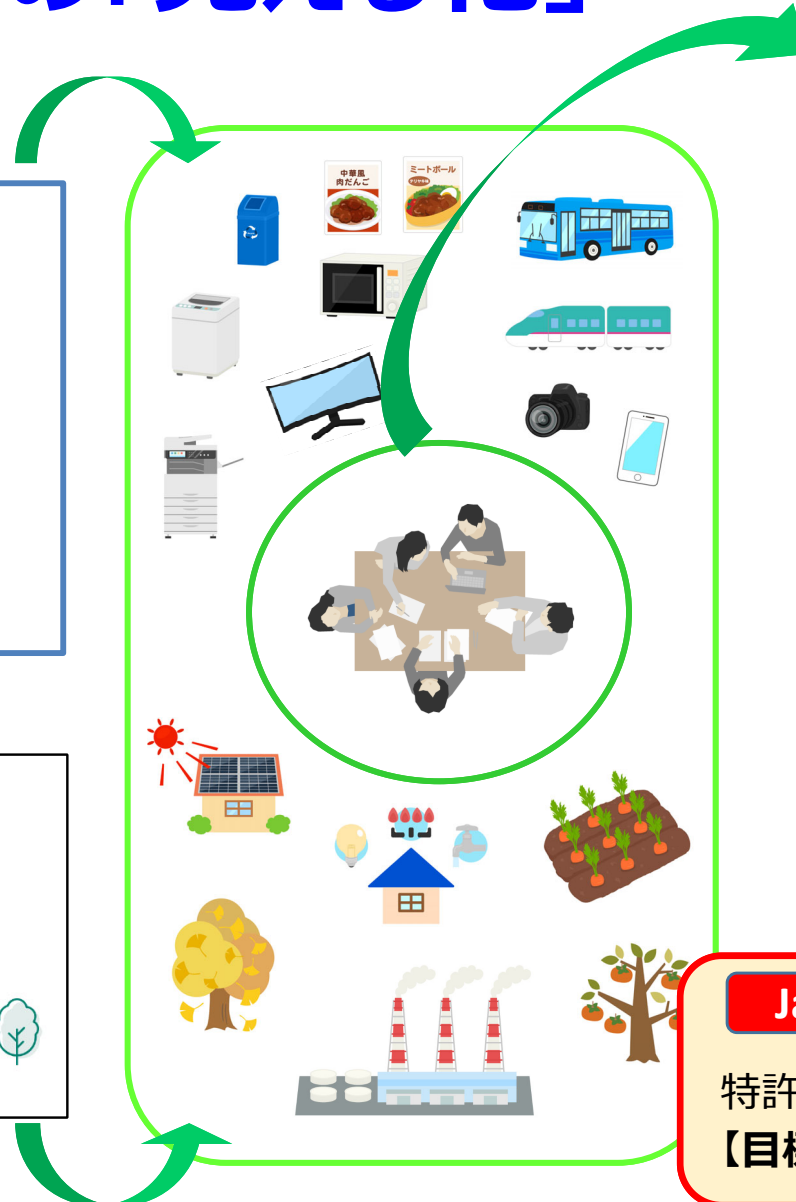
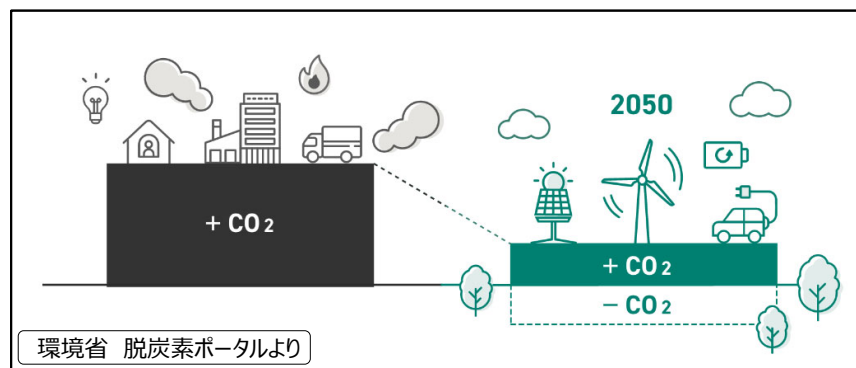


特許情報を活用した 技術の「見える化」

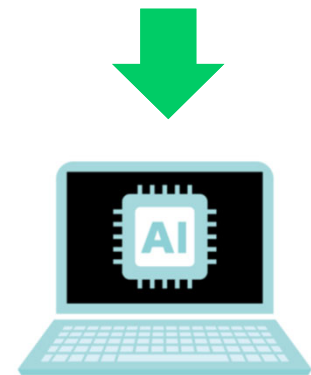
【SDGs技術】



【脱炭素技術】



(1) 発明の名称		(2) 発明の分野		(3) 発明の要旨	
発明の名称	発明の分野	発明の要旨	発明の要旨	発明の要旨	発明の要旨
発明の名称	発明の分野	発明の要旨	発明の要旨	発明の要旨	発明の要旨



Japio-GPG/FX

特許文献毎に、SDGsの【目標】と【スコア】を表示

※ 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

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！
英語の公報を日本語で読めます。

ポイント②

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！
※EP, WOのドイツ語・フランス語公報もOK
CAのフランス語公報は日本語のみ対応

ポイント③

中国語・韓国語公報について、
日本語での全文検索・表示が可能！
※WOの中国語・韓国語公報もOK

ポイント④

台湾公報について、**日本語での全文検索・表示が可能！**

発行庁・機関等	種別	全文蓄積範囲
JP (日本)	特許公開/公表/再公表/登録/公告	1983~
	実用新案公開/登録/公告	
US (アメリカ)	特許公開/登録	1976~
CA (カナダ)	特許公開/登録	1976~
DE (ドイツ)	特許公開/登録	1976~
	実用新案	
FR (フランス)	特許公開/登録	1976~
	実用新案	
EP (欧州)	特許公開/登録	1978~
WO (PCT)	特許公開	1978~
CN (中国)	特許公開/登録	1985~
	実用新案	
KR (韓国)	特許公開/登録	1979~
	実用新案公開/登録/公告	
TW (台湾)	特許公開/登録	1991~
	実用新案	
GB (イギリス)	特許公開	1976~

※全文蓄積範囲は、公報発行年基準

※日本の実用新案公開の全文は1993年以降のみ

※中国、韓国、台湾公報、カナダ公報（仏語）での英語検索は、タイトルと要約のみです

※日本語と英語以外に、公報発行原語でも検索できます
（PCTとフランス公報は、原語検索に一部制限があります）

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）

※サービスログイン後の画面左上に表示される「お知らせ」内の「データ蓄積期間」をご参照願います。

1.12 GPG/FXでの翻訳方式

2024年4月現在



統計翻訳 (SMT) + 前処理 (Japio独自) + 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)
 ※2 … 1,600万文対 (中日)
 ※3 … 1億文対 (英日)

⇒ ※4 … 517万語 (36分野)
 ⇒ ※5 … 5,200万文対 (中日)
 ※6 … 2,000万文対 (独英)
 ※7 … 1,200万文対 (韓日)

⇒ ※8 … 732万語 (36分野)
 ⇒ ※9 … 8,800万文対 (中日)
 ⇒ ※10 … 4,000万文対 (独英)
 ※11 … 2,500万文対 (仏英)

翻訳方式はSMTを採用し、大規模な訳抜けを防止

SMT : 統計翻訳
 RBMT : ルールベース翻訳
 NMT : ニューラル翻訳 (AI翻訳)

※※ NICTエンジン : 情報通信研究機構 (NICT) が開発した翻訳エンジン ※※※ Moses : オープンソースの統計的機械翻訳システム

1.13 高品質の日本語機械翻訳文



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	Distraktionsvorrichtung (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>	【C】 発明の名称
用于血浆采集的抗凝剂控制系统	血漿を採取するための抗凝固剤制御システム
<abstract>	【C】 要約
本發明公開了一種用于血漿采集的抗凝劑控制系統及方法。其包括抗凝劑泵、血泵、檢測裝置、第一計算裝置和控制裝置；利用檢測裝置檢測血液中血漿和紅細胞比例，利用第一計算裝置計算抗凝劑與全血的混合比，再利用控制裝置控制抗凝劑泵和血泵的轉動。本發明通過對每個獻漿員的血漿與血細胞比例進行檢測，計算得到個性化的抗凝劑使用量，實現了抗凝劑的最低使用目的，同時通過對血漿采集過程中使用的耗材特征值進行實時測量，消除了因為不同耗材差異造成的抗凝劑使用增加的問題，提高了采集血漿的質量。	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示している。その抗凝固剤ポンプ、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む；検出装置を用いて血液中の血漿と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凝固剤と全血計算の混合比により、更に制御装置を制御する抗凝固剤ポンプおよび血液ポンプの回転を利用する。本發明各獻漿員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た抗凝固剤使用量を得る、抗凝固剤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される消耗品特徴量をリアルタイムで測定する、異なる消耗品差に起因する抗凝固剤を用いるが増加してしまうという問題が解消され血漿採取の品質を向上させる。

原文

外国語⇒**日**
機械翻訳文

※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



一覧表示画面 (P.40にて説明)

「しおり」を付与した文献のみを表示することができます。

要約、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。

「ファミリー単位」「出願単位（公開優先）」「出願単位（登録優先）」で絞り込みます。

同じファミリーの属する文献のうち、代表する文献のみ表示します。

チェックした国にファミリーを有する文献を除外することができます。

国、公報種別、技術用語、出願人等で、文献を簡単に絞り込むことができます。

ファミリー単位表示
公開優先表示
登録優先表示

代表ファミリー表示
日本語代表表示(J)
英語代表表示(E)
非英語代表表示(N)

☐ JP ☐ US ☐ EP
☐ PCT ☐ CN ☐ KR
☐ DE ☐ FR ☐ GB
☐ TW ☐ CA
ファミリー除外

国／地域／機関
■ DE (327)
■ US (99)
■ EP (82)
■ WO (72)
■ CN (71)
■ KR (7)
■ FR (4)
■ JP (1)

種別

検索後の文献に「しおり」を付与することができます。

公報の全文やフロントページをPDF形式で表示することができます。

ファミリー文献を参照することができます。

441. DE102015201540A1
[DE]Method for operating a vehicle in a driving mode
【DE J】自動走行モードで車両を動作させる方法

出願人: (VOLKSWAGEN AG (VOLKSWAGEN AKTIENGESELLSCHAFT))
発明者:

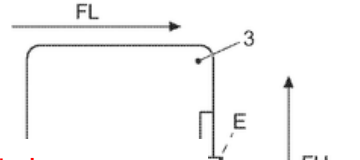
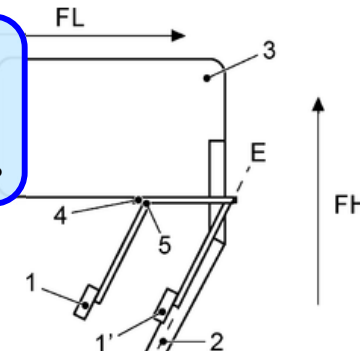
出願番号: DE102015201540 (DE2015201540) [2015-01-29]
文献番号: DE102015201540A1 (DE102015201540A1) [2015-09-10]

☒ 公報PDF ☐ フロントPDF ☐ 全図面表示
IPC: B60N3/06[20060101] (B60N3/06)
ファミリーID: 53884157

要約 (日): 【DE J】 車両は、マニュアル運転モードと自動運転モードとを有する。自動運転モードでは、堆積表面の平面から、車両の運転者による突出を動作させる。少なくともペダル駆動式装置、および/またはそのような方法で支持面が互いに接触し、少なくとも一つの足作動デバイスと支持面は実質的に連続した面を形成又は堆積面を形成する、覆われている。

パテントファミリー: ファミリー一覧表示
・ DE102015201540A1 ; DE102015201540B4 ; US2015253804A1 E ; US9342092B2

442. US20150253804A1
METHOD FOR OPERATING A VEHICLE WITH AN AUTOMATIC DRIVING MODE
【和独】自動運転モードを備えた車両を動作させる方法



※ 朱字で説明している「支援機能」について、次ページ以降で詳細に説明しています。

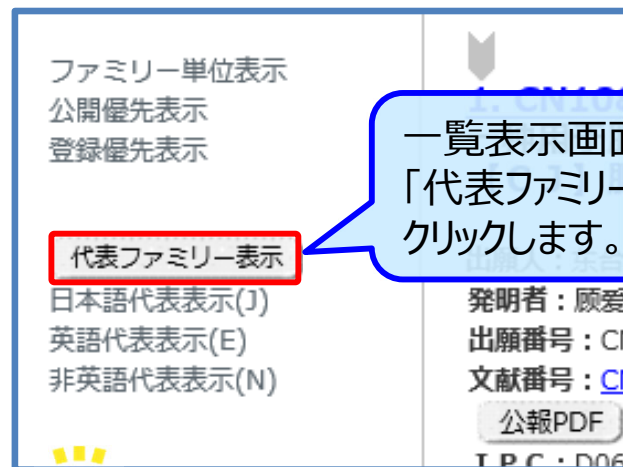
1.20 代表ファミリー文献表示 (最易読文献の表示)



「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。

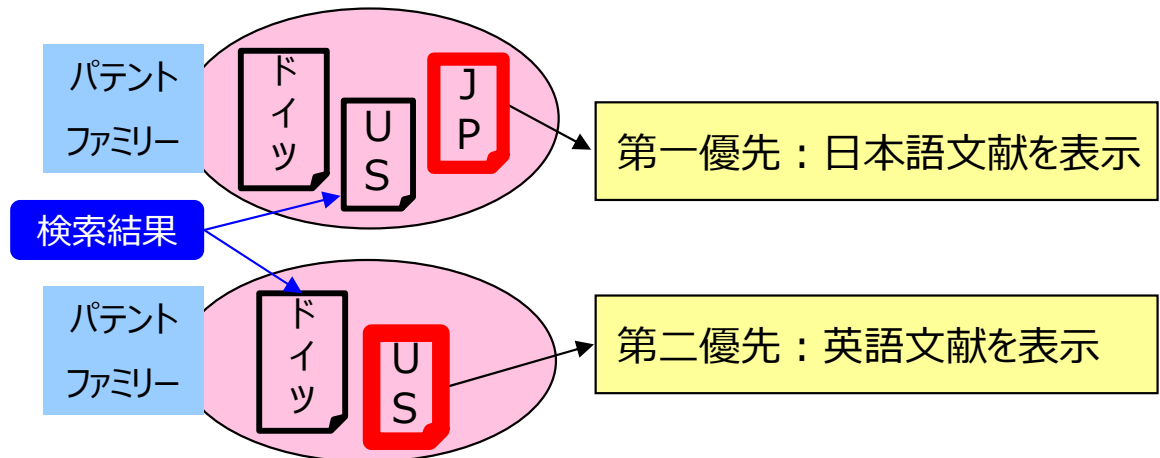
最も読みやすい言語 : 日本語 → 英語 → その他の言語 の順で選択されます

一覧表示画面



一覧表示画面の「代表ファミリー表示」をクリックします。

パテントファミリーのうち、日本語文献を第一優先で表示し、日本語文献がない場合は英語文献を代表して表示します。



・類似機能として、以下の機能があります。

(ファミリー単位表示) 検索結果の中でファミリーが構成される場合、そのファミリーの中で最も読みやすい言語の文献を残して、残りのファミリー文献を表示しません (ファミリー重複排除)。

※ 検索時に日本が未選択の場合は、日本語文献は表示されません。

(公開優先表示) ファミリーの中の公開公報を表示します。ファミリー重複排除は行いません。

(登録優先表示) ファミリーの中の登録公報を表示します。ファミリー重複排除は行いません。

「代表ファミリー表示」の機能を用いると、キーワードがハイライト表示されなくなります。

ハイライト表示を残したまま重複するファミリーを除外したい場合、「ファミリー単位表示」を用いるか、又は、検索画面上部のリンクから「検索お役立ち」(2.34) をご覧ください。

1.21 ファミリー除外 (日本・米国公報等既読文献を除外)



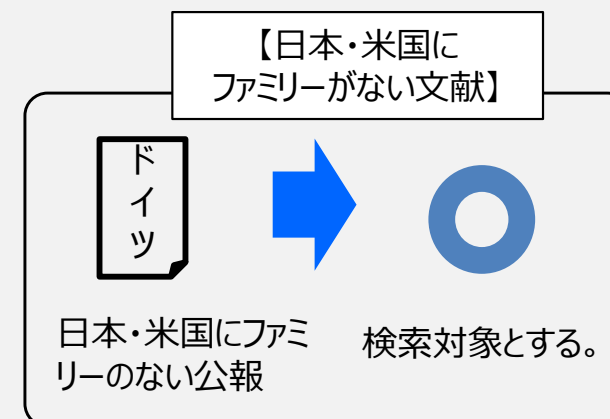
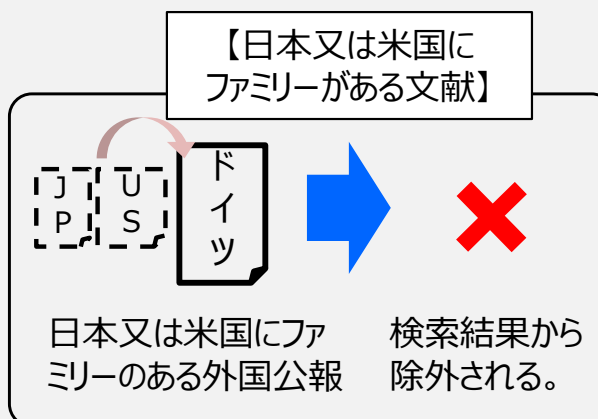
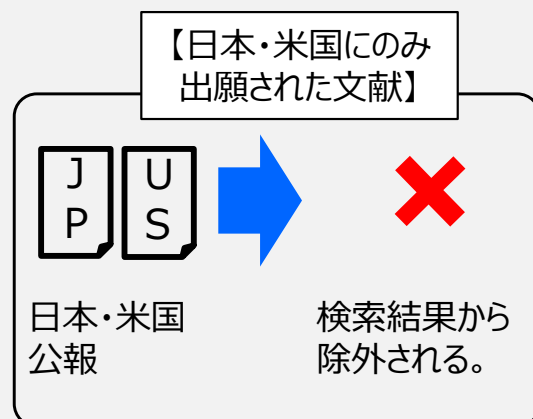
「ファミリー除外」は、**未読文献のみを効率的に検索します。**

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。

他の検索システムで**日本公報・米国公報を検索済みの場合**
→ **JP・USファミリーを「ファミリー除外」**することがオススメ

“JP・US” を選択して、
「ファミリー除外」をクリック。

日本公報・米国公報で読めない外国文献を、
効率的に検索可能



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。

出願人(日本語)

- トヨタ自動車(21003)
- 本田技研工業(10283)
- 日産自動車(8240)
- 東芝(4957)
- パナソニック(3262)
- 日立製作所(3138)
- 京セラ(2964)
- 三菱重工業(2807)
- 松下電器産業(2728)
- 大阪瓦斯(2595)
- +

発明者(日本語)

- 767)
- 二(472)
- 山(415)
- 司(413)
- 369)
- 七(368)
- 七(361)
- 337)
- 三(333)
- 三(332)

出願人(中国語)

- 丰田汽车株式会社(4942)
- 通用汽车环球科技运作有限责任公司(1379)
- 松下电器产业株式会社(1342)
- 中国科学院大连化学物理研究所(1258)
- 通用汽车环球科技运作公司(1230)

福特全球技术公司(913)

三星SDI株式会社(889)

+

発明者(中国語)

- 483)
- 青(476)
- 王(376)
- 龍(368)
- 夏(324)
- 文(282)
- 王(259)
- 月(257)
- 劉(238)
- 218)
- +

出願人(英語)

- TOYOTA MOTOR CO LTD(16916)
- TOYOTA MOTOR CORP(14829)
- TOYOTA JIDOSHA KABUSHIKI KAISHA(13818)
- HONDA MOTOR CO LTD(13312)
- NISSAN MOTOR(11439)
- GM GLOBAL TECH OPERATIONS INC

EP(61170)

WO(60371)

KR(45873)

DE(31716)

FR(6555)

GB(2485)

種別

- A(203036)
- A1(167967)
- A2(19391)
- A3(12808)
- A4(8767)
- A5(47)
- A7(1)
- A8(818)
- A9(738)
- B(21391)
- +

ファミリー分析

- JPA(350756)
- USA(349521)
- WOA(260280)
- USB(240996)
- CNA(240779)
- EPA(231376)
- JPB(223055)
- KRA(138114)
- CNB(125138)
- EPB(120554)
- +

出願人(日本語)

- トヨタ自動車(21003)
- 本田技研工業(10283)
- 日産自動車(8240)
- 東芝(4957)
- パナソニック(3262)
- 日立製作所(3138)
- 京セラ(2964)
- 三菱重工業(2807)
- 松下電器産業(2728)

2. CN108737992A

通过车辆间通信的摄像机辅助的车辆车灯的诊断

【C】車間通信によるカメラ補助による車両のライトの診断

出願人：福特全球技术公司

発明者：

出願番号：CN201810341781.9 [2018-04-16]

文献番号：CN108737992A [2018-11-02]

公開PDF フロントPDF 全画面表示

I P C : H04W4/46[201801]; G08G1/015[200601]; G08G1/048[200601]; G08B21/18[200601]; G06K9/00[200601]

要約 (日)：【C】車間通信によるカメラ補助による車両のライトの診断する方法および装置が示されている。例示的な車両フロントカメラおよびプロセッサを含む。プロセッサは、カメラによって捕捉された画像に基づいて、対象車両を分類する。分類に基づいて、プロセッサは、ターゲット車両のライトの位置を決定し、そしてランプのうちの1つが正常に動作していないを判定する。また、ランプのうちの1つが正常に動作していないときに、プロセッサは、第1の通信モジュールを介してターゲット車両にランプのうちの1つが正常に動作していないというメッセージを送信する。

パテントファミリー：ファミリー表示

3. CN108737801A

车载投影的现实运动修正

【C】車載用投影の現実的な動き修正

出願人：福特全球技术公司

発明者：

出願番号：CN201810335464.6 [2018-04-16]

文献番号：CN108737801A [2018-11-02]

公開PDF フロントPDF 全画面表示

I P C : H04N9/31[200601]; G06F3/01[200601]; G06F3/0346[201301]

要約 (日)：【C】車載用投影を安定化するための現実的な方法と装置が示される。車載用投影された現実装置は投影された現実画像を表示するヘッドマウントディスプレイを含む。このシステムはまた、車両におけるヘッドマウントディスプレイの姿勢を判定するためのロケータ装置を含む。このシステムは、コンピューティングデバイスを含む。ヘッドマウントディスプレイの姿勢を受信し、車両慣性データを受信し、受信したヘッドマウントディスプレイ姿勢と車両慣性データによる安定した画像を特定する。安定した画像をヘッドマウントディスプレイに供給するための演算装置である。

パテントファミリー：ファミリー表示

```
graph TD
    A[400 开始] --> B[401 初始化]
    B --> C[402 获取摄像头数据]
    C --> D[403 获取摄像头数据]
    D --> E[404 获取摄像头数据]
    E --> F[405 获取摄像头数据]
    F --> G[406 获取摄像头数据]
    G --> H[407 获取摄像头数据]
    H --> I[408 获取摄像头数据]
    I --> J[409 获取摄像头数据]
    J --> K[410 获取摄像头数据]
    K --> L[411 获取摄像头数据]
    L --> M[412 获取摄像头数据]
    M --> N[413 获取摄像头数据]
    N --> O[414 获取摄像头数据]
    O --> P[415 获取摄像头数据]
    P --> Q[416 获取摄像头数据]
    Q --> R[417 获取摄像头数据]
    R --> S[418 获取摄像头数据]
    S --> T[419 获取摄像头数据]
    T --> U[420 获取摄像头数据]
    U --> V[421 获取摄像头数据]
    V --> W[422 获取摄像头数据]
    W --> X[423 获取摄像头数据]
    X --> Y[424 获取摄像头数据]
    Y --> Z[425 获取摄像头数据]
    Z --> AA[426 获取摄像头数据]
    AA --> AB[427 获取摄像头数据]
    AB --> AC[428 获取摄像头数据]
    AC --> AD[429 获取摄像头数据]
    AD --> AE[430 获取摄像头数据]
    AE --> AF[431 获取摄像头数据]
    AF --> AG[432 获取摄像头数据]
    AG --> AH[433 获取摄像头数据]
    AH --> AI[434 获取摄像头数据]
    AI --> AJ[435 获取摄像头数据]
    AJ --> AK[436 获取摄像头数据]
    AK --> AL[437 获取摄像头数据]
    AL --> AM[438 获取摄像头数据]
    AM --> AN[439 获取摄像头数据]
    AN --> AO[440 获取摄像头数据]
    AO --> AP[441 获取摄像头数据]
    AP --> AQ[442 获取摄像头数据]
    AQ --> AR[443 获取摄像头数据]
    AR --> AS[444 获取摄像头数据]
    AS --> AT[445 获取摄像头数据]
    AT --> AU[446 获取摄像头数据]
    AU --> AV[447 获取摄像头数据]
    AV --> AW[448 获取摄像头数据]
    AW --> AX[449 获取摄像头数据]
    AX --> AY[450 获取摄像头数据]
    AY --> AZ[451 获取摄像头数据]
    AZ --> BA[452 获取摄像头数据]
    BA --> BB[453 获取摄像头数据]
    BB --> BC[454 获取摄像头数据]
    BC --> BD[455 获取摄像头数据]
    BD --> BE[456 获取摄像头数据]
    BE --> BF[457 获取摄像头数据]
    BF --> BG[458 获取摄像头数据]
    BG --> BH[459 获取摄像头数据]
    BH --> BI[460 获取摄像头数据]
    BI --> BJ[461 获取摄像头数据]
    BJ --> BK[462 获取摄像头数据]
    BK --> BL[463 获取摄像头数据]
    BL --> BM[464 获取摄像头数据]
    BM --> BN[465 获取摄像头数据]
    BN --> BO[466 获取摄像头数据]
    BO --> BP[467 获取摄像头数据]
    BP --> BQ[468 获取摄像头数据]
    BQ --> BR[469 获取摄像头数据]
    BR --> BS[470 获取摄像头数据]
    BS --> BT[471 获取摄像头数据]
    BT --> BU[472 获取摄像头数据]
    BU --> BV[473 获取摄像头数据]
    BV --> BW[474 获取摄像头数据]
    BW --> BX[475 获取摄像头数据]
    BX --> BY[476 获取摄像头数据]
    BY --> BZ[477 获取摄像头数据]
    BZ --> CA[478 获取摄像头数据]
    CA --> CB[479 获取摄像头数据]
    CB --> CC[480 获取摄像头数据]
    CC --> CD[481 获取摄像头数据]
    CD --> CE[482 获取摄像头数据]
    CE --> CF[483 获取摄像头数据]
    CF --> CG[484 获取摄像头数据]
    CG --> CH[485 获取摄像头数据]
    CH --> CI[486 获取摄像头数据]
    CI --> CJ[487 获取摄像头数据]
    CJ --> CK[488 获取摄像头数据]
    CK --> CL[489 获取摄像头数据]
    CL --> CM[490 获取摄像头数据]
    CM --> CN[491 获取摄像头数据]
    CN --> CO[492 获取摄像头数据]
    CO --> CP[493 获取摄像头数据]
    CP --> CQ[494 获取摄像头数据]
    CQ --> CR[495 获取摄像头数据]
    CR --> CS[496 获取摄像头数据]
    CS --> CT[497 获取摄像头数据]
    CT --> CU[498 获取摄像头数据]
    CU --> CV[499 获取摄像头数据]
    CV --> CW[500 获取摄像头数据]
    CW --> CX[501 获取摄像头数据]
    CX --> CY[502 获取摄像头数据]
    CY --> CZ[503 获取摄像头数据]
    CZ --> DA[504 获取摄像头数据]
    DA --> DB[505 获取摄像头数据]
    DB --> DC[506 获取摄像头数据]
    DC --> DD[507 获取摄像头数据]
    DD --> DE[508 获取摄像头数据]
    DE --> DF[509 获取摄像头数据]
    DF --> DG[510 获取摄像头数据]
    DG --> DH[511 获取摄像头数据]
    DH --> DI[512 获取摄像头数据]
    DI --> DJ[513 获取摄像头数据]
    DJ --> DK[514 获取摄像头数据]
    DK --> DL[515 获取摄像头数据]
    DL --> DM[516 获取摄像头数据]
    DM --> DN[517 获取摄像头数据]
    DN --> DO[518 获取摄像头数据]
    DO --> DP[519 获取摄像头数据]
    DP --> DQ[520 获取摄像头数据]
    DQ --> DR[521 获取摄像头数据]
    DR --> DS[522 获取摄像头数据]
    DS --> DT[523 获取摄像头数据]
    DT --> DU[524 获取摄像头数据]
    DU --> DV[525 获取摄像头数据]
    DV --> DW[526 获取摄像头数据]
    DW --> DX[527 获取摄像头数据]
    DX --> DY[528 获取摄像头数据]
    DY --> DZ[529 获取摄像头数据]
    DZ --> EA[530 获取摄像头数据]
    EA --> EB[531 获取摄像头数据]
    EB --> EC[532 获取摄像头数据]
    EC --> ED[533 获取摄像头数据]
    ED --> EE[534 获取摄像头数据]
    EE --> EF[535 获取摄像头数据]
    EF --> EG[536 获取摄像头数据]
    EG --> EH[537 获取摄像头数据]
    EH --> EI[538 获取摄像头数据]
    EI --> EJ[539 获取摄像头数据]
    EJ --> EK[540 获取摄像头数据]
    EK --> EL[541 获取摄像头数据]
    EL --> EM[542 获取摄像头数据]
    EM --> EN[543 获取摄像头数据]
    EN --> EO[544 获取摄像头数据]
    EO --> EP[545 获取摄像头数据]
    EP --> EQ[546 获取摄像头数据]
    EQ --> ER[547 获取摄像头数据]
    ER --> ES[548 获取摄像头数据]
    ES --> ET[549 获取摄像头数据]
    ET --> EU[550 获取摄像头数据]
    EU --> EV[551 获取摄像头数据]
    EV --> EW[552 获取摄像头数据]
    EW --> EX[553 获取摄像头数据]
    EX --> EY[554 获取摄像头数据]
    EY --> EZ[555 获取摄像头数据]
    EZ --> FA[556 获取摄像头数据]
    FA --> FB[557 获取摄像头数据]
    FB --> FC[558 获取摄像头数据]
    FC --> FD[559 获取摄像头数据]
    FD --> FE[560 获取摄像头数据]
    FE --> FF[561 获取摄像头数据]
    FF --> FG[562 获取摄像头数据]
    FG --> FH[563 获取摄像头数据]
    FH --> FI[564 获取摄像头数据]
    FI --> FJ[565 获取摄像头数据]
    FJ --> FK[566 获取摄像头数据]
    FK --> FL[567 获取摄像头数据]
    FL --> FM[568 获取摄像头数据]
    FM --> FN[569 获取摄像头数据]
    FN --> FO[570 获取摄像头数据]
    FO --> FP[571 获取摄像头数据]
    FP --> FQ[572 获取摄像头数据]
    FQ --> FR[573 获取摄像头数据]
    FR --> FS[574 获取摄像头数据]
    FS --> FT[575 获取摄像头数据]
    FT --> FU[576 获取摄像头数据]
    FU --> FV[577 获取摄像头数据]
    FV --> FW[578 获取摄像头数据]
    FW --> FX[579 获取摄像头数据]
    FX --> FY[580 获取摄像头数据]
    FY --> FZ[581 获取摄像头数据]
    FZ --> GA[582 获取摄像头数据]
    GA --> GB[583 获取摄像头数据]
    GB --> GC[584 获取摄像头数据]
    GC --> GD[585 获取摄像头数据]
    GD --> GE[586 获取摄像头数据]
    GE --> GF[587 获取摄像头数据]
    GF --> GG[588 获取摄像头数据]
    GG --> GH[589 获取摄像头数据]
    GH --> GI[590 获取摄像头数据]
    GI --> GJ[591 获取摄像头数据]
    GJ --> GK[592 获取摄像头数据]
    GK --> GL[593 获取摄像头数据]
    GL --> GM[594 获取摄像头数据]
    GM --> GN[595 获取摄像头数据]
    GN --> GO[596 获取摄像头数据]
    GO --> GP[597 获取摄像头数据]
    GP --> GQ[598 获取摄像头数据]
    GQ --> GR[599 获取摄像头数据]
    GR --> GS[600 获取摄像头数据]
    GS --> GT[601 获取摄像头数据]
    GT --> GU[602 获取摄像头数据]
    GU --> GV[603 获取摄像头数据]
    GV --> GW[604 获取摄像头数据]
    GW --> GX[605 获取摄像头数据]
    GX --> GY[606 获取摄像头数据]
    GY --> GZ[607 获取摄像头数据]
    GZ --> HA[608 获取摄像头数据]
    HA --> HB[609 获取摄像头数据]
    HB --> HC[610 获取摄像头数据]
    HC --> HD[611 获取摄像头数据]
    HD --> HE[612 获取摄像头数据]
    HE --> HF[613 获取摄像头数据]
    HF --> HG[614 获取摄像头数据]
    HG --> HH[615 获取摄像头数据]
    HH --> HI[616 获取摄像头数据]
    HI --> HJ[617 获取摄像头数据]
    HJ --> HK[618 获取摄像头数据]
    HK --> HL[619 获取摄像头数据]
    HL --> HM[620 获取摄像头数据]
    HM --> HN[621 获取摄像头数据]
    HN --> HO[622 获取摄像头数据]
    HO --> HP[623 获取摄像头数据]
    HP --> HQ[624 获取摄像头数据]
    HQ --> HR[625 获取摄像头数据]
    HR --> HS[626 获取摄像头数据]
    HS --> HT[627 获取摄像头数据]
    HT --> HU[628 获取摄像头数据]
    HU --> HV[629 获取摄像头数据]
    HV --> HW[630 获取摄像头数据]
    HW --> HX[631 获取摄像头数据]
    HX --> HY[632 获取摄像头数据]
    HY --> HZ[633 获取摄像头数据]
    HZ --> IA[634 获取摄像头数据]
    IA --> IB[635 获取摄像头数据]
    IB --> IC[636 获取摄像头数据]
    IC --> ID[637 获取摄像头数据]
    ID --> IE[638 获取摄像头数据]
    IE --> IF[639 获取摄像头数据]
    IF --> IG[640 获取摄像头数据]
    IG --> IH[641 获取摄像头数据]
    IH --> II[642 获取摄像头数据]
    II --> IJ[643 获取摄像头数据]
    IJ --> IK[644 获取摄像头数据]
    IK --> IL[645 获取摄像头数据]
    IL --> IM[646 获取摄像头数据]
    IM --> IN[647 获取摄像头数据]
    IN --> IO[648 获取摄像头数据]
    IO --> IP[649 获取摄像头数据]
    IP --> IQ[650 获取摄像头数据]
    IQ --> IR[651 获取摄像头数据]
    IR --> IS[652 获取摄像头数据]
    IS --> IT[653 获取摄像头数据]
    IT --> IU[654 获取摄像头数据]
    IU --> IV[655 获取摄像头数据]
    IV --> IW[656 获取摄像头数据]
    IW --> IX[657 获取摄像头数据]
    IX --> IY[658 获取摄像头数据]
    IY --> IZ[659 获取摄像头数据]
    IZ --> JA[660 获取摄像头数据]
    JA --> JB[661 获取摄像头数据]
    JB --> JC[662 获取摄像头数据]
    JC --> JD[663 获取摄像头数据]
    JD --> JE[664 获取摄像头数据]
    JE --> JF[665 获取摄像头数据]
    JF --> JG[666 获取摄像头数据]
    JG --> JH[667 获取摄像头数据]
    JH --> JI[668 获取摄像头数据]
    JI --> JJ[669 获取摄像头数据]
    JJ --> JK[670 获取摄像头数据]
    JK --> JL[671 获取摄像头数据]
    JL --> JM[672 获取摄像头数据]
    JM --> JN[673 获取摄像头数据]
    JN --> JO[674 获取摄像头数据]
    JO --> JP[675 获取摄像头数据]
    JP --> JQ[676 获取摄像头数据]
    JQ --> JR[677 获取摄像头数据]
    JR --> JS[678 获取摄像头数据]
    JS --> JT[679 获取摄像头数据]
    JT --> JU[680 获取摄像头数据]
    JU --> JV[681 获取摄像头数据]
    JV --> JW[682 获取摄像头数据]
    JW --> JX[683 获取摄像头数据]
    JX --> JY[684 获取摄像头数据]
    JY --> JZ[685 获取摄像头数据]
    JZ --> KA[686 获取摄像头数据]
    KA --> KB[687 获取摄像头数据]
    KB --> KC[688 获取摄像头数据]
    KC --> KD[689 获取摄像头数据]
    KD --> KE[690 获取摄像头数据]
    KE --> KF[691 获取摄像头数据]
    KF --> KG[692 获取摄像头数据]
    KG --> KH[693 获取摄像头数据]
    KH --> KI[694 获取摄像头数据]
    KI --> KJ[695 获取摄像头数据]
    KJ --> KK[696 获取摄像头数据]
    KK --> KL[697 获取摄像头数据]
    KL --> KM[698 获取摄像头数据]
    KM --> KN[699 获取摄像头数据]
    KN --> KO[700 获取摄像头数据]
    KO --> KP[701 获取摄像头数据]
    KP --> KQ[702 获取摄像头数据]
    KQ --> KR[703 获取摄像头数据]
    KR --> KS[704 获取摄像头数据]
    KS --> KT[705 获取摄像头数据]
    KT --> KU[706 获取摄像头数据]
    KU --> KV[707 获取摄像头数据]
    KV --> KW[708 获取摄像头数据]
    KW --> KX[709 获取摄像头数据]
    KX --> KY[710 获取摄像头数据]
    KY --> KZ[711 获取摄像头数据]
    KZ --> LA[712 获取摄像头数据]
    LA --> LB[713 获取摄像头数据]
    LB --> LC[714 获取摄像头数据]
    LC --> LD[715 获取摄像头数据]
    LD --> LE[716 获取摄像头数据]
    LE --> LF[717 获取摄像头数据]
    LF --> LG[718 获取摄像头数据]
    LG --> LH[719 获取摄像头数据]
    LH --> LI[720 获取摄像头数据]
    LI --> LJ[721 获取摄像头数据]
    LJ --> LK[722 获取摄像头数据]
    LK --> LL[723 获取摄像头数据]
    LL --> LM[724 获取摄像头数据]
    LM --> LN[725 获取摄像头数据]
    LN --> LO[726 获取摄像头数据]
    LO --> LP[727 获取摄像头数据]
    LP --> LQ[728 获取摄像头数据]
    LQ --> LR[729 获取摄像头数据]
    LR --> LS[730 获取摄像头数据]
    LS --> LT[731 获取摄像头数据]
    LT --> LU[732 获取摄像头数据]
    LU --> LV[733 获取摄像头数据]
    LV --> LW[734 获取摄像头数据]
    LW --> LX[735 获取摄像头数据]
    LX --> LY[736 获取摄像头数据]
    LY --> LZ[737 获取摄像头数据]
    LZ --> MA[738 获取摄像头数据]
    MA --> MB[739 获取摄像头数据]
    MB --> MC[740 获取摄像头数据]
    MC --> MD[741 获取摄像头数据]
    MD --> ME[742 获取摄像头数据]
    ME --> MF[743 获取摄像头数据]
    MF --> MG[744 获取摄像头数据]
    MG --> MH[745 获取摄像头数据]
    MH --> MI[746 获取摄像头数据]
    MI --> MJ[747 获取摄像头数据]
    MJ --> MK[748 获取摄像头数据]
    MK --> ML[749 获取摄像头数据]
    ML --> MM[750 获取摄像头数据]
    MM --> MN[751 获取摄像头数据]
    MN --> MO[752 获取摄像头数据]
    MO --> MP[753 获取摄像头数据]
    MP --> MQ[754 获取摄像头数据]
    MQ --> MR[755 获取摄像头数据]
    MR --> MS[756 获取摄像头数据]
    MS --> MT[757 获取摄像头数据]
    MT --> MU[758 获取摄像头数据]
    MU --> MV[759 获取摄像头数据]
    MV --> MW[760 获取摄像头数据]
    MW --> MX[761 获取摄像头数据]
    MX --> MY[762 获取摄像头数据]
    MY --> MZ[763 获取摄像头数据]
    MZ --> NA[764 获取摄像头数据]
    NA --> NB[765 获取摄像头数据]
    NB --> NC[766 获取摄像头数据]
    NC --> ND[767 获取摄像头数据]
    ND --> NE[768 获取摄像头数据]
    NE --> NF[769 获取摄像头数据]
    NF --> NG[770 获取摄像头数据]
    NG --> NH[771 获取摄像头数据]
    NH --> NI[772 获取摄像头数据]
    NI --> NJ[773 获取摄像头数据]
    NJ --> NK[774 获取摄像头数据]
    NK --> NL[775 获取摄像头数据]
    NL --> NM[776 获取摄像头数据]
    NM --> NN[777 获取摄像头数据]
    NN --> NO[778 获取摄像头数据]
    NO --> NP[779 获取摄像头数据]
    NP --> NQ[780 获取摄像头数据]
    NQ --> NR[781 获取摄像头数据]
    NR --> NS[782 获取摄像头数据]
    NS --> NT[783 获取摄像头数据]
    NT --> NU[784 获取摄像头数据]
    NU --> NV[785 获取摄像头数据]
    NV --> NW[786 获取摄像头数据]
    NW --> NX[787 获取摄像头数据]
    NX --> NY[788 获取摄像头数据]
    NY --> NZ[789 获取摄像头数据]
    NZ --> OA[790 获取摄像头数据]
    OA --> OB[791 获取摄像头数据]
    OB --> OC[792 获取摄像头数据]
    OC --> OD[793 获取摄像头数据]
    OD --> OE[794 获取摄像头数据]
    OE --> OF[795 获取摄像头数据]
    OF --> OG[796 获取摄像头数据]
    OG --> OH[797 获取摄像头数据]
    OH --> OI[798 获取摄像头数据]
    OI --> OJ[799 获取摄像头数据]
    OJ --> OK[800 获取摄像头数据]
    OK --> OL[801 获取摄像头数据]
    OL --> OM[802 获取摄像头数据]
    OM --> ON[803 获取摄像头数据]
    ON --> OP[804 获取摄像头数据]
    OP --> OQ[805 获取摄像头数据]
    OQ --> OR[806 获取摄像头数据]
    OR --> OS[807 获取摄像头数据]
    OS --> OT[808 获取摄像头数据]
    OT --> OU[809 获取摄像头数据]
    OU --> OV[810 获取摄像头数据]
    OV --> OW[811 获取摄像头数据]
    OW --> OX[812 获取摄像头数据]
    OX --> OY[813 获取摄像头数据]
    OY --> OZ[814 获取摄像头数据]
    OZ --> PA[815 获取摄像头数据]
    PA --> PB[816 获取摄像头数据]
    PB --> PC[817 获取摄像头数据]
    PC --> PD[818 获取摄像头数据]
    PD --> PE[819 获取摄像头数据]
    PE --> PF[820 获取摄像头数据]
    PF --> PG[821 获取摄像头数据]
    PG --> PH[822 获取摄像头数据]
    PH --> PI[823 获取摄像头数据]
    PI --> PJ[824 获取摄像头数据]
    PJ --> PK[825 获取摄像头数据]
    PK --> PL[826 获取摄像头数据]
    PL --> PM[827 获取摄像头数据]
    PM --> PN[828 获取摄像头数据]
    PN --> PO[829 获取摄像头数据]
    PO --> PP[830 获取摄像头数据]
    PP --> PQ[831 获取摄像头数据]
    PQ --> PR[832 获取摄像头数据]
    PR --> PS[833 获取摄像头数据]
    PS --> PT[834 获取摄像头数据]
    PT --> PU[835 获取摄像头数据]
    PU --> PV[836 获取摄像头数据]
    PV --> PW[837 获取摄像头数据]
    PW --> PX[838 获取摄像头数据]
    PX --> PY[839 获取摄像头数据]
    PY --> PZ[840 获取摄像头数据]
    PZ --> QA[841 获取摄像头数据]
    QA --> QB[842 获取摄像头数据]
    QB --> QC[843 获取摄像头数据]
    QC --> QD[844 获取摄像头数据]
    QD --> QE[845 获取摄像头数据]
    QE --> QF[846 获取摄像头数据]
    QF --> QG[847 获取摄像头数据]
    QG --> QH[848 获取摄像头数据]
    QH --> QI[849 获取摄像头数据]
    QI --> QJ[850 获取摄像头数据]
    QJ --> QK[851 获取摄像头数据]
    QK --> QL[852 获取摄像头数据]
    QL --> QM[853 获取摄像头数据]
    QM --> QN[854 获取摄像头数据]
    QN --> QO[855 获取摄像头数据]
    QO --> QP[856 获取摄像头数据]
    QP --> QQ[857 获取摄像头数据]
    QQ --> QR[858 获取摄像头数据]
    QR --> QS[859 获取摄像头数据]
    QS --> QT[860 获取摄像头数据]
    QT --> QU[861 获取摄像头数据]
    QU --> QV[862 获取摄像头数据]
    QV --> QW[863 获取摄像头数据]
    QW --> QX[864 获取摄像头数据]
    QX --> QY[865 获取摄像头数据]
    QY --> QZ[866 获取摄像头数据]
    QZ --> RA[867 获取摄像头数据]
    RA --> RB[868 获取摄像头数据]
    RB --> RC[869 获取摄像头数据]
    RC --> RD[870 获取摄像头数据]
    RD --> RE[871 获取摄像头数据]
    RE --> RF[872 获取摄像头数据]
    RF --> RG[873 获取摄像头数据]
    RG --> RH[874 获取摄像头数据]
    RH --> RI[875 获取摄像头数据]
    RI --> RJ[876 获取摄像头数据]
    RJ --> RK[877 获取摄像头数据]
    RK --> RL[878 获取摄像头数据]
    RL --> RM[879 获取摄像头数据]
    RM --> RN[880 获取摄像头数据]
    RN --> RO[881 获取摄像头数据]
    RO --> RP[882 获取摄像头数据]
    RP --> RQ[883 获取摄像头数据]
    RQ --> RR[884 获取摄像头数据]
    RR --> RS[885 获取摄像头数据]
    RS --> RT[886 获取摄像头数据]
    RT --> RU[887 获取摄像头数据]
    RU --> RV[888 获取摄像头数据]
    RV --> RW[889 获取摄像头数据]
    RW --> RX[890 获取摄像头数据]
    RX --> RY[891 获取摄像头数据]
    RY --> RZ[892 获取摄像头数据]
    RZ --> SA[893 获取摄像头数据]
    SA --> SB[894 获取摄像头数据]
    SB --> SC[895 获取摄像头数据]
    SC --> SD[896 获取摄像头数据]
    SD --> SE[897 获取摄像头数据]
    SE --> SF[898 获取摄像头数据]
    SF --> SG[899 获取摄像头数据]
    SG --> SH[900 获取摄像头数据]
    SH --> SI[901 获取摄像头数据]
    SI --> SJ[902 获取摄像头数据]
    SJ --> SK[903 获取摄像头数据]
    SK --> SL[904 获取摄像头数据]
    SL --> SM[905 获取摄像头数据]
    SM --> SN[906 获取摄像头数据]
    SN --> SO[907 获取摄像头数据]
    SO --> SP[908 获取摄像头数据]
    SP --> SQ[909 获取摄像头数据]
    SQ --> SR[910 获取摄像头数据]
    SR --> SS[911 获取摄像头数据]
    SS --> ST[912 获取摄像头数据]
    ST --> SU[913 获取摄像头数据]
    SU --> SV[914 获取摄像头数据]
    SV --> SW[915 获取摄像头数据]
    SW --> SX[916 获取摄像头数据]
    SX --> SY[917 获取摄像头数据]
    SY --> SZ[918 获取摄像头数据]
    SZ --> TA[919 获取摄像头数据]
    TA --> TB[920 获取摄像头数据]
    TB --> TC[921 获取摄像头数据]
    TC --> TD[922 获取摄像头数据]
    TD --> TE[923 获取摄像头数据]
    TE --> TF[924 获取摄像头数据]
    TF --> TG[925 获取摄像头数据]
    TG --> TH[926 获取摄像头数据]
    TH --> TI[927 获取摄像头数据]
    TI --> TJ[928 获取摄像头数据]
    TJ --> TK[929 获取摄像头数据]
    TK --> TL[930 获取摄像头数据]
    TL --> TM[931 获取摄像头数据]
    TM --> TN[932 获取摄像头数据]
    TN --> TO[933 获取摄像头数据]
    TO --> TP[934 获取摄像头数据]
    TP --> TQ[935 获取摄像头数据]
    TQ --> TR[936 获取摄像头数据]
    TR --> TS[937 获取摄像头数据]
    TS --> TT[938 获取摄像头数据]
    TT --> TU[939 获取摄像头数据]
    TU --> TV[940 获取摄像头数据]
    TV --> TW[941 获取摄像头数据]
    TW --> TX[942 获取摄像头数据]
    TX --> TY[943 获取摄像头数据]
    TY --> TZ[944 获取摄像头数据]
    TZ --> UA[945 获取摄像头数据]
    UA --> UB[946 获取摄像头数据]
    UB --> UC[947 获取摄像头数据]
    UC --> UD[948 获取摄像头数据]
    UD --> UE[949 获取摄像头数据]
    UE --> UF[950 获取摄像头数据]
    UF --> UG[951 获取摄像头数据]
    UG --> UH[952 获取摄像头数据]
    UH --> UI[953 获取摄像头数据]
    UI --> UJ[954 获取摄像头数据]
    UJ --> UK[955 获取摄像头数据]
    UK --> UL[956 获取摄像头数据]
    UL --> UM[957 获取摄像头数据]
    UM --> UN[958 获取摄像头数据]
    UN --> UO[959 获取摄像头数据]
    UO --> UP[960 获取摄像头数据]
    UP --> UQ[961 获取摄像头数据]
    UQ --> UR[962 获取摄像头数据]
    UR --> US[963 获取摄像头数据]
    US --> UT[964 获取摄像头数据]
    UT --> UV[965 获取摄像头数据]
    UV --> UW[966 获取摄像头数据]
    UW --> UX[967 获取摄像头数据]
    UX --> UY[968 获取摄像头数据]
    UY --> UZ[969 获取摄像头数据]
    UZ --> VA[970 获取摄像头数据]
    VA --> VB[971 获取摄像头数据]
    VB --> VC[972 获取摄像头数据]
    VC --> VD[973 获取摄像头数据]
    VD --> VE[974 获取摄像头数据]
    VE --> VF[975 获取摄像头数据]
    VF --> VG[976 获取摄像头数据]
    VG --> VH[977 获取摄像头数据]
    VH --> VI[978 获取摄像头数据]
    VI --> VJ[979 获取摄像头数据]
    VJ --> VK[980 获取摄像头数据]
    VK --> VL[981 获取摄像头数据]
    VL --> VM[982 获取摄像头数据]
    VM --> VN[983 获取摄像头数据]
    VN --> VO[984 获取摄像头数据]
    VO --> VP[985 获取摄像头数据]
    VP --> VQ[986 获取摄像头数据]
    VQ --> VR[987 获取摄像头数据]
    VR --> VS[988 获取摄像头数据]
    VS --> VT[989 获取摄像头数据]
    VT --> VU[990 获取摄像头数据]
    VU --> VV[991 获取摄像头数据]
    VV --> VW[992 获取摄像头数据]
    VW --> VX[993 获取摄像头数据]
    VX --> VY[994 获取摄像头数据]
    VY --> VZ[995 获取摄像头数据]
    VZ --> WA[996 获取摄像头数据]
    WA --> WB
```


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

②「しおり」を付与した文献を見る

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 JPドシエ USドシエ EPドシエ CN法的状態 Espacenet

AI翻訳(公報) 全図面表示 ファイル出力 MT DL DL SDGs DL

☒ 全図面 ☐ ハイライト ☒ 文中図 ☒ 英語等 ☒ 日本語

(標準)書誌+全文 表示

1. CN114041331A
带式供料器及安装装置
【C】 テープフィーダおよび部品実装装置
出願人: 株式会社富士
発明者
出願番号: CN201980098098.X(CN201980098098) [2019-07-22]
文献番号: **CN114041331A (CN114041331A)** [2022-02-11]
公報PDF フロントPDF 全図面表示
IPC: H05K13/02[20060101](H05K13/02)
CPC: (H05K13/02)
ファミリーID: 74193502

7-22]

英語/中国語/原語 日本語

<invention-title>	【C】 発明の名称
带式供料器及安装装置	テープフィーダおよび部品実装装置
<abstract>	【C】 要約
送出由収納多个元件的底带和粘接于底带的盖带构成的数带供送元件的带式供料器具备: 剥离部, 在元件的供给位置之前将盖带从底带剥离; 张力施加部, 为了回收从底带剥离的盖带而通过电动机的驱动来将盖带向预定部位拉入; 及保持部, 在带式供料器的电源断开时在剥离部与张力施加部之间夹着并保持盖带, 在带式供料器的电源接通时解除盖带的保持。	複数の素子が収納されたベーステープとボトムテープに接着されたカバーテープからなる載出しフィード素子によるテープフィーダを備える; 剥離部は、部品の供給位置の手前でカバーテープをベーステープから剥離する; 张力付与部は、ベーステープから剥がされたカバーテープを回収するために、電動機の駆動によりカバーテープを所定部位に引き込む; 保持部は、テープフィーダの電源遮断時に剥離部と张力付与部との間に挟んでカバーテープを保持し、テープフィーダの電源オン時にカバーテープの保持を解除する。
<claims>	【C】 クレーム
1. 一种带式供料器, 送出由収納多个元件的底带和粘接于底带的盖带构成的数带供送元件, 所述带式供料器具备: 剥离部, 在所述元件的供给位置之前将所述盖带从所述底带剥离; 张力施加部, 为了回收从所述底带剥离的所述盖带而通过电动机的驱动来对所述盖带施加张力; 及 保持部, 在所述带式供料器的电源断开时在所述剥离部与所述张力施加部之间夹着并保持所述盖带, 在所述带式供料器的电源接通时解除所述盖带的保持。	1. テープフィーダであって、送り出し複数の素子が収納されたベーステープとボトムテープに接着されたカバーテープを構成するステージによって前記部品供給を与え、 前記テープフィーダを備える; 剥離部は、前記部品の供給位置の前に、前記カバーテープをベーステープから剥離する; 张力付与部は、前記ベーステープから剥離したカバーテープを回収するために電動機を動作させることにより、カバーテープテンションを加える; そして 保持部は、前記テープフィーダの電源オフ時に前記剥離部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プを保持し、前記テープフィーダの電源投入時には、カバーテープの保持を解除する。
2. 根据权利要求1所述的带式供料器, 其中, 所述带式供料器具备调整部, 所述调整部具有按压部件和在所述剥离部与所述张力施加部之间朝所述盖带按压的方向对所述盖带部件施力的弹性, 并通过按压所述盖带部件来调整所述盖带的张力, 所述保持部是以在该保持部与被按压于所述盖带的所述弹性部件之间夹着并保持所述盖带的方式固定于所述带式供料器。	2. 請求項1に記載のテープフィーダであって、ここで、 前記テープ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、前記カバーテープに押圧する方向に前記押圧部材を付勢するばねであり、前記押圧部材に押圧することによって前記カバーテープの張力を調整し、

図面表示エリア

図1

図2

図3

図4

図5

図6

図7

図8

図9

図10

図11

図12

図13

図14

図15

図16

図17

図18

図19

図20

図21

図22

図23

図24

図25

図26

図27

図28

図29

図30

図31

図32

図33

図34

図35

図36

図37

図38

図39

図40

図41

図42

図43

図44

図45

図46

図47

図48

図49

図50

図51

図52

図53

図54

図55

図56

図57

図58

図59

図60

図61

図62

図63

図64

図65

図66

図67

図68

図69

図70

図71

図72

図73

図74

図75

図76

図77

図78

図79

図80

図81

図82

図83

図84

図85

図86

図87

図88

図89

図90

図91

図92

図93

図94

図95

図96

図97

図98

図99

図100

図101

図102

図103

図104

図105

図106

図107

図108

図109

図110

図111

図112

図113

図114

図115

図116

図117

図118

図119

図120

図121

図122

図123

図124

図125

図126

図127

図128

図129

図130

図131

図132

図133

図134

図135

図136

図137

図138

図139

図140

図141

図142

図143

図144

図145

図146

図147

図148

図149

図150

図151

図152

図153

図154

図155

図156

図157

図158

図159

図160

図161

図162

図163

図164

図165

図166

図167

図168

図169

図170

図171

図172

図173

図174

図175

図176

図177

図178

図179

図180

図181

図182

図183

図184

図185

図186

図187

図188

図189

図190

図191

図192

図193

図194

図195

図196

図197

図198

図199

図200

図201

図202

図203

図204

図205

図206

図207

図208

図209

図210

図211

図212

図213

図214

図215

図216

図217

図218

図219

図220

図221

図222

図223

図224

図225

図226

図227

図228

図229

図230

図231

図232

図233

図234

図235

図236

図237

図238

図239

図240

図241

図242

図243

図244

図245

図246

図247

図248

図249

図250

図251

図252

図253

図254

図255

図256

図257

図258

図259

図260

図261

図262

図263

図264

図265

図266

図267

図268

図269

図270

図271

図272

図273

図274

図275

図276

図277

図278

図279

図280

図281

図282

図283

図284

図285

図286

図287

図288

図289

図290

図291

図292

図293

図294

図295

図296

図297

図298

図299

図300

図301

図302

図303

図304

図305

図306

図307

図308

図309

図310

図311

図312

図313

図314

図315

図316

図317

図318

図319

図320

図321

図322

図323

図324

図325

図326

図327

図328

図329

図330

図331

図332

図333

図334

図335

図336

図337

図338

図339

図340

図341

図342

図343

図344

図345

図346

図347

図348

図349

図350

図351

図352

図353

図354

図355

図356

図357

図358

図359

図360

図361

図362

図363

図364

図365

図366

図367

図368

図369

図370

図371

図372

図373

図374

図375

図376

図377

図378

図379

図380

図381

図382

図383

図384

図385

図386

図387

図388

図389

図390

図391

図392

図393

図394

図395

図396

図397

図398

図399

図400

図401

図402

図403

図404

図405

図406

図407

図408

図409

図410

図411

図412

図413

図414

図415

図416

図417

図418

図419

図420

図421

図422

図423

図424

図425

図426

図427

図428

図429

図430

図431

図432

図433

図434

図435

図436

図437

図438

図439

図440

図441

図442

図443

図444

図445

図446

図447

図448

図449

図450

図451

図452

図453

図454

図455

図456

図457

図458

図459

図460

図461

図462

図463

図464

図465

図466

図467

図468

図469

図470

図471

図472

図473

図474

図475

図476

図477

図478

図479

図480

図481

図482

図483

図484

図485

図486

図487

図488

図489

図490

図491

図492

図493

図494

図495

図496

図497

図498

図499

図500

図501

図502

図503

図504

図505

図506

図507

図508

図509

図510

図511

図512

図513

図514

図515

図516

図517

図518

図519

図520

図521

図522

図523

図524

図525

図526

図527

図528

図529

図530

図531

図532

図533

図534

図535

図536

図537

図538

図539

図540

図541

図542

図543

図544

図545

図546

図547

図548

図549

図550

図551

図552

図553

図554

図555

図556

図557

図558

図559

図560

図561

図562

図563

図564

図565

図566

図567

図568

図569

図570

図571

図572

図573

図574

図575

図576

図577

図578

図579

図580

図581

図582

図583

図584

図585

図586

図587

図588

図589

図590

図591

図592

図593

図594

図595

図596

図597

図598

図599

図600

図601

図602

図603

図604

図605

図606

図607

図608

図609

図610

図611

図612

図613

図614

図615

図616

図617

図618

図619

図620

図621

図622

図623

図624

図625

図626

図627

図628

図629

図630

図631

図632

図633

図634

図635

図636

図637

図638

図639

図640

図641

図642

図643

図644

図645

図646

図647

図648

図649

図650

図651

図652

図653

図654

図655

図656

図657

図658

図659

図660

図661

図662

図663

図664

図665

図666

図667

図668

図669

図670

図671

図672

図673

図674

図675

図676

図677

図678

図679

図680

図681

図682

図683

図684

図685

図686

図687

図688

図689

図690

図691

図692

図693

図694

図695

図696

図697

図698

図699

図700

図701

図702

図703

図704

図705

図706

図707

図708

図709

図710

図711

図712

図713

図714

図715

図716

図717

図718

図719

図720

図721

図722

図723

図724

図725

図726

図727

図728

図729

図730

図731

図732

図733

図734

図735

図736

図737

図738

図739

図740

図741

図742

図743

図744

図745

図746

図747

図748

図749

図750

図751

図752

図753

図754

図755

図756

図757

図758

図759

図760

図761

図762

図763

図764

図765

図766

図767

図768

図769

図770

図771

図772

図773

図774

図775

図776

図777

図778

図779

図780

図781

図782

図783

図784

図785

図786

図787

図788

図789

図790

図791

図792

図793

図794

図795

図796

図797

図798

図799

図800

図801

図802

図803

図804

図805

図806

図807

図808

図809

図810

図811

図812

図813

図814

図815

図816

図817

図818

図819

図820

図821

図822

図823

図824

図825

図826

図827

図828

図829

図830

図831

図832

図833

図834

図835

図836

図837

図838

図839

図840

図841

図842

図843

図844

図845

図846

図847

図848

図849

図850

図851

図852

図853

図854

図855

図856

図857

図858

図859

図860

図861

図862

図863

図864

図865

図866

図867

図868

図869

図870

図871

図872

図873

図874

図875

図876

図877

図878

図879

図880

図881

図882

図883

図884

図885

図886

図887

図888

図889

図890

図891

図892

図893

図894

図895

図896

図897

図898

図899

図900

図901

図902

図903

図904

図905

図906

図907

図908

図909

図910

図911

図912

図913

図914

図915

図916

図917

図918

図919

図920

図921

図922

図923

図924

図925

図926

図927

図928

図929

図930

図931

図932

図933

図934

図935

図936

図937

図938

図939

図940

図941

図942

図943

図944

図945

図946

図947

図948

図949

図950

図951

図952

図953

図954

図955

図956

図957

図958

図959

図960

図961

図962

図963

図964

図965

図966

図967

図968

図969

図970

図971

図972

図973

図974

図975

図976

図977

図978

図979

図980

図981

図982

図983

図984

図985

図986

図987

図988

図989

図990

図991

図992

図993

図994

図995

図996

図997

図998

図999

図1000

図1001

図1002

図1003

図1004

図1005

図1006

図1007

図1008

図1009

図1010

図1011

図1012

図1013

図1014

図1015

図1016

図1017

図1018

図1019

図1020

図1021

図1022

図1023

図1024

図1025

図1026

図1027

図1028

図1029

図1030

図1031

図1032

図1033

図1034

図1035

図1036

図1037

図1038

図1039

図1040

図1041

図1042

図1043

図1044

図1045

図1046

図1047

図1048

図1049

図1050

図1051

図1052

図1053

図1054

図1055

図1056

図1057

図1058

図1059

図1060

図1061

図1062

図1063

図1064

図1065

図1066

図1067

図1068

図1069

図1070

図1071

図1072

図1073

図1074

図1075

図1076

図1077

図1078

図1079

図1080

図1081

図1082

図1083

図1084

図1085

図1086

図1087

図1088

図1089

図1090

図1091

図1092

図1093

図1094

図1095

図1096

図1097

図1098

図1099

図1100

図1101

図1102

図1103

図1104

図1105

図1106

図1107

図1108

図1109

図1110

図1111

図1112

図1113

図1114

図1115

図1116

図1117

図1118

図1119

図1120

図1121

図1122

図1123

図1124

図1125

図1126

図1127

図1128

図1129

図1130

図1131

図1132

図1133

図1134

図1135

図1136

図1137

図1138

図1139

図1140

図1141

図1142

図1143

図1144

図1145

図1146

図1147

図1148

図1149

図1150

図1151

図1152

図1153

図1154

図1155

図1156

図1157

図1158

図1159

図1160

図1161

図1162

図1163

図1164

図1165

図1166

図1167

図1168

図1169

図1170

図1171

図1172

図1173

図1174

図1175

図1176

図1177

図1178

図1179

図1180

図1181

図1182

図1183

図1184

図1185

図1186

図1187

図1188

図1189

図1190

図1191

図1192

図1193

図1194

図119

1.24 全図面スクリーニング (2)

「図面操作ウィンドウ」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。



The screenshot displays the Japio patent search interface. On the left, the '全文表示エリア' (Full Text Display Area) shows the patent document for CN114041331A, including the title 'テープフィーダおよび部品実装装置' and a table of figures. The table lists figures 1 through 7, each with a brief description of its content. On the right, the '図面表示エリア' (Diagram Display Area) shows a 3D perspective view of the device. Above the diagram, the '図面操作ウィンドウ' (Diagram Operation Window) is visible, containing buttons for '拡大' (Zoom In), '縮小' (Zoom Out), and 'リセット' (Reset), along with a '図番ボタン' (Figure Number Button) labeled '図1'. Below the diagram, there are navigation controls for rotating the view, with a note indicating '図面が90°毎に回転可能' (Diagram can be rotated 90°).

図番	図名
図1	本装置10の構成の概略を示す構成図である。
図2	フィーダー20の構成の概略を示す構成図である。
図3	電源投入時のフィーダ20の動作の状況を示す斜視図である。
図4	電源投入時の张力調整機構31の動作の様子を示す拡大斜視図である。
図5	電源オフ時のフィーダ20の動作の状況を示す斜視図である。
図6	電源オフ時の张力調整機構31の動作の様子を示す拡大斜視図である。
図7	カバー22cが浮いている状況の一例を示す説明図である。

※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。

1.25 符号表示

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。
外国文献であっても、日本語に機械翻訳された名称を表示します。

名称付与 拡大 縮小 文字大 文字小 表示位置切替 ハイライト切替 リスト編集 出力

符号名称の表示位置を変更することもできます

10 実装装置
11 ハウジング
13 基板搬送装置
14 実装ヘッド
15 ヘッド移動機構
17 廃棄物カートリッジ
20 フィーダ
22 カバーテープ
S 基板

分類ツール JPドシエ USドシエ EPドシエ CN法的状態 Espacenet
AI翻訳(公報) 全図面表示 ファイル出力 MT DL SDGs DL
全図面表示 ハイライト 文中図 英語等 日本語
(標準)書誌+全文 表示

日本語
[C] 発明の名称
[C] 要約
[C] クレーム

図1 図1に示すように、実装装置10を備えているハウジング11、フィーダー台12、基板搬送装置13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。

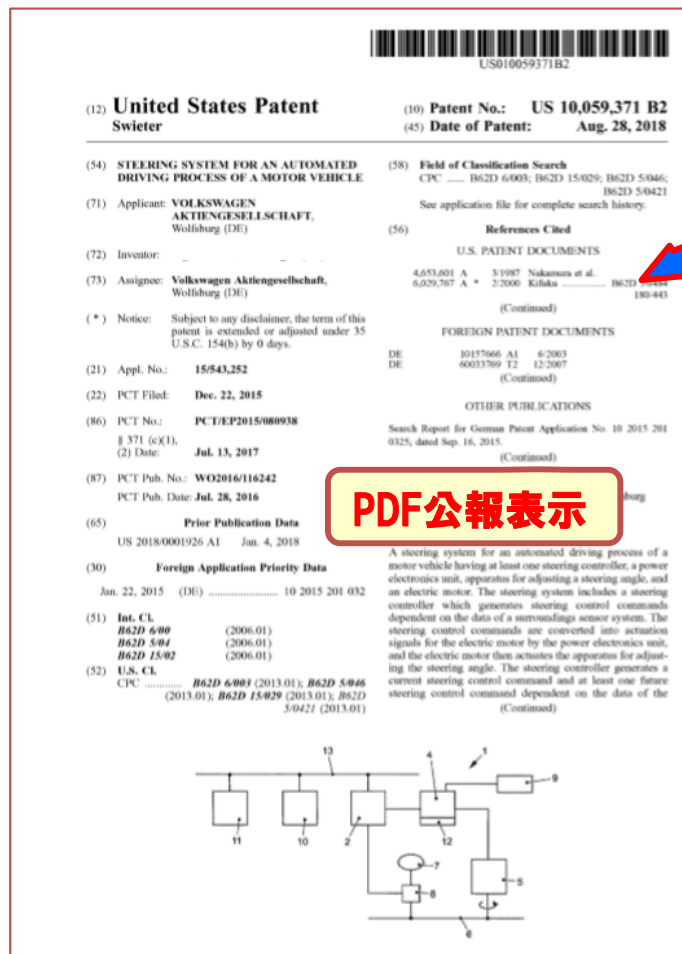
【0015】 如图1所示，安装装置10具备：壳体11、供料器台12、基板输送装置13、安装头14及头移动机构15。供料器台12供用于供给元件的多个供料器(带式供料器)20以能够拆装的方式并列配置。基板输送装置13是带式输送装置，将基板S从左向右搬运。安装头14保持吸嘴，在供给位置P将配置于供料器台12的供料器20供给的元件吸附于吸嘴，并向基板S上的安装位置安装元件。头移动机构15使安装头14在XY方向上移动。

【0015】 図1に示すように、実装装置10を備えているハウジング11、フィーダー台12、基板搬送装置13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。

1.26 公報PDF表示

公報の全文やフロントページを、PDF 形式で参照できます。
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。



12) **United States Patent**
Swieter

(10) Patent No.: **US 10,059,371 B2**
(45) Date of Patent: **Aug. 28, 2018**

(54) **STEERING SYSTEM FOR AN AUTOMATED DRIVING PROCESS OF A MOTOR VEHICLE**

(71) Applicant: **VOLKSWAGEN AKTIENGESellschaft, Wolfsburg (DE)**

(72) Inventor: **Volvo Aktiengesellschaft, Wolfsburg (DE)**

(73) Assignee: **Volkswagen Aktiengesellschaft, Wolfsburg (DE)**

(*) Notice: Subject to any disclaimer, the term of this patent is extended or adjusted under 35 U.S.C. 154(b) by 0 days.

(21) Appl. No.: **15/543,252**

(22) PCT Filed: **Dec. 22, 2015**

(86) PCT No.: **PCT/EP2015/080938**
§ 371 (c)(1).
(2) Date: **Jul. 13, 2017**

(87) PCT Pub. No.: **WO2016/116242**
PCT Pub. Date: **Jul. 28, 2016**

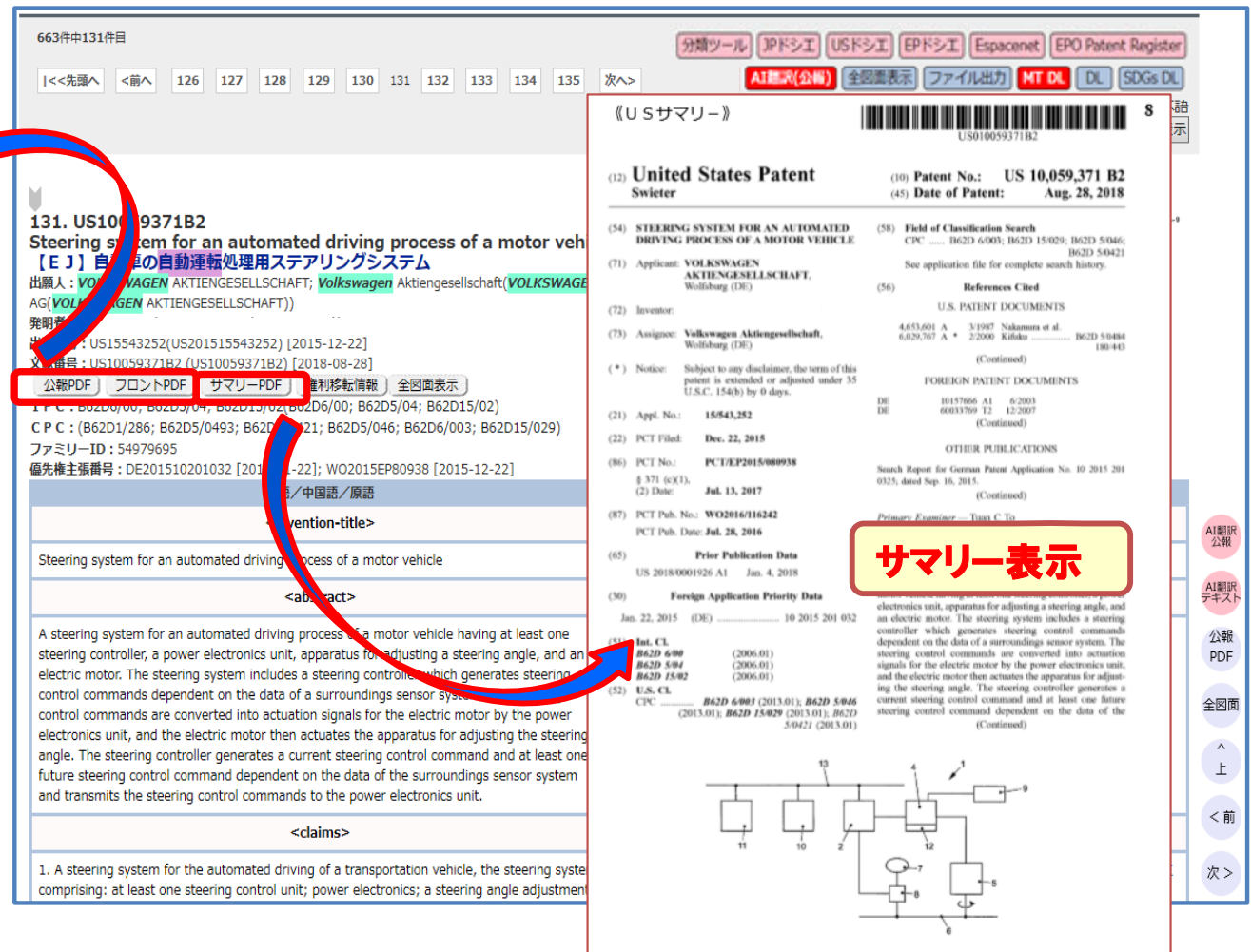
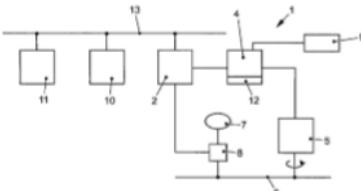
(65) **Prior Publication Data**
US 2018/0001926 A1 Jan. 4, 2018

(30) **Foreign Application Priority Data**
Jan. 22, 2015 (DE) 10 2015 201 032

(51) Int. Cl. (2006.01)
B62D 6/00
B62D 5/04
B62D 15/02

(52) U.S. Cl. (2013.01)
B62D 6/001 (2013.01); **B62D 5/046** (2013.01); **B62D 15/029** (2013.01); **B62D 5/0421** (2013.01)

A steering system for an automated driving process of a motor vehicle having at least one steering controller, a power electronics unit, apparatus for adjusting a steering angle, and an electric motor. The steering system includes a steering controller which generates steering control commands dependent on the data of a surroundings sensor system. The steering control commands are converted into actuation signals for the electric motor by the power electronics unit, and the electric motor then actuates the apparatus for adjusting the steering angle. The steering controller generates a current steering control command and at least one future steering control command dependent on the data of the surroundings sensor system and transmits the steering control commands to the power electronics unit.



663件中131件目

分類ツール JPドシエ USドシエ EPドシエ Espacenet EPO Patent Register

AI翻訳(公報) 全図面表示 ファイル出力 MT DL DL SDGs DL

次へ>

131. US10,059,371B2
Steering system for an automated driving process of a motor vehicle
【E】自動運転処理用ステアリングシステム
出願人: **VOLKSWAGEN AKTIENGESellschaft; Volkswagen Aktiengesellschaft(VOLKSWAGEN AG(VOLKSWAGEN AKTIENGESellschaft))**
発明者: **Volvo Aktiengesellschaft**
出願: **US15543252(US201515543252) [2015-12-22]**
文書番号: **US10059371B2 (US10059371B2) [2018-08-28]**
公報PDF フロントPDF サマリーPDF 権利移転情報 全図面表示

IPC: **B62D6/00; B62D5/04; B62D15/02; B62D6/00; B62D5/04; B62D15/02**
CPC: **(B62D1/286; B62D5/0493; B62D15/021; B62D5/046; B62D6/003; B62D15/029)**
ファミリーID: **54979695**
優先権主張番号: **DE201510201032 [2015-12-22]; WO2015EP080938 [2015-12-22]**

Convention-title>

Steering system for an automated driving process of a motor vehicle

<abstract>

A steering system for an automated driving process of a motor vehicle having at least one steering controller, a power electronics unit, apparatus for adjusting a steering angle, and an electric motor. The steering system includes a steering controller which generates steering control commands dependent on the data of a surroundings sensor system. The steering control commands are converted into actuation signals for the electric motor by the power electronics unit, and the electric motor then actuates the apparatus for adjusting the steering angle. The steering controller generates a current steering control command and at least one future steering control command dependent on the data of the surroundings sensor system and transmits the steering control commands to the power electronics unit.

<claims>

1. A steering system for the automated driving of a transportation vehicle, the steering system comprising: at least one steering control unit; power electronics; a steering angle adjustment

《USサマリー》

12) **United States Patent**
Swieter

(10) Patent No.: **US 10,059,371 B2**
(45) Date of Patent: **Aug. 28, 2018**

(54) **STEERING SYSTEM FOR AN AUTOMATED DRIVING PROCESS OF A MOTOR VEHICLE**

(71) Applicant: **VOLKSWAGEN AKTIENGESellschaft, Wolfsburg (DE)**

(72) Inventor: **Volvo Aktiengesellschaft, Wolfsburg (DE)**

(73) Assignee: **Volkswagen Aktiengesellschaft, Wolfsburg (DE)**

(*) Notice: Subject to any disclaimer, the term of this patent is extended or adjusted under 35 U.S.C. 154(b) by 0 days.

(21) Appl. No.: **15/543,252**

(22) PCT Filed: **Dec. 22, 2015**

(86) PCT No.: **PCT/EP2015/080938**
§ 371 (c)(1).
(2) Date: **Jul. 13, 2017**

(87) PCT Pub. No.: **WO2016/116242**
PCT Pub. Date: **Jul. 28, 2016**

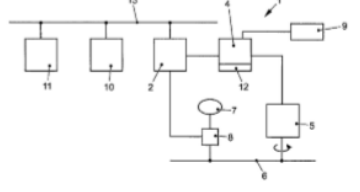
(65) **Prior Publication Data**
US 2018/0001926 A1 Jan. 4, 2018

(30) **Foreign Application Priority Data**
Jan. 22, 2015 (DE) 10 2015 201 032

(51) Int. Cl. (2006.01)
B62D 6/00
B62D 5/04
B62D 15/02

(52) U.S. Cl. (2013.01)
B62D 6/001 (2013.01); **B62D 5/046** (2013.01); **B62D 15/029** (2013.01); **B62D 5/0421** (2013.01)

A steering system for an automated driving process of a motor vehicle having at least one steering controller, a power electronics unit, apparatus for adjusting a steering angle, and an electric motor. The steering system includes a steering controller which generates steering control commands dependent on the data of a surroundings sensor system. The steering control commands are converted into actuation signals for the electric motor by the power electronics unit, and the electric motor then actuates the apparatus for adjusting the steering angle. The steering controller generates a current steering control command and at least one future steering control command dependent on the data of the surroundings sensor system and transmits the steering control commands to the power electronics unit.



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。

「一覧表示」、「詳細表示」
のいずれからでもダウンロードできます。

テキスト (tsv) 形式

要約
(機械翻訳文)

請求項
(機械翻訳文)

代表図のダウンロードも併せて選択可能

EXCEL (xlsx) 形式

※ MTダウンロードは有料オプションユーザー様へのご提供

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。



The screenshot displays the Japio search interface. On the left, a sidebar contains a list of keywords with color-coded boxes next to them. A red box highlights the '自動運転' (Automatic Driving) and '車両' (Vehicle) keywords. A blue callout bubble points to this list, stating: '検索時に指定した用語が自動的にセット (最大20個まで) さらに、この画面上で用語の指定、ハイライトの色変更可能' (Terms specified at search time are automatically set (up to 20 terms). Additionally, on this screen, you can specify terms and change the highlight color).

The main search results area shows a list of documents. A red box highlights the 'ハイライト' (Highlight) checkbox in the search filters, which is currently checked. A blue callout bubble points to this checkbox, stating: '本機能のON/OFF' (ON/OFF of this function).

Below the search results, a diagram illustrates the spectral bar. It shows a rectangular area with a vertical axis labeled 'FH' and a horizontal axis labeled 'FL'. A blue callout bubble points to this diagram, stating: '検索時に指定した用語の色に従ったスペクトルバーを表示' (Display the spectral bar according to the color of the terms specified at search time).

The bottom of the screenshot shows a table with two columns: '英語/中国語/原語' (English/Chinese/Original) and '日本語' (Japanese). The table contains the following entries:

英語/中国語/原語	日本語
[DE] <invention-title>	[DE] 発明の名称
Method for operating a vehicle with an automatic driving mode	自動走行モードで車両を動作させる方法
[de] <invention-title>	
Verfahren zum Betreiben eines Fahrzeugs mit einem automatischen Fahrmodus	

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**。

検索項目	番号
出願番号 (AN)	
文献番号 (PN)	US20140154141 EP2677844A1
優先権主張番号 (PR)	

文献番号 (PN)

US20140154141 EP2677844A1

入力例

番号検索		入力例
日本(JP)	出願番号	JP19740069701 JP2017560870
	公報番号	JPS51100A JP2018000001A
中国(CN)	出願番号	CN20168002795 CN85105596
	公報番号	CN107912085A CN85105596A
韓国(KR)	出願番号	KR1020187003960 KR19820001603
	公報番号	KR20180016652A KR830010429A
アメリカ(US)	出願番号	US15557960 US19750573471
	公報番号	US20180064006A1 US4000519A
	出願番号	EP2017018700 EP19780100044

各国の番号検索の入力例を参照可能です。

番号入力例（日本公開特許公報）

JP2013133267A

国コード

年を入力します。
西暦であれば4桁
和暦であれば S56、H05
のように入力します。

番号を入力します。
番号が小さい場合には、所定の桁数となるように
0を加えてみてください。
例：特開2012-135 ⇒ JP2012000135A

種別は省略することもできます。
なお、省略した場合には前方
一致検索になります。

入力は、
国コード、年、番号、（種別）
の順に入力します。
ハイフンやスラッシュは不要です。
件数制限はありません。

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

翻訳例

【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%)。

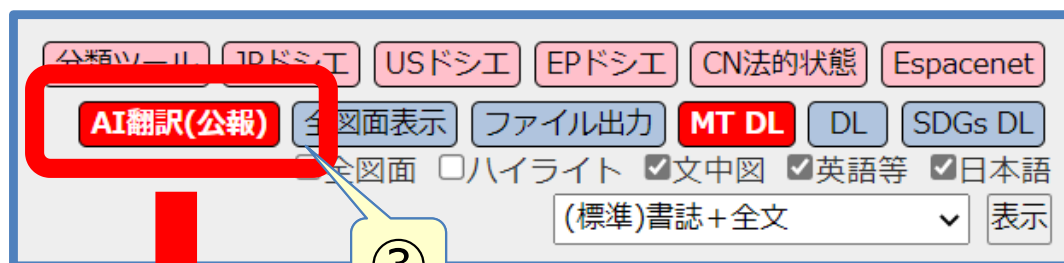
【AI翻訳】 真空下で濃縮して生成物を得、これをカラムクロマトグラフィー(10% MeOH/CHCl₃)で精製した(89%)。

※ AI翻訳は有料オプションユーザー様へのご提供

1.31 公報のAI翻訳

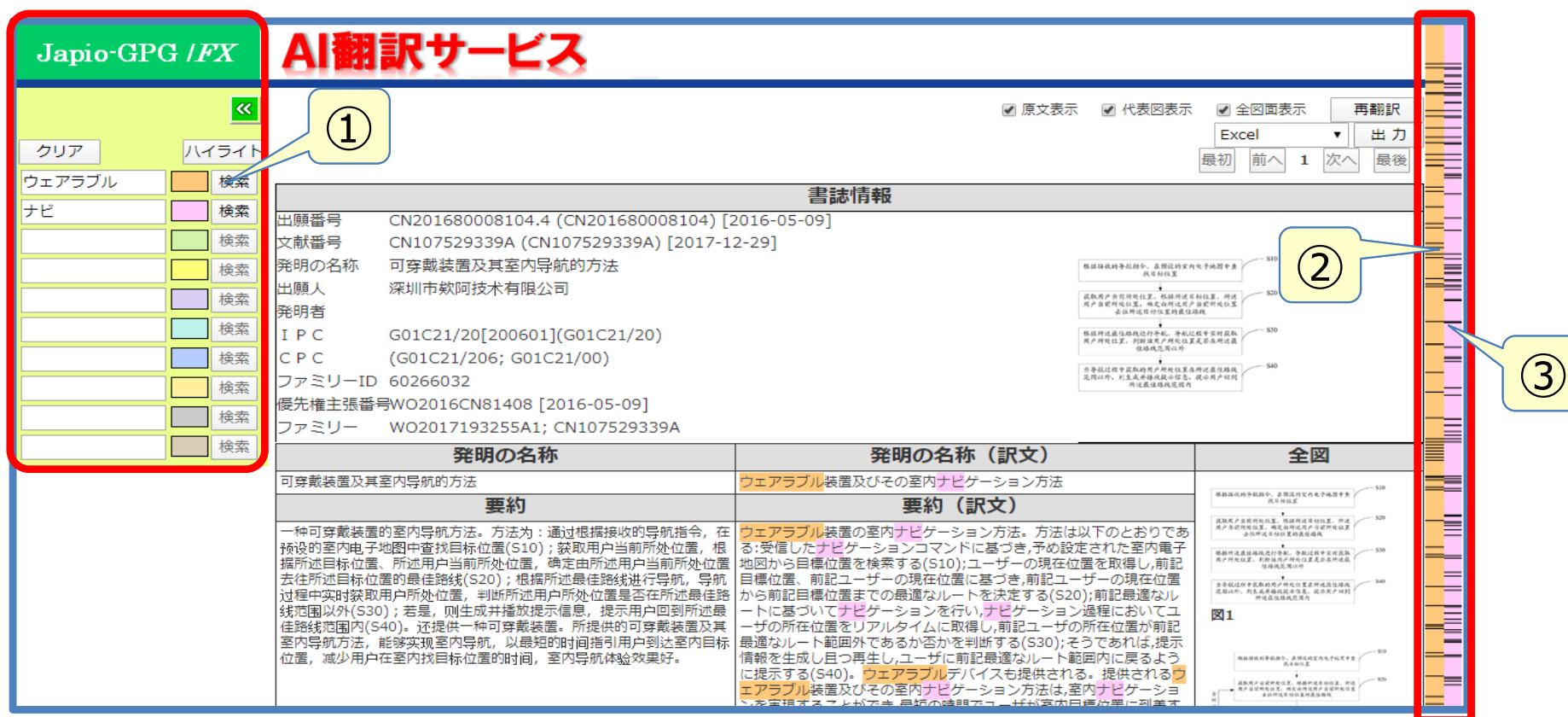


- ① AI翻訳サービスを利用する際は、画面右上の「AI翻訳サービス」をクリックします。
- ② 「公報番号入力」の照会画面が開きますので、公報番号を入力することで利用できます。
- ③ 詳細画面の「AI翻訳(公報)」ボタンでは、表示中の文献に対してAI翻訳が行われます。



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



The screenshot displays the Japio-GPG /FX AI Translation Service interface. On the left, a sidebar contains a list of keywords with corresponding color-coded buttons for highlighting. A red box highlights this sidebar, with a callout ① pointing to the 'ハイライト' (Highlight) button. The main area shows a document titled '書誌情報' (Bibliography Information) with fields for document number, title, author, etc. A red box highlights the right side of the interface, with callouts ② and ③. Callout ② points to the 'スペクトルバー' (Spectral Bar) which shows the position of the highlighted keyword. Callout ③ points to the '表示画面' (Display Screen) which shows the document content with the keyword highlighted.

発明の名称	発明の名称 (訳文)	全文
可穿装置及其室内导航的方法	ウェアラブル装置及びその室内ナビゲーション方法	図1
要約	要約 (訳文)	

一种可穿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，根据所述目标位置、所述用户当前所处位置，确定由所述用户当前所处位置去往所述目标位置的最佳路线(S20)；根据所述最佳路线进行导航，导航过程中实时获取用户所处位置，判断所述用户所处位置是否在所述最佳路线范围以外(S30)；若是，则生成并播放提示信息，提示用户回到所述最佳路线范围内(S40)。还提供一种可穿装置。所提供的可穿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。

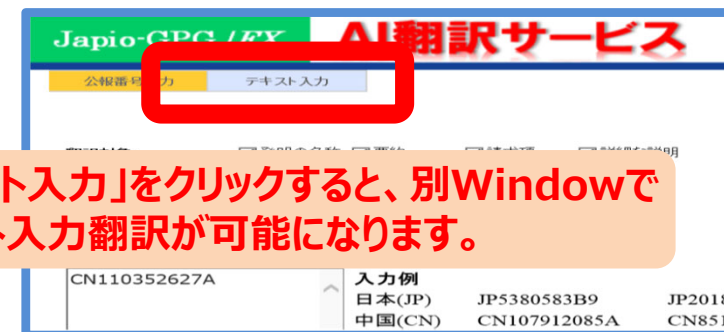
ウェアラブル装置及びその室内ナビゲーション方法。方法は以下のとおりである：受信したナビゲーションコマンドに基づき、予め設定された室内電子地図から目標位置を検索する(S10)；ユーザーの現在位置を取得し、前記目標位置、前記ユーザーの現在位置に基づき、前記ユーザーの現在位置から前記目標位置までの最適なルートを決める(S20)；前記最適なルートに基づいてナビゲーションを行い、ナビゲーション過程においてユーザーの現在位置をリアルタイムに取得し、前記ユーザーの現在位置が前記最適なルート範囲外であるかを判断する(S30)；そうであれば、提示信息を生成し且つ再生し、ユーザーに前記最適なルート範囲内に戻るように提示する(S40)。ウェアラブルデバイスも提供される。提供されるウェアラブル装置及びその室内ナビゲーション方法は、室内ナビゲーションを実現するものであり、最短の時間でユーザーが室内目標位置に到着する。

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。

1.33 テキスト入力翻訳

- ① 多言語翻訳が選択可能
- 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
- ⑤ 原文テキストと翻訳文テキストを改行毎に表示



「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。

③

翻訳方向の選択: ☒ 自動判定 ☐ 英語⇒日本語 ☐ ドイツ語⇒日本語 ☐ 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

☐ 中国語(簡体字)⇒日本語 ☐ 中国語(繁体字)⇒日本語 ☐ 韓国語⇒日本語 ☐ ロシア語⇒日本語

☐ 日本語⇒英語

モードの選択: ☒ 自動判定 ☐ 明細書用 ☐ 請求項用

②

技術領域
本公開涉及一種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。

背景技术
自动驾驶(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。存在不同程度的自动驾驶。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动驾驶。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并自定义以下自主分派。

0级:“仅驾驶员”，驾驶员自己驾驶、转向、给油、刹车等等。

1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)。

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)。

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，要求系统在预告周期内获得主导权。该自主形式在机动车辆上技术上是可行的。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。

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。

④

入力文字数: 571/100,000

⑤

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。

☒ 原文表示 ☐ 再翻訳

Excel 出力

原文	訳文
技術領域 本公開涉及一種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。	技術分野 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、対応するコンピュータプログラムとに関する。
背景技術 自动驾驶(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。存在不同程度的自动驾驶。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动驾驶。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并自定义以下自主分派。	背景技術 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定義している。
0級:“仅驾驶员”，驾驶员自己驾驶、转向、给油、刹车等等。	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)。	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テムを含む自動クルーズコントロール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)。	2級: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、一般的な縦方向ガイド、加速、減速等(衝突回避を含む)を行う。
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，要求系统在预告周期内获得主导权。该自主形式在机动车辆上技术上是可行的。立法者正致力于允许3级车辆。已经创建了法律框架。	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。車両は、後回信号、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。法的枠組みが作成されている。
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。	4級: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。システムが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る。
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。	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て、人が干渉する必要はない。

topへ

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

- **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

－ 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。	3. すべての人に健康と福祉を
本願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。	6. 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[<https://www.wipo.int/sdgs/en/story.html>]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○○○	○○○ CORP	○○○システム、○○○方法、および○○○プログラム	0.91	-	-	-	-	-	-	-
2	JP2021082XXXA	JP2019209XXX	△△△株式会社	△△△ CORPORATION	△△△システム、△△△方法、および△△△プログラム	-	-	0.55	-	-	0.52	-	-
3	JP2021080XXXA	JP2021025XXX	□□□・インコーポレーテッド	□□□ CORP	□□□を治療する方法	-	0.82	-	-	-	-	-	-
4	JP2021080XXXA	JP2019207XXX	有限会社▲▲▲	▲▲▲ LTD	▲▲▲装置	-	-	-	-	-	-	0.91	-
5	JP2021080XXXA	JP2019206XXX	株式会社■ ■ ■	■ ■ ■ CORP	■ ■ ■ 装置	-	-	-	-	-	-	-	-
6	JP2021082XXXA	JP2019208XXX	○○○株式会社	○○○ CORP	○○○モジュール	-	-	-	-	-	-	-	-
7	JP2021082XXXA	JP2019208XXX	△△△株式会社	△△△ CORP	△△△モジュール	0.91	-	-	-	-	-	-	-



**【目標】、【スコア】を
Japio-GPG/FX
の結果表示画面で
表示**

－ 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	株式会社〇〇〇	〇〇〇 CORP	〇〇〇システム、〇〇〇方法、および〇〇〇プログラム	0.99	0.99	0.56
2	JP2021082XXXA	JP2019209XXX	△△△株式会社	△△△ CORPORATION	△△△システム、△△△方法、およびプログラム	0.99	1.00	-
3	JP2021080XXXA	JP2021025XXX	□□□・インコーポレーテッド	□□□ CORP	□□□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		〇〇〇 CORPORATION	〇〇装置及び××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、**文献ごとのSDGsの目標とスコアが表示されます。**
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。

【一覧表示画面】

【詳細表示画面】

The screenshot shows the Japio patent database interface. On the left, there is a sidebar with filters for IPC classes, SDGs (Goals), and SDGs (Scores). The main area displays a list of patents, with one patent selected and its details shown on the right. The selected patent is titled "5. JP2019036862A SERVER APPARATUS, RECORDING METHOD, PROGRAM, AND INFORMATION PROCESSING APPARATUS". The SDGs (Goals) section shows "SDGs : [9] 産業と技術革新の基盤を作ろう (0.84)". The SDGs (Scores) section shows "SDGs (スコア) 0.50-0.59(4), 0.60-0.69(54), 0.70-0.79(4), 0.80-0.89(5)".

SDGs : [9] 産業と技術革新の基盤を作ろう (0.81)

SDGsの目標とスコアが
100件/月までダウンロード
できます。

MT DL DL SDGs DL

☐ 要約非表示 ◎10件◎25件◎50件

発行日+国+公報種別+文献番号 降順 ▾ 並び替え

SDGs DL

今月のダウンロード件数は0件です。
あと100件ダウンロードできます。

ダウンロードを開始しますか?

OK キャンセル

※ 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

〔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。

③詳細表示画面

[illegible]

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。
「**番号検索**」「**クエリー検索**」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

検索

AI翻訳サービス

公報種別選択

☒ 全文検索対象 選択 / 選択解除

項目検索 番号検索 クエリー検索

検索項目

☒ 発明の名称(TI)
☒ 要約(AB)
☐ 請求の範囲(CL)
☐ 発明の詳細な説明(DD)

出願人 (PA)

発明者 (IN)

IPC (IC)

F I (FI)

Fターム (FT)

E C L A (EC)

C P C (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)

キーワードや出願人、分類など、各検索項目を入力して検索を行うことができます。

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、「クエリー検索」タブを選択し、検索式を入力します。

出願番号、公報番号のリストなどからある程度まとまった量の文献を参照する場合には、「番号検索」タブでの入力が便利です。

発行機関個別指定 クリア

☐ PCTミニドク ☐ 全ての公報

入力例

検索 クリア

2.12 検索対象国の選択



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。

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 ログアウト

公報種別選択

☒ 全文検索対象 選択/選択解除

- ▶ ☒ 中国 (CN)
- ▶ ☒ 韓国 (KR)
- ▶ ☒ 日本 (JP)
- ▶ ☒ アメリカ (US)
- ▶ ☒ 欧州特許庁 (EP)
- ▶ ☒ PCT (WO)

- ▶ ☒ ドイツ (DE)
- ▶ ☒ フランス (FR)
- ▶ ☒ イギリス (GB)
- ▶ ☒ 台湾 (TW)
- ▶ ☒ カナダ (CA)

発行機関個別指定 クリア

☐ PCTミニドク ☒ 全ての公報

項目検索 番号検索 クエリー検索

検索項目	
☒ 発明の名称(TI)	
☐ 要約(AB)	
☒ クレーム(CL)	
☒ 詳細な説明(DS)	
出 願 人 (PA)	
発 明 者 (IN)	
I P C (IC)	
F I (FI)	
Fターム (FT)	
E C L A (EC)	
C P C (CP)	
出 願 日(AD)	
公報発行日(PD)	
優先権主張日(PRD)	
出願番号(AN)	
文献番号(PN)	
優先権主張番号(PR)	

[入力例](#)

検 索 クリア

5庁+PCT+ドイツ+フランス+イギリス+台湾+カナダは、チェックボックスにより一括選択が可能

全文検索対象国/地域・機関がデフォルト設定

全ての国/地域・機関の一括選択可能

2.13 項目入力による検索



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	
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)(微小電気機械システム+"micromechanical system")	・ORは"+"、ANDは"_"(半角スペース)も入力可能。 ・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、前方一致での検索となります。 (階層検索しない)
分類	I P C (IC)	G02B26/	
	F I (FI)	G02B26/10,104A	
	Fターム (FT)	2H141MB24 2H141MF02	異表記展開されません。 全半角、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*を付ける）を利用してください。
	E C L A (EC)		
	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 インデックスを使って行うバイグラムにより行います。 1 文字のみを指定し 検索した場合は自動的に任意の 1 文字を補って検索します。
	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)	

2.14 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。
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。

番号検索 入力例

日本(JP)	出願番号	JP19740069701 JP2017560870
	公報番号	JPS51100A JP2018000001A
中国(CN)	出願番号	CN20168002795 CN85105596
	公報番号	CN107912085A CN85105596A
韓国(KR)	出願番号	KR1020187003960 KR19820001603
	公報番号	KR20180016652A KR830010429A
アメリカ(US)	出願番号	US15557960 US19750573471
	公報番号	US20180064006A1 US4000519A
	出願番号	EP2017018700 EP19780100044

各国の番号検索の入力例を参照可能です。

番号入力例（日本公開特許公報）

JP2013133267A

国コード

年を入力します。
西暦であれば4桁
和暦であればS56、H05
のように入力します。

番号を入力します。
番号が小さい場合には、所定の桁数となるように0を加えてみてください。
例：特開2012-135
⇒ JP2012000135A

種別は省略することもできます。
なお、省略した場合には前方一致検索になります。

入力は、
国コード、年、番号、（種別）
の順に入力します。
ハイフンやスラッシュは不要です。
件数制限はありません。



複数の文献番号を検索するには

複数の文献番号を検索するには、半角スペースもしくは改行を入力してください。**注意：表示上見やすくするために、半角スペースを△としております。**
入力例：US20140154141△EP2677844A1△WO2013192492

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

項目検索 番号検索 **クエリー検索**

検索クエリー

公報発行日(PD) ~ 20190331

(IC:G02B26/10+CP:G02B26/101+CP:G02B26/105) AL:スキャン+走査+scan

キーワード、分類等の前には、必ず検索コードを付けてください。

・ORは"+", ANDは" "(半角スペース)を入力してください。
・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。

キーワードとして、日本語、英語の他にも、ドイツ語、フランス語、中国語、韓国語での入力が可能です。

簡易SDI ☒ 指定しない

分類の階層検索、異表記展開は行いませんので、注意してください。
下位分類も含めて検索する場合は、
・前方一致検索（末尾に * をつける）
・範囲検索指定（[TO] で指定）
・該当する下位分類を別個に入力としてください。



キーワード等をまとめて入力するには

キーワード等を多数入力する場合に、それぞれのキーワード等に検索コード（IC:、AL:等）を入力するのは面倒です。GPG/FXでは、丸括弧（ ）を利用した集約入力ができます。

例：AL:スキャン+AL:走査+AL:scan ⇒ AL:(スキャン+走査+scan)

2.16 検索コード (タグ)



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
明細書	発明の名称	TI:	TI:画像形成装置
	要約	AB:	AB:結像レンズ
	クレーム	CL:	CL:パッケージ
	全文	AL:	AL:感光ドラム
書誌	出願人	PA:	PA:日本特許情報機構
	発明者	IN:	IN:特許太郎
分類	FI	FI: “@”は省略 “*”で前方一致 広域ファセットは前後に“*”	FI:G02B26/10,101M FI:B41J3/00M FI:G02B* FI:*ZIT*
	Fターム	FT: “*”で前方一致	FT:2H043CD03 FT:2H141ME*
	CPC	CP: “*”で前方一致	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	—	—
日	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“*”	PRD:[20090101 TO 20131231] PRD:[201301* TO 201306*] PRD:[2013* TO *]
	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“*”	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	H○	H2 NOT H1

2.17 文献の一覧表示

検索画面に戻ります。

「ファミリー単位」「出願単位（公開優先）」「出願単位（登録優先）」で絞り込みます。

同じファミリーの属する文献のうち、代表する文献のみ表示します。

チェックした国にファミリーを有する文献を除外することができます。

国、公報種別、技術用語、出願人等で、文献を簡単に絞り込むことができます。

ファミリー文献を参照することができます。

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 | ログアウト

検索画面に戻ります。

検索 一覧表示 (((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:車両 OR AB:車両 OR CL:車両 OR DS:車両)) AND

663 件中 441 - 450 件目 (1.252 秒)

Page | << 先頭ページへ < 前へ 40 41 42 43 44 45 46 47 48 49 次へ >

MT DL DL SDGs DL

☐ 要約非表示 ☒ 10件 ☐ 25件 ☐ 50件

発行日+国+公報種別+文献番号 降順 ▾ 並べ替え

ファミリー単位表示
公開優先表示
登録優先表示

代表ファミリー表示
日本語代表表示(J)
英語代表表示(E)
非英語代表表示(N)

☐ JP ☐ US ☐ EP
☐ PCT ☐ CN ☐ KR
☐ DE ☐ FR ☐ GB
☐ TW ☐ CA
ファミリー除外

国/地域/機関

- DE (327)
- US (99)
- EP (82)
- JP (74)
- CN (71)
- KR (7)
- FR (4)
- JP (1)

種別

- A (80)

441. DE102015201540A1

[DE] Method for operating a vehicle in an automatic driving mode

【DE】自動走行モードで車両を動作させる方法

出願人: (VOLKSWAGEN AG (VOLKSWAGEN AKTIENGESELLSCHAFT))

発明者: (

出願番号: DE102015201540 (DE201510201540) [2015-01-29]

文献番号: DE102015201540A1 (DE102015201540A1) [2015-09-10]

公報PDF フロントPDF 全図面表示

I P C : B60N3/06[20060101](B60N3/06)

ファミリーID: 53884157

要約 (日): 【DE】 車両は、マニュアル運転モードと自動運転モードで動作させることができ、また少なくとも一つのペダル駆動式装置、手動モードでは、増積表面の平面から、車両の運転者による突出を動作させるための方法は、自動運転モードと手動モードから変化が検出され、少なくともペダル駆動式装置、および/またはそのような方法で支持面が互いに対して移動することを特徴とする、作動させることができる。少なくとも一つの足作動デバイスと支持面は実質的に連続した面を形成又は増積面は支持面の平面を通して実質的に連続平面と足作動デバイスを形成する、覆われている。

パテントファミリー: ファミリー一覧表示

- DE102015201540A1; DE102015201540B4; US2015253804A1 E; US9342092B2

442. US20150253804A1

METHOD FOR OPERATING A VEHICLE WITH AN AUTOMATIC DRIVING MODE

【和抄】自動運転モードを備えた車両を動作させる方法

文献番号をクリックすると、詳細表示画面が表示されます。

「ページ上方」、「前頁」、「次頁」への画面操作ができます。

上
< 前
次 >

2.18 文献の詳細表示(1) ~日本語のみ表示~



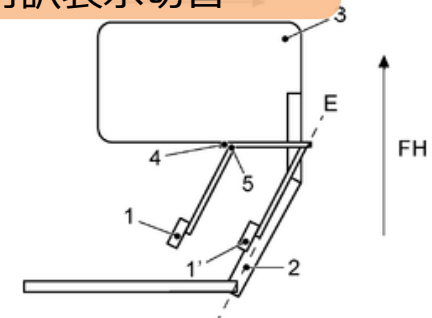
検索 > 一覧表示 (((TI:自動運転 OR AB:自動運転 OR CL: ...)) > 詳細表示

検索画面へ

文献一覧画面へ

|<<先頭へ <前へ 436 437 438 439 440 441 442 443 444 445 次へ> AI翻訳(公報) 全図面表示 ファイル出力 MT DL DL SDGs DL
☐全図面 ☐ハイライト ☒文中図 ☐英語等 ☒日本語
(標準)書誌+全文 表示

外国語と日本語の
対訳表示切替



441. DE102015201540A1

[DE]Method for operating a vehicle with an automatic driving mode

【DEJ】自動走行モードで車両を動作させる方法

出願人: (VOLKSWAGEN AG(VOLKSWAGEN AKTIENGESELLSCHAFT))

発明者

出願番号: DE102015201540(DE201510201540) [2015-01-29]

文献番号: DE102015201540A1 (DE102015201540A1) [2015-01-29]

公報PDF フロントPDF 全図面表示

I P C : B60N3/06[20060101](B60N3/06)

C P C : (G05G1/40; B60K23/02; G05G1/42; G05G1/44)

ファミリーID : 53884157

優先権主張番号 : DE201410204266 [2014-03-07]; DE201510201540 [2015-01-29]

検索式でヒットした
キーワードがハイライト表示

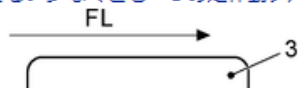
日本語

【DEJ】発明の名称

自動走行モードで車両を動作させる方法

【DEJ】要約

車両は、マニュアル運転モードと自動運転モードで動作させることができ、また少なくとも一つのペダル駆動式装置、手動モードでは、堆積表面の平面から、車両の運転者による突出を動作させるための方法は、自動運転モードと手動モードから変化が検出され、少なくともペダル駆動式装置、および/またはそのような方法で支持面が互いに対して移動することを特徴とする、作動させることができる。少なくとも一つの足作動デバイスと支持面は実質的に連続した面を形成又は堆積面は支持面の平面を通して実質的に連続平面と足作動デバイスを形成する、覆われている。



キーボード操作でも次文献/前文献を表示できます

次へ : Alt + N (Next) 前へ : Alt + B (Back)

「次」ボタンにより
次の文献を表示

AI翻訳
公報

AI翻訳
テキスト

公報
PDF

全図面

↑
上

< 前

次 >

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

663件中441件目

分類ツール JPドシ工 Espacenet

| <<先頭へ <前へ 436 437 438 439 440 441 442 443 444 445 次へ>

AI翻訳(公報) 全図面表示 ファイル出力 MT DL DL SDGs DL

☐全図面 ☐ハイライト ☒文中図 ☒英語等 ☒日本語

(標準)書誌+全文 表示

441. DE102015201540A1

[DE]Method for operating a vehicle with an automatic driving mode

【DE J】自動走行モードで車両を動作させる方法

出願人: (VOLKSWAGEN AG(VOLKSWAGEN AKTIENGESELLSCHAFT))

発明者:

出願番号: DE102015201540(DE201510201540) [2015-01-29]

文献番号: DE102015201540A1 (DE102015201540A1) [2015-09-10]

公報PDF フロントPDF 全図面表示

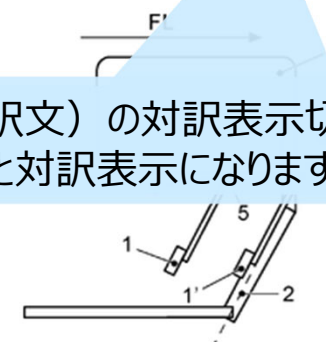
I P C : B60N3/06[20060101](B60N3/06)

C P C : (G05G1/40; B60K23/02; G05G1/42; G05G1/44)

ファミリーID : 53884157

優先権主張番号: DE201410204266 [2014-03-07]; DE201510201540 [2015-01-29]

原語と日本語（機械翻訳文）の対訳表示切替
チェックボックスの☑が入ると対訳表示になります



英語／中国語／原語	日本語
[DE] <invention-title>	【DE J】 発明の名称
Method for operating a vehicle with an automatic driving mode	自動走行モードで車両を動作させる方法
[de] <invention-title>	
Verfahren zum Betreiben eines Fahrzeugs mit einem automatischen Fahrmodus	
[DE] <abstract>	【DE J】 要約
Method for operating a vehicle, which in a manual driving mode and an automatic driving mode can be operated and the at least one pedal-operated device, which in the manual mode, projects from a plane of a depositing surface and by a driver of the vehicle can be	車両は、マニュアル運転モードと自動運転モードで動作させることができ、また少なくとも一つのペダル駆動式装置、手動モードでは、堆積表面の平面から、車両の運転者による突出を動作させるための方法は、自動運転モードと手動モードから変化が検出され、少なくともペダル駆動式



キーボード操作でも次文献/前文献を表示できます

次へ : Alt + N (Next) 前へ : Alt + B (Back)

「次」ボタンにより次の文献を表示できます。

AI翻訳
公報

AI翻訳
テキスト

公報
PDF

全図面

↑
上

< 前

次 >

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

英語：mobile phone、cellular phone、portable telephone 等

49

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。

出願人検索支援システム

検索

PA:ソニー株式会社

実行 クリア

検索式

検索結果:1件

	日本語	中国語	英語
1	ソニー株式会社 (19786)	索尼株式会社 (8093)	*SONY CORP. (191739)
	株式会社ソニー・コンピュータエンタテインメント (2)	索尼公司 (8054)	SONY (55727)
		索尼电子有限公司 (5)	SONY CORPORATION (30)
		索尼化学株式会社 (4)	SONY CORPORATION (8)
		株式会社日本显示 (8054)	SONY (7)
			SONY CORPORATION (5)
			SONY ELECTRONICS (4)
			SONY CO.LTD. (3)

入力した名称を含む出願人の日本語、英語、中国語の異表記が表示されます。
また、検索に使いたい出願人(会社名)にチェックをいれて、「検索式作成」ボタンをクリックすることで、「検索式」に出願人検索用の検索式が作成されます。

発明者検索支援システム(日本語・英語)

検索する用語を入力して、送信ボタンを押して下さい

鈴木一郎

☒ 日本語 ☐ 英語

送信 クリア

検索支援ツール

用語検索支援

出願人検索支援

発明者検索支援

出願人検索(名揺選)

入力した名称を含む発明者の漢字表記と英字表記が表示されます。

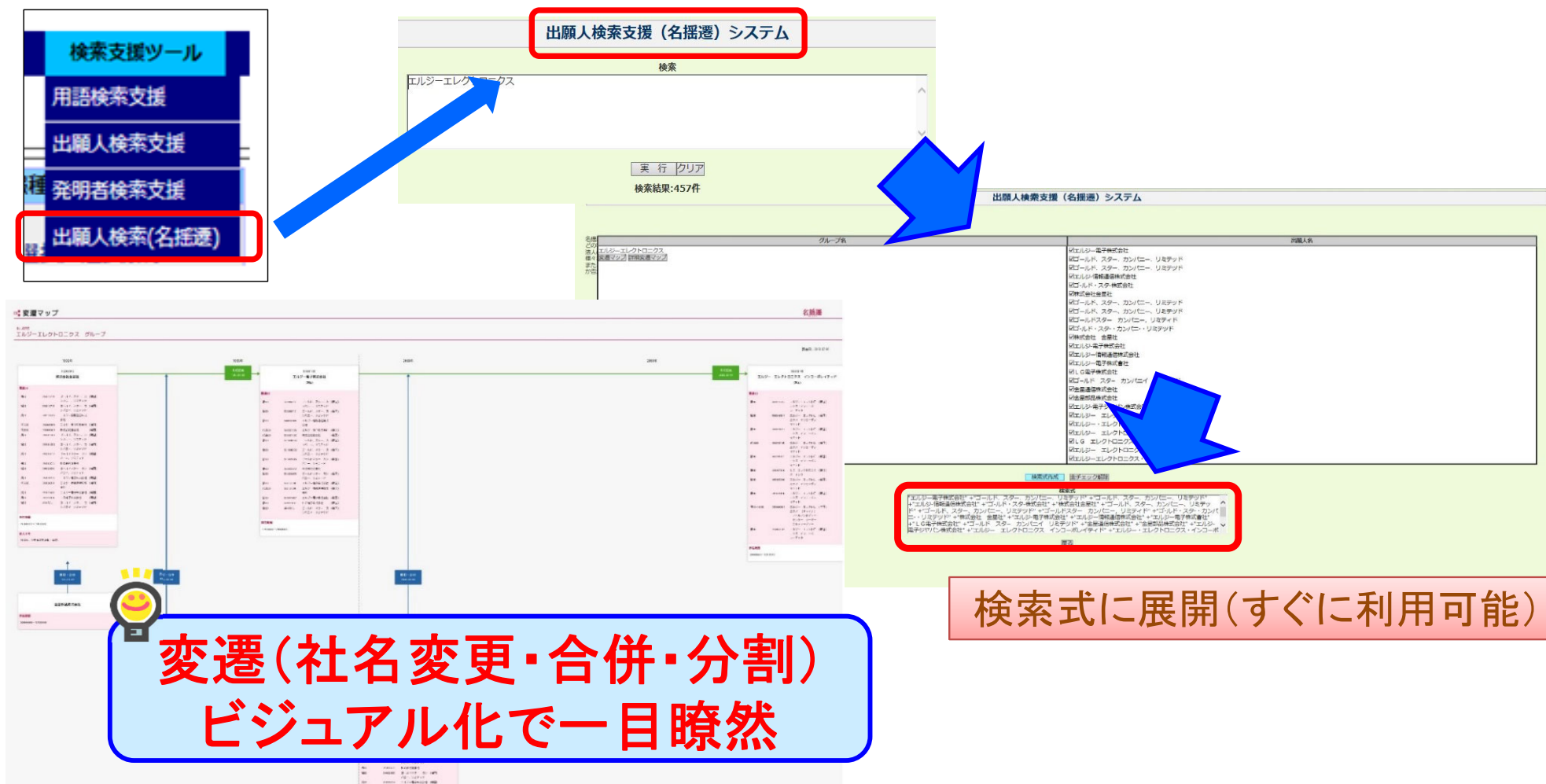
発明者検索支援システム(日本語・英語)

鈴木一郎で255件のデータが存在します

公開番号事例	日本語表記	英語表記
200	鈴木 一郎	SUZUKI ICHIRO
200	鈴木 敬一郎	SUZUKI KEIICHIRO
100	鈴木 謙一郎	SUZUKI KENICHIRO
200	鈴木 慎一郎	SUZUKI SHINICHIRO
11	鈴木 成一郎	SUZUKI SEIICHIRO
20	鈴木 雄一郎	SUZUKI YUICHIRO

2.23 出願人の検索支援（名揺遷）

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。



検索支援ツール

- 用語検索支援
- 出願人検索支援
- 発明者検索支援
- 出願人検索(名揺遷)**

出願人検索支援（名揺遷）システム

検索

実行 クリア

検索結果:457件

出願人検索支援（名揺遷）システム

グループ名

出願人名

変遷

変遷(社名変更・合併・分割) ビジュアル化で一目瞭然

検索式に展開(すぐに利用可能)

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

“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、
以下のように入力してください。
請求項→“CL_F:”
要約→“AB_F:”
発明の詳細な説明→“DS_F:”

近傍検索入力方法

AL_F:“コーヒー 抽出”~3



語順を指定した
近傍検索はできません。

“ ~ ”（チルダ）の後に、
キーワード間に含まれてよい語句の
数を入力します。

キーワード間は
半角スペースを入力します。



近傍検索入力支援機能を設けています

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。

近傍検索が簡便に使用できるよう、近傍検索入力支援機能を設けております（次頁）。

2.25 近傍検索（入力支援）



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

検索

AI翻訳サービス ログアウト

公報種別選択

項目検索 番号検索 クエリー検索

全文検索対象 選択/選択解除

検索クエリー

公報発行日(PD) 20190331

近傍検索入力支援

近傍検索入力支援

各項目を入力後、「実行」ボタンをクリックするとクエリー検索式が作成されます。
作成された検索式をGPG/FXの検索クエリーにコピーして検索してください。

検索項目	
近傍検索	
キーワード1	固定+保持+取付
キーワード2	ワイヤ+線材
キーワード3	
数字	5

キーワード1～3に、キーワードを入力してください。複数ある場合は+で区切ってください。
例：キーワード1 固定+保持+取付
キーワード2 ワイヤ+線材
※語順指定の近傍検索には対応していません。

GPG/FXクエリー検索式の作成

GPG/FXクエリー検索式

((AL_F:"固定 ワイヤ"~5 OR AL_F:"固定 線材"~5 OR AL_F:"保持 ワイヤ"~5 OR AL_F:"保持 線材"~5 OR AL_F:"取付 ワイヤ"~5 OR AL_F:"取付 線材"~5))

※一部対応していない形式もありますので、変換後のクエリーが正しいか確認してください。

検索画面のクエリー検索タブにコピー

近傍検索が簡便におこなえます！

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。



ノイズは少ない

キーワードに一致するものを検索するので、ノイズが少なくなる特徴があります。
例えば、「スキー」で検索しても、「ウイスキー」はヒットしません。

※ここでいうキーワード単位とは、形態素単位のこと、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、<https://www.atilika.com/ja/kuromoji/> を参考にしてください。

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。

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 ログアウト

検索

公報種別選択

☒ 全文検索対象 選択/選択解除

- ☒ 中国 (CN)
- ☒ 韓国 (KR)
- ☒ 日本 (JP)
- ☒ アメリカ (US)
- ☒ 欧州特許庁 (EP)
- ☒ PCT (WO)
- ☒ ドイツ (DE)
- ☒ フランス (FR)
- ☒ イギリス (GB)
- ☒ 台湾 (TW)
- ☒ カナダ (CA)

項目検索 番号検索 **クエリー検索**

公報発行日(PD) 2015

(H2+H1) and H3

検索履歴の演算は、
「クエリー検索」から行います。
(足し算)「+」が「or」
(掛け算)「(スペース)」が「and」
(引き算)「-」が「not」
※すべて半角

ファイル出力

検索履歴の**ファイル出力**により、
検索結果の**協議等に利用**できます！

検索履歴のファイル出力により、検索結果の協議等に利用できます！

発行機関個別指定 クリア

検索 クリア

履歴番号	検索式	検索日時	検索時ヒット数
H8	((((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:車両 OR AB:車両 OR CL:車両 OR DS:車両)) AND (PA:VOLKSWAGEN*) AND (PD:[* TO 20190331])) AND (CC:CN OR	2021-10-07 15:13	663



検索履歴はログオフ後も利用が可能

※中断を挟んで自動ログオフしても、
保存された検索履歴から検索を継続
可能

2.28 検索式の登録と検索式間演算



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。

Japio世界特許情報全文検索サービス

お知らせ 検索支援ツール 経過情報 しおり **登録検索式** 履歴

(((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:車両 OR AB:車両 OR CL:車両 OR DS:車両)) AND

検索 検索式登録

検索式

gpgfx.japio.or.jp の内容
登録しました。

OK

ファイル形式で、検索式を入力
あるいは出力することもできます！

登録された検索式をこの枠内で
修正することもできます。

登録番号を使って演算することも
できます。

検索式一覧表示

再読み込み 検索式全削除

登録件数:2件

登録番号	検索式		コメント	保存日時	
Q1	(((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:車両 OR AB:車両 OR CL:車両 OR DS:車両)) AND (PA:VOLKSWAGEN*) AND (PD:[* TO 20190331])) AND (CC:CN OR CC:EP OR CC:JP OR 自動運転) AND (TI:車両 OR AB:車両 OR CL:車両 OR DS:車両)) AND (PA:VOLKSWAGEN*) AND (PD:[* TO 20190331])) AND (CC:CN OR CC:EP OR CC:JP OR CC:KR OR CC:US OR CC:WO OR CC:DE OR CC:FR OR	検索 SDI更新1回分 SDI更新2回分		2021-10-08 11:46	登録 削除
Q2	Q2 AND (PD:[* TO 20190331])	検索 SDI更新1回分 SDI更新2回分		2021-10-08 11:48	登録 削除
		検索 SDI更新1回分 SDI更新2回分			追加

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

登録件数:6件

登録番号	検索式	検索
Q1	CC:TW OR CC:CA)) AND (CC:CN OR CC:EP OR CC:JP 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)	検索 SDI更新1週分 SDI更新2週分
Q2	CC:TW OR (CC:WO OR CC:CA)	
Q3		

更新1回分（直近の更新分）
または更新2回分（直近とその前の更新分）を対象に検索

一覧表示画面（更新1週間分）

検索式: (((TI:自動車 OR AB:自動車 OR CL:自動車 OR DS:自動車) AND (TI:自動車 OR AB:自動車 OR CL:自動車 OR DS:自動車)) AND (TI:車両 OR AB:車両 OR CL:車両 OR DS:車両)) AND

検索結果: 15件中 1 - 10 件目 (2,267件)

Page 1 2 3 次へ>

MT DL DL SDGs DL

要約非表示 @10件 @25件 @50件
発行日 + 国 + 公報種別 + 文献番号 降順 ▾ 並び替え

ファミリー単位表示
公開優先表示
登録優先表示

代表ファミリー表示
日本語代表表示(J)
英語代表表示(E)
非英語代表表示(N)

1. EP3670214B1
MOTOR VEHICLE, DRIVER ASSISTANCE DEVICE AND METHOD FOR OPERATING A MOTOR VEHICLE WITH A TRAILER DEVICE
[E J] トレーラ装置備自動車を操作するための自動車、運転者支援装置および方法
出願人: (VOLKSWAGEN AG) Volkswagen AG
発明者:
出願番号: EP19212520.1 (EP20190212520) [2019-11-29]
文献番号: EP3670214B1 (EP3670214B1) [2021-09-29]
公開PDF フロントPDF 全図面表示

クエリ検索式画面

項目検索 番号検索 クエリ検索

検索クエリ

公報発行日(PD) ~ 近傍検索入力支援

((((TI:自動車 OR AB:自動車 OR CL:自動車 OR DS:自動車) 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:CN OR CC:EP OR CC:JP 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)) AND (CC:CN OR CC:EP OR CC:JP 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)

簡易SDI ☒ 指定しない ☐ SDI更新1週分 ☐ SDI更新2週分

検索 クリア

一覧表示画面（更新2週間分）

検索式: (((TI:自動車 OR AB:自動車 OR CL:自動車 OR DS:自動車) AND (TI:自動車 OR AB:自動車 OR CL:自動車 OR DS:自動車)) AND (TI:車両 OR AB:車両 OR CL:車両 OR DS:車両)) AND

検索結果: 27件中 1 - 10 件目 (2,072件)

Page 1 2 3 次へ>

MT DL DL SDGs DL

要約非表示 @10件 @25件 @50件
発行日 + 国 + 公報種別 + 文献番号 降順 ▾ 並び替え

ファミリー単位表示
公開優先表示
登録優先表示

代表ファミリー表示
日本語代表表示(J)
英語代表表示(E)
非英語代表表示(N)

1. EP3670214B1
MOTOR VEHICLE, DRIVER ASSISTANCE DEVICE AND METHOD FOR OPERATING A MOTOR VEHICLE WITH A TRAILER DEVICE
[E J] トレーラ装置備自動車を操作するための自動車、運転者支援装置および方法
出願人: (VOLKSWAGEN AG) Volkswagen AG
発明者:
出願番号: EP19212520.1 (EP20190212520) [2019-11-29]
文献番号: EP3670214B1 (EP3670214B1) [2021-09-29]
公開PDF フロントPDF 全図面表示

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

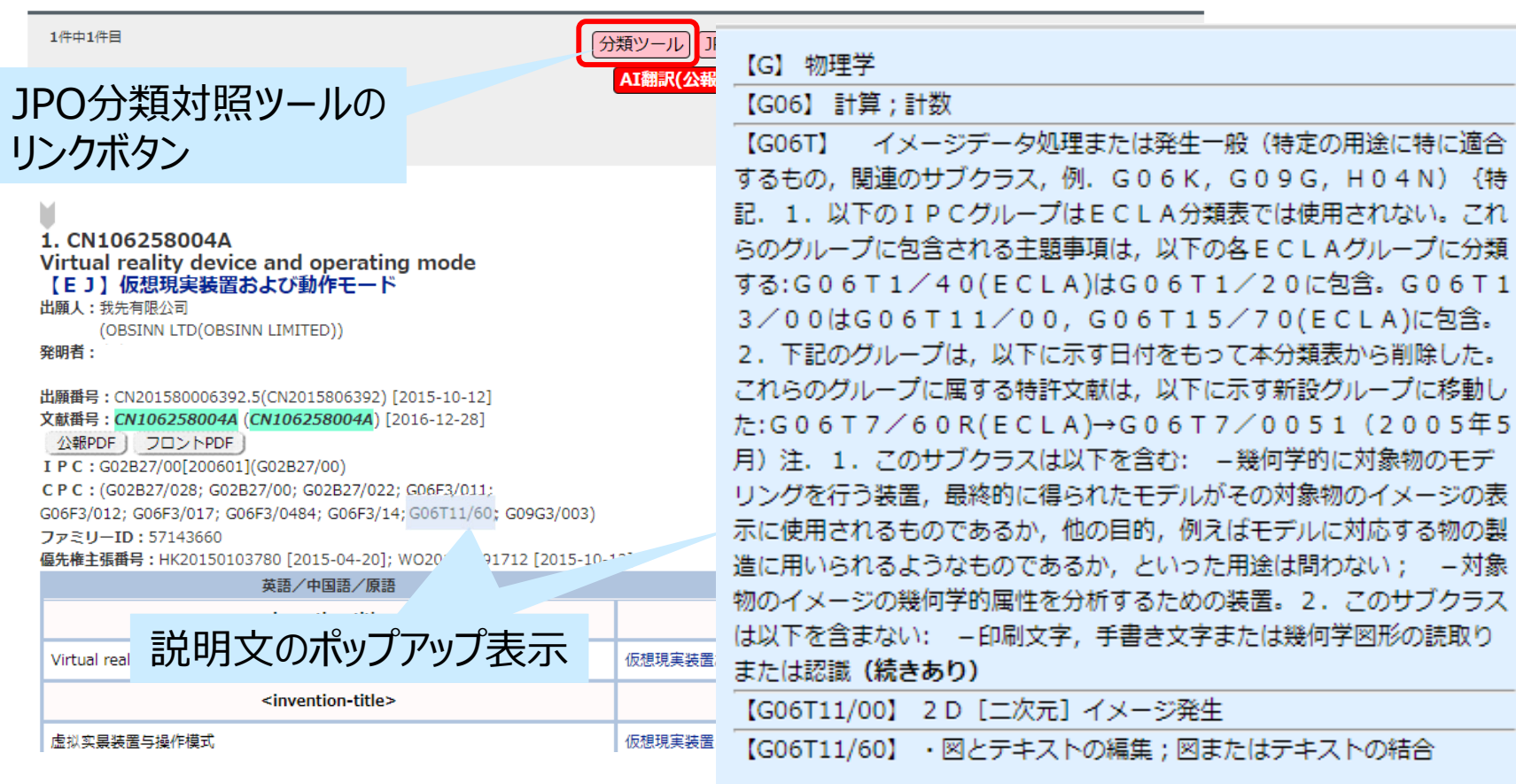
2.3 お役立ち情報

■ 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。



The screenshot displays the JPO classification tool interface. On the left, a document detail for CN106258004A is shown, including its title 'Virtual reality device and operating mode', inventor '我先有限公司 (OBSINN LTD(OBSINN LIMITED))', and various classification codes (IPC, CPC, FIC, FI, etc.). A red box highlights the '分類ツール' (Classification Tool) button in the top right corner. A blue callout points to the 'JPO分類対照ツールのリンクボタン' (Link button for JPO classification tool). On the right, a classification popup is shown for the G06T11/00 class, titled '【G】 物理学' (Physics). It lists sub-classes and provides detailed descriptions for each, including a note about the removal of certain sub-classes. A blue callout points to the '説明文のポップアップ表示' (Popup display of description text).

1件中1件目

分類ツール

AI翻訳(公報)

JPO分類対照ツールのリンクボタン

1. CN106258004A
Virtual reality device and operating mode
【E J】仮想現実装置および動作モード
出願人：我先有限公司
(OBSINN LTD(OBSINN LIMITED))
発明者：
出願番号：CN201580006392.5(CN2015806392) [2015-10-12]
文献番号：CN106258004A (CN106258004A) [2016-12-28]
公報PDF フロントPDF
IPC：G02B27/00[200601](G02B27/00)
CPC：(G02B27/028; G02B27/00; G02B27/022; G06F3/011;
G06F3/012; G06F3/017; G06F3/0484; G06F3/14; G06T11/60; G09G3/003)
ファミリーID：57143660
優先権主張番号：HK20150103780 [2015-04-20]; WO2015191712 [2015-10-15]
英語／中国語／原語

説明文のポップアップ表示

Virtual real 仮想現実装置

<invention-title>

仮想現実装置と操作モード

仮想現実装置

【G】 物理学

【G06】 計算；計数

【G06T】 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もの、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：G 0 6 T 1 / 4 0 (ECLA)はG 0 6 T 1 / 2 0 に包含。G 0 6 T 1 3 / 0 0 はG 0 6 T 1 1 / 0 0, G 0 6 T 1 5 / 7 0 (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：G 0 6 T 7 / 6 0 R (ECLA)→G 0 6 T 7 / 0 0 5 1 (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）

【G06T11/00】 2D〔二次元〕イメージ発生

【G06T11/60】 ・図とテキストの編集；図またはテキストの結合

2.32 ドシエ（包袋情報） ～EPO Global Dossier～



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

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

663件中1件目

1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 次へ>

分類ツール JPドシエ USドシエ **EPドシエ**

AI翻訳(公報) 全図面表示 ファイル出力

□全図面 □ハイ

1. CN109522804A
一种道路边沿识别方法及系统
【C.1】道路エッジ識別方法及びシステム

2. ワンクリックで該当案件のドシエが表示！

EPO Global Dossier: CN201811214346 Dossier alert:

Dossier provided courtesy of CNIPA

Date	Description
11.08.2020	Notification to Grant Patent Right for Invention (TRANSLATED)
11.08.2020	Notification to Grant Patent Right for Invention (ORIGINAL)
09.05.2020	Claims (ORIGINAL)
05.05.2020	First Office Action (TRANSLATED)
05.05.2020	First Office Action (ORIGINAL)
04.04.2020	First search (ORIGINAL)

3. オフィスアクションが閲覧できます

Application No. or Publication No.:	201811214346.6	Issue No.:	
Applicant or Patentee:	One steam-Mass Automotive Co. Ltd.		
Title of Invention:	ROAD Edge RECOGNITION METHOD AND SYSTEM		
First Office Action			
1. ☑ Upon the request of substantive examination of the applicant, in accordance with Article 35.1 of the Patent Law, the State Intellectual Property Office performs 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

1. 文献の詳細表示から「Espacenet」をクリック

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

663件中1件目

分類ツール JPドシエ USドシエ EPドシエ CN法的状態 **Espacenet**

1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 次へ>

AI翻訳(公報) 全図面表示 ファイル出力 MT DL DL SDs DL

☐ 全図面 ☐ ハイライト ☒ 文中図 ☒ 英語等 ☒ 日本語

(標準)書誌+全文 表示

1. CN109522804A
一种道路边沿识别方法及系统
【C J】道路エッジ識別方法及びシステム
上海上... 海 上海汽车有限公司

2. 該当箇所をクリック

「Cited documents」(引用文献)
「Citing documents」(被引用文献)

Europäisches Patentamt
European Patent Office
Office européen des brevets

Espacenet
Patent search

« Espacenetについて その他のEPOのオンラインサービス »

検索 Result list ★ マイパテントリスト (0) クエリの履歴

CN109522804 (A)

書誌事項

詳細
請求項
モザイク
原文献

Cited documents
Citing documents

書誌事項: CN109522804

★ マイ パテント リスト へ

road edge identification metho

Page bookmark CN109522804 (A) -

発明者:

3. 引用文献又は被引用文献一覧が表示されます

LIST OF ALL CITATIONS: CN109522804 (A) — 2019-03-26

☐ すべて選択します (0/6) コンパクト Export (CSV | XLS) Download Covers CCD

6 documents cited in relation to CN109522804 (A)

Sort by Priority Date Sort order Descending Sort

PATENTS CITED IN THE SEARCH REPORT

☐ 1. Automatic classifying and identifying method for road line point cloud based on three-dimensional laser reflect

★ 発明者: 出願人: WUHAN HAIDA SHUYUN TECHNOLOGY CO LTD CPC: G01C11/18 G06V10/46 IPC: G01C11/00 G06K9/46 公報情報: CN103499343 (A) 2014-01-08 CN103499343 (B) 2015-06-24



コピー＆ペーストで便利

文献番号をコピーし、そのままのGPG/FXに貼り付けると、主要国の文献を**日本語(機械翻訳文)**で読むことができ、**便利**です。

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

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

検索お役立ち

データ蓄積期間
マニュアル
特許検索ポータル
よくある質問
データの拡充履歴
機能改善履歴

Japio-GPG/FX 検索お役立ち

「検索お役立ち」では、Japio-GPG/FXの機能の上手な使いこなし方や検索のコツなどについて、具体例で解説しています。Japio-GPG/FXのシステム自体の解説など、下記に記載のない事項は、[Japio-GPG/FX マニュアル](#)、[よくある質問](#)、[データ蓄積期間とご利用上の注意](#)点をご参照ください。

最近掲載したお役立ち情報

- 【New】[Japio-GPG/FX AI翻訳サービスについて](#)
★(2020/3/27)新たなオプションサービスである「AI翻訳サービス」の概要をご紹介します。
Japio-GPG/FXの公報データと、入力されたフリーテキストについて、特許公報に特化した高精度AI翻訳機能を利用できます。
操作方法の詳細は[Japio-GPG/FX マニュアル](#)をご参照ください。
- 【New】[「AI翻訳」の翻訳文の特徴と翻訳例](#)
★(2020/3/27)「AI翻訳」の翻訳文の特徴と翻訳例です。多言語に対応しています。
外国語から日本語へ：米国公報、中国公報、台湾公報、ドイツ公報などに加え、フリーテキスト翻訳が可能
日本語から英語へ：日本公報などに加え、フリーテキスト翻訳が可能

検索お役立ちメニュー

検索簡易マニュアル 審査情報(ドシエ情報)・引用文献の調査
分類情報の調査 機械翻訳文について

検索簡易マニュアル ([検索簡易マニュアル一括ダウンロード](#))

- 【[12/21](#)】[近傍検索について](#)
Japio-GPG/FXでの近傍検索の使い方についてのマニュアルです。日本語又は英語で近傍検索が可能です。
- 【[12/21](#)】[日本語と英語による漏れの少ない世界特許文献検索](#)
Japio-GPG/FXの機能を活かして日本語と英語を用いた漏れの少ない世界特許文献検索を行う方法についてのマニュアルです。

AI翻訳サービス(有償オプション)を正式リリース

Japio-GPG/FXの公報データ、及び、入力されたフリーテキストについて、特許公報に特化した高精度なAI翻訳機能を活用して、高品質な機械翻訳を提供するサービスです。

GPG/FX 検索お役立ち
日本語と英語による漏れの少ない世界特許文献検索 1/11

GPG/FX 検索お役立ち
ファミリー除外機能の使い方 1/11

GPG/FX 検索お役立ち
ファミリー除外機能の使い方

2015年10月作成
2018年10月改訂
2019年6月再改訂

本マニュアルは、Japio 世界特許情報全文検索サービス (GPG/FX) でのファミリー除外機能の使い方についてのマニュアルとなります。その他の検索方法など GPG/FX の詳細な使用方法については GPG/FX からダウンロードできる「Japio 世界特許情報全文検索サービスマニュアル」をご覧ください。

1 ファミリー除外機能について

GPG/FX では、指定した国にパテントファミリーを有する文献を検索結果から除外することができます。

例：日本にパテントファミリーのある文献を除外する

この場合、a のように日本にファミリーのある文献は本機能により検索結果から除外することができます。一方、b のように日本にファミリーのない文献は検索結果から除外されません。なお、c のように日本だけに登録されている文献についても、日本にファミリーがあるものとして検索結果から除外されます。

※ 日本にファミリー有り

利用料金

利用料金は、**1IDあたりの月額料金（税込）**になります。
(契約期間は年間契約になります)

【基本料金】

- ・一般 : 33,000円/月
- ・調査事業者 : 99,000円/月
- ・アカデミー : 16,500円/月

【オプションサービス】

- ・AI翻訳サービス : Japio-GPG/FX基本料金の20%
- ・MTダウンロードサービス
 - MTダウンロード1 (~1万件/月) : Japio-GPG/FX基本料金の10%
 - MTダウンロード2 (~5万件/月) : Japio-GPG/FX基本料金の20%

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 service@japio.or.jp
株式会社発明通信社 03-5281-5511 info@hypatweb.jp



Japio 世界特許情報全文検索サービス (Japio-GPG/FX)