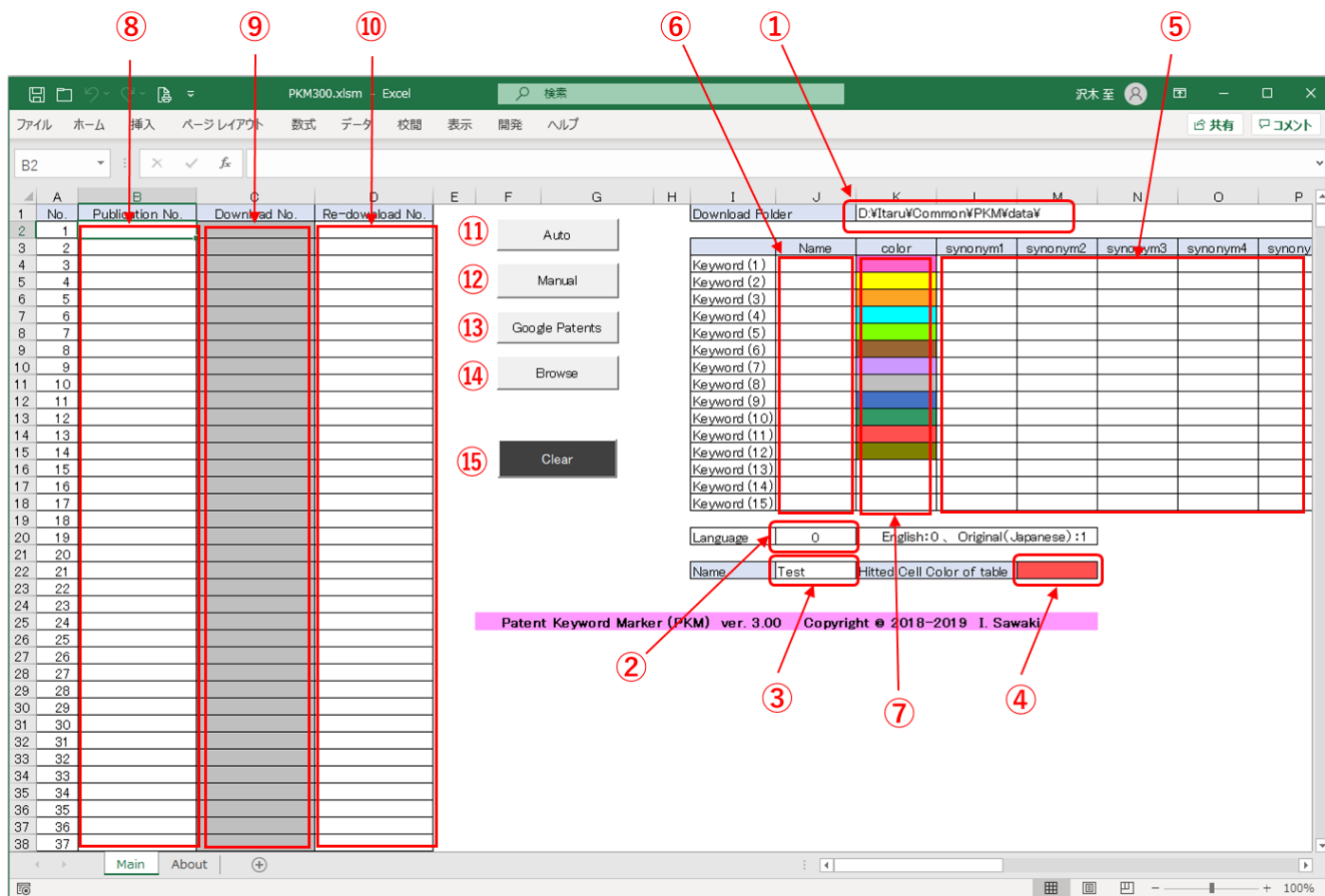


## 【 Patent Keyword Marker (PKM)の操作画面 (Ver. 3.00)】



- ① 公報やそれを解析したファイルを書き込むフォルダ名（絶対パス）の記入欄
- ② 解析対象言語を選択する欄（英語は0、原語（日本語）は1）
- ③ 一連のファイル群に対して付けた名前（インデックスファイルを区別するための名称）の入力欄
- ④ 公報画面の一覧表において、ヒットしたセルを目立たせるために着色する際の色指定
- ⑤ マークしたいキーワードの入力欄
  - ・最大15のキーワード、各キーワードそれぞれ最大30種類の同義語、左詰めで記入
  - ・キーワードは完全（部分）一致でマークされるので、大文字小文字の区別や、全角半角の区別に注意
  - ・除外したいキーワードは、先頭に“-”（マイナス記号）を付加（スペース不要）すれば、マークされない
- ⑥ 公報画面の一覧表に表示するキーワード名の入力欄
- ⑦ 各キーワード群に着色したい色を指定する欄
- ⑧ 公報番号入力欄（公報番号の入力フォーマットは後述）
- ⑨ B列に入力された公報番号を Google Patents 形式に変換した公報番号の表示欄（この欄は入力不可）
- ⑩ B列に入力した公報が見つからなかったりしたときに、より適切な公報番号を再入力する欄
  - ・この列には Google Patents が認識できる形式で公報番号を入力する
- ⑪ クリックすると、B列に入力された公報を順次 Google Patents からダウンロードし、解析を実施
- ⑫ クリックすると、D列に入力された公報を Google Patents からダウンロードし、解析を実施
- ⑬ クリックすると、ブラウザが起動し、Google Patents のサイトが開く
- ⑭ クリックすると、インデックスファイルが開くので、リンクをクリックして公報を閲覧可能
- ⑮ クリックすると、①で指定したフォルダ内の公報とそれを解析したファイルを削除、B～D列もクリア

【 Patent Keyword Marker (PKM) による解析ファイル画面の例 （日本語版と英語版）】

No. 12: JP2017146775A [Google Patents](#) [Download PDF](#) Analyzed by PKM © 2018 I.Sawaki

[Next \( 13 : JP2017146742A\)](#)

**電気掃除機**

	掃除機	ロボット	制御	センサ	ごみ
Abstract	1	6	1	3	0
Claim	13	39	12	16	0
Description	24	184	94	60	18

**Inventor**  
 裕樹 丸谷, Hiroki Marutani, 裕樹 丸谷, 井澤 浩一, Koichi Izawa, 浩一 井澤, 古田 和浩, Kazuhiro Furuta, 和浩 古田, 浩太 渡邊, Kota Watanabe, 浩太 渡邊

**Original Assignee**  
 東芝ライフスタイル株式会社, Toshiba Lifestyle Products & Services Corp

**Abstract**

【課題】予め設定する移動経路に沿ってより正確に移動し、移動先へ到達することのできる電気掃除機を提案する。  
 【解決手段】電気掃除装置1は、前進、および後退を含む動作類型を組み合わせて移動を行う自律型掃除ユニット21と、動作類型をそれぞれ個別に入力できる入力部37と、入力部37に入力される動作類型の組み合わせを順次に記憶する動作順序記憶部と、自律型掃除ユニット21の動作状態の変化、および自律型掃除ユニット21がおかれる環境の少なくともいずれかを検知する検知器39と、入力部37に入力される動作類型の組み合わせに対応させて検知器39の検知結果を記憶する動作状況記憶部46と、かつ動作状況記憶部46が記憶する検知結果と自律移動時における検知器39の検知結果とを比較し、自律移動時における動作類型の組み合わせを補正する自律制御部35と、を備えている。  
 【選択図】 図2

**Claims (13)**

1. 前進、および後退を含む動作類型を組み合わせて移動を行う本体部と、前記動作類型をそれぞれ個別に入力できる入力部と、前記入力部に入力される前記動作類型の組み合わせを順次に記憶する動作順序記憶部と、前記本体部の動作状態の変化、および前記本体部がおかれる環境の少なくともいずれかを検知する検知器と、前記入力部に入力される前記動作類型の組み合わせに対応させて前記検知器の検知結果を記憶する動作状況記憶部と、前記動作順序記憶部が記憶する前記動作類型の順序に沿って前記本体部を自律移動させ、かつ前記動作状況記憶部が記憶する検知結果と前記自律移動時における前記検知器の検知結果とを比較し、前記自律移動時における前記動作類型の組み合わせを補正する自律制御部と、を備える電気掃除機。
2. 前記検知器はイメージセンサを含み、前記自律制御部は、前記動作状況記憶部が記憶する画像情報と前記自律移動時における前記本体部の周囲の画像情報とを比較し、前記自律移動時における前記動作類型の組み合わせを補正する請求項1に記載の電気掃除機。
3. 前記検知器は任意の箇所に設置可能なマーキング装置との相対的な位置関係を検知する位置センサを含み、前記自律制御部は、前記動作状況記憶部が記憶する前記マーキング装置との相対的な位置関係と前記自律移動時における前記マーキング装置との相対的な位置関係を比較し、前記自律移動時における前記動作類型の組み合わせを補正する請求項1に記載の電気掃除機。

次の公報へのリンク

各キーワードが、公報の Abstract, Claim, Description それぞれに何回出現しているかを示す一覧表

No. 4: US20070209143A1 [Google Patents](#) [Download PDF](#) Analyzed by PKM © 2018 I.Sawaki

[Next \( 5 : US7474941\)](#)

**Robot vacuum cleaner having microbe sensing function**

	Cleaner	Robot	control	Sensor	Dust
Abstract	5	3	0	2	1
Claim	9	7	0	5	2
Description	29	22	13	26	9

**inventor**  
 Soo-hyung Choi, Jung-Im Han, Soo-suk Lee

**Original Assignee**  
 Samsung Electronics Co Ltd

**Abstract**

A robot vacuum cleaner having a microbe sensing function is provided. The robot vacuum cleaner includes: a cleaner body which automatically travels in an area to be cleaned; a suction unit which sucks dust in the area to be cleaned into a specific space included in the cleaner body; a microbe contamination sensor which detects a microbe contamination in the area to be cleaned; and a sterilizing unit which sterilizes a corresponding portion according to a microbe contamination measuring signal generated from the microbe contamination sensor. Accordingly, a robot vacuum cleaner directly measures a level of microbe contamination to perform a sterilizing operation according to the result obtained from measurement. As a result, the sterilizing operation is performed sufficiently in a severely contaminated area, the sterilizing operation is performed in a general manner in other areas, and thus a cleaning operation can be rapidly carried out. Therefore, efficiencies in the cleaning and sterilizing operations are improved.

**Claims (7)**

1. A robot cleaner comprising: a cleaner body which automatically travels in an area to be cleaned; a suction unit which sucks dust in the area to be cleaned into a specific space included in the cleaner body; a microbe contamination sensor which detects a microbe contamination in the area to be cleaned; and a sterilizing unit which sterilizes a corresponding portion according to a microbe contamination measuring signal generated from the microbe contamination sensor.
2. The robot vacuum cleaner of claim 1, wherein the microbe contamination sensor comprises a gas sensor which senses a particular smell component produced by a microbe to be detected.
3. The robot cleaner of claim 2, wherein the particular smell component is 1, acetone, 2, and 3.

Google Patents から PDF 公報ダウンロード

Google Patents のサイトでこの公報を表示

## 【 Patent Keyword Marker (PKM) の操作方法 】

- (1) PKM を起動したら、マクロを有効にする  
(セキュリティの警告に対し「コンテンツの有効化」をクリックする)
- (2) 図の① (セル K1) に、ダウンロードした公報や、解析したファイルを保存するフォルダ名を記入する  
(絶対パスで指定する、フォルダが存在しないとエラーとなる)
- (3) 図の② (セル J20) に、解析対象の言語を 0 (英語) か 1 (原語・日本語) で記入する  
(Google Patents からダウンロードする公報の言語でもあり、解析対象キーワードの言語でもある)
- (4) 図の③ (セル J22) に、インデックスファイルを区別するための”名称”を入力  
(①で指定したフォルダ内に、「index\_”名称”.html」というファイルができる)
- (5) 図の④ (セル M22) に、公報画面のキーワード出現一覧表で、ヒットした部分を目立たせるための色を指定
- (6) 図の⑤ (セル L4:A018) に、特許文献中に色分け表示したいキーワードを入力する
  - ・最大 15 種類のキーワード、各キーワードに対してそれぞれ最大 30 種類の同義語を入力可能、
  - ・左詰め+上詰めで入力、解析は指定したキーワードが含まれているかどうかの部分一致で行われる
  - ・一致不一致の判定はあいまい検索ではなく、完全一致で行われるので、大文字/小文字、全角/半角に注意
  - ・除外したいキーワードは、先頭に”-” (マイナス記号) を付加 (スペース不要) すればマークされない
- (7) 図の⑥ (セル J4:J18) に、公報画面のキーワード出現一覧表に表示したいキーワード名を記入する
- (8) 図の⑦ (セル K4:K18) に、マークする各キーワード群に付けたい色を指定  
(エクセルの機能を使用して、セルの背景色を指定する)
- (9) 図の⑧ (セル B2:B1001) に、対象の公報番号を入力する  
(入力形式は、たいていの特許データベースの出力に対応していると思われるが、詳細は後述)
- (10) 図の⑩ (「Auto」ボタン) をクリックする
  - ・B 列の公報を、1 つずつ Google Patents 形式に変換し、C 列に表示
  - ・インターネットで Google Patents にアクセスし、公報をダウンロード
  - ・無事にダウンロードされれば、C 列の背景色が青色、ダウンロードできない場合にはピンク色となる
  - ・ダウンロードした公報について、続いてキーワード解析を行う
  - ・解析が正常に終われば C 列の背景色が緑色となる
  - ・公報にクレームが含まれていない場合には C 列の背景色はオレンジ色となる
  - ・解析後のファイルは「公報番号\_2.html」として指定したフォルダに保存される
- (11) C 列の公報番号がピンク色やオレンジ色となった公報については、公報番号の見直しを行う
  - ・見直した公報番号は、Google Patents の形式で、図の⑩ (D 列) に入力する
  - ・この際、図の⑬のボタンをクリックすると、Google Patents のサイトが開くので、ここで公報番号を試行錯誤入力して、適当な公報が見つかったら、その番号を⑩ (D 列) に入力する
  - ・新しい公報でまだ Google Patents が収録していない場合には、対応する別の公報番号を入力するか、特許 Family を見つけて、その公報番号を入力する。また EP や WO などの場合、公報番号の末尾の記号を変えてみる (EP○○○○○○A という公報番号の末尾の A を A1、A2、A3、A4 と変える等)
- (12) (11)の操作を行ったら、続いて図の⑭ (「Manual」ボタン) をクリックする
  - ・⑩の D 列に入力された公報が順にダウンロードされ、キーワード解析が行われる

- (13) 図の⑭ (「Browse」 ボタン) をクリックすると、インデックスファイルが開く
- ・ インデックスファイルのリンクをクリックすることで、個々の解析済み公報が開く
  - ・ 各公報の右上の「Next」 リンクをクリックすることで、次の公報が開く
- (14) キーワードを修正・追加・削除などして再解析したいときは、⑤のキーワードを適宜修正した後、⑪の「Auto」 ボタンや⑫の「Manual」 ボタンをクリックして再解析を行う
- (15) 一連の作業が終了し、フォルダ内やシートをクリアするとき、図の⑮ (「Clear」 ボタン) をクリックする
- ・ 解析済みのファイルをすべて消去され、B~D 列もクリアされる
  - ・ 解析済みのファイルを残しておきたいときには、別場所に保存する等、適切に対応する必要あり

---

【 公報の入力フォーマット 】

JP 公開：特開 2017-123456、特開平 08-123456、特開昭 61-123456  
公表：特表 2017-523456、特表平 08-523456、特表昭 61-523456  
再表：再表 2017-123456、WO17/123456、WO2017/123456、JPWO2017-123456  
登録：特許 01234567

US 公開：US2017-123456、US2017123456  
登録：US1234567 (US9,999,999 まで)、US12345678 (US10,000,000 以降)

WO 公開：WO2017-123456A、WO2017123456A

EP 公開：EP1234567A  
登録：EP1234567B

CN 公開：CN123456789A  
登録：CN123456789B  
実案：CN123456789U

RU 公開：RU2017-123456A、RU2017123456A  
登録：RU1234567C

---