

添付資料:

「専利審査指南」第二部分第九章第六節

「アルゴリズム又はビジネスモデルの特徴を含む特許出願の審査関連規定」6.2 審査事例の全文和訳

(1) 専利法の保護対象(専利法第 25 条第 1 項第 2 号)に関する審査事例**事例1: 数学モデルの構築方法****発明の概要:**

本願発明は、数学モデルの構築方法である。訓練サンプル数を増加させることで、モデリングの正確性を高める。該モデリング方法は、第一分類タスクに関連するその他の分類タスクの訓練サンプルも第一分類タスクの数学モデルの訓練サンプルとすることで、訓練サンプル数を増加させ、かつ、訓練サンプルの特徴値を利用し、特徴値、タグ値等を抽出して関連する数学モデルを訓練し、最終的に第一分類タスクの数学モデルを得る。これにより、訓練サンプルが少ないためにオーバーフィットとなり、モデリングの正確性が低いという欠陥を克服している。

請求項:

数学モデルの構築方法であって、

第一分類タスクの訓練サンプル中の特徴値と、少なくとも一つの第二分類タスクの訓練サンプル中の特徴値とに基づいて、初期特徴抽出モデルを訓練し、目標特徴抽出モデルを得るステップであって、前記第二分類タスクは、前記第一分類タスクに関連するその他分類タスクであるステップと、

前記目標特徴抽出モデルにより、前記第一分類タスクのそれぞれの訓練サンプル中の特徴値をそれぞれ処理し、前記それぞれの訓練サンプルに対応する抽出特徴値を得るステップと、前記それぞれの訓練サンプルに対応する抽出特徴値とタグ値とにより、抽出訓練サンプルを構成し、初期分類モデルを訓練し、目標分類モデルを得るステップと、

前記目標分類モデルと前記目標特徴抽出モデルとにより、前記第一分類タスクの数学モデルを構成するステップと、

を含むことを特徴とする方法。

分析及び結論:

本願発明は、何らかの具体的な応用分野に関するものではなく、そこで処理される訓練サンプルの特徴値、抽出される特徴値、タグ値、目標分類モデル、及び目標特徴抽出モデルは、いずれも抽象的な汎用データであり、訓練サンプルの関連データを利用して数学モデルの訓練を行う等の処理は一連の抽象的な数学的方法のステップであって、最終的に得られる結果も抽象的な汎用の分類数学モデルである。本発明は、抽象的なモデル構築方法であり、そ

の処理対象、過程及び結果は、いずれも具体的な応用分野と結びついておらず、抽象的な数学的方法の最適化であって、発明全体として何らの技術的特徴も含まない。よって、出願に係る発明は、専利法第 25 条第 1 項第 2 号に規定の「知的活動の法則及びルール」に属するものであって、専利法の保護対象に属しない。

(2) 発明の定義(専利法第 2 条第 2 項)に関する審査事例

事例 2: 畳み込みニューラルネットワークモデルの訓練方法

発明の概要:

本願発明は、各畳み込み層上で、訓練画像に対して畳み込み操作及び最大プーリング操作を行った後で、更に、最大プーリング操作後に得た特徴画像に対して平均プーリング操作を行うことで、訓練済みの CNN モデルが、画像認識の際に、任意のサイズの認識対象画像を認識することができるようにするものである。

請求項:

畳み込みニューラルネットワーク CNN モデルの訓練方法であって、
訓練対象の CNN モデルの初期モデルパラメータを取得し、前記初期モデルパラメータには、各畳み込み層の初期畳み込みコア、前記各畳み込み層の初期オフセット行列、全結合層の初期加重行列及び前記全結合層の初期オフセットベクトルが含まれるステップと、
複数の訓練画像を取得するステップと、
前記各畳み込み層上で、前記各畳み込み層上の初期畳み込みコアと初期オフセット行列を使用して、訓練画像ごとに畳み込み操作と最大プーリング操作を行い、それぞれの訓練画像の前記各畳み込み層上での第一特徴画像を得るステップと、
それぞれの訓練画像の少なくとも第一畳み込み層上での第一特徴画像に対して平均プーリング操作を行い、それぞれの訓練画像の、各畳み込み層上での第二特徴画像を得るステップと、
それぞれの訓練画像の各畳み込み層上での第二特徴画像により、それぞれの訓練画像の特徴ベクトルを決定するステップと、
前記初期加重行列と初期オフセットベクトルに基づいてそれぞれの特徴ベクトルを処理し、それぞれの訓練画像の分類確率ベクトルを得るステップと、
前記それぞれの訓練画像の分類確率ベクトル及びそれぞれの訓練画像の初期分類に基づいて、分類誤差を計算するステップと、
前記分類誤差に基づいて、前記訓練対象 CNN モデルのモデルパラメータを調整するステップと、
調整済みのモデルパラメータと、前記複数の訓練画像とに基づいて、モデルパラメータの調整プロセスを、反復回数が予め設定した回数に達するまで継続するステップと、
反復回数が予め設定した回数に達したときに得られるモデルパラメータを、訓練済みの CNN

モデルのモデルパラメータとするステップと、
を含むことを特徴とする方法。

分析及び結論:

本願発明は、畳み込みニューラルネットワーク(CNN)モデルの訓練方法であって、モデル訓練方法の各ステップで処理されるデータがいずれも画像データであること、及び各ステップが画像データを処理する方法を明確にしており、ニューラルネットワーク訓練アルゴリズムと画像データ処理とが密接に関連することが示されている。本発明が解決しようとするのは、CNNモデルが固定されたサイズの画像しか認識できないという技術的課題を克服することであり、該発明は、異なる畳み込み層において画像に対して異なる処理及び訓練方法を採用して、自然法則に則った技術的手段を利用しており、訓練済みの CNN モデルが任意のサイズの認識対象画像を認識できるという技術的効果を得ている。従って、本発明は、特許法第 2 条第 2 項に規定の発明に属し、専利保護の対象に属する。

事例3:シェア自転車の使用法

発明の概要:

本願発明は、シェア自転車の使用方法を提供する。ユーザー端末設備の位置情報と、対応する一定距離範囲内のシェア自転車の状態情報とを取得することにより、ユーザーがシェア自転車の状態情報に基づいて、利用可能なシェア自転車を正確に探し出し、利用し、かつ、ガイド情報によりユーザーの駐輪を誘導することができる。この方法は、シェア自転車の使用と管理を容易にし、ユーザーの時間を節約し、ユーザー体験を向上させる。

請求項:

シェア自転車の使用方法であって、

ステップ1:ユーザーが端末設備を通じてサーバーにシェア自転車の使用要求を送信するステップと、

ステップ2:サーバーがユーザーの第一位置情報を取得し、前記第一位置情報に対応する一定距離範囲内のシェア自転車の第二位置情報と、これらのシェア自転車の状態情報とを調べ、前記シェア自転車の第二位置情報及び状態情報を端末に送信するステップであって、第一位置情報及び第二位置情報が GPS 信号を通じて取得されるステップと、

ステップ3:ユーザーが、端末設備に表示されたシェア自転車の位置情報に基づいて、利用可能な目標シェア自転車を見つけ出すステップと、

ステップ4:ユーザーが、端末設備を用いて目標シェア自転車の車体上の QR コードをスキャンし、サーバー認証を通過して、目標シェア自転車の使用権限を得るステップと、

ステップ5:サーバーが、利用状況に基づいてユーザーに駐輪のガイド情報を送り、ユーザーが自転車を指定エリアに停めた場合、優遇料金で費用を計算し、さもなければ、標準料金で

費用を計算するステップと、
ステップ6: ユーザーが、前記ガイド情報に基づいて選択し、利用終了後にシェア自転車のロック操作を行い、シェア自転車がロック状態を検出後、サーバーに利用完了信号を送信するステップと、
を含むことを特徴とする方法。

分析及び結論:

本願発明は、シェア自転車の使用方法に関し、解決しようとするのは、如何にして乗ることができるシェア自転車の位置を正確に探し出しシェア自転車を始動させるかという技術的課題であり、該発明は、端末設備とサーバー上のコンピュータープログラムとを実行することにより、ユーザーによるシェア自転車の使用の制御及び誘導を実現し、位置情報、認証等のデータの採取と計算の制御を反映し、自然法則に則った技術的手段を利用して、乗ることができるシェア自転車の位置を正確に探し出してシェア自転車を始動させる等の技術的効果を得る。よって、本願発明は、専利法第2条第2項に規定の発明に属し、専利権による保護の客体に属する。

事例4: ブロックチェーンノード間通信の方法及び装置

発明の概要:

本願発明は、ブロックチェーンのノード通信方法及び装置を提供する。ブロックチェーンにおけるサービスノードは、通信接続を確立する前に、通信要求中にある CA (Certification Authority) 証明書及び事前設定された CA 信頼リストに基づいて、通信接続を確立するかどうかを決定することにより、サービスノードからのプライバシーデータ漏洩の可能性を低減し、ブロックチェーンに保存されたデータの安全性を向上させる。

請求項:

ブロックチェーンのノード通信方法であって、ブロックチェーンネットワーク中のブロックチェーンノードには、サービスノードが含まれ、前記サービスノードには、認証局 CA が発送した証明書が保管されており、かつ、CA 信頼リストが事前設定されており、前記方法は、第一ブロックチェーンノードが、第二ブロックチェーンノードから発送された通信要求を受け取るステップであって、前記通信要求の中には、第二ブロックチェーンノードの第二証明書が含まれているステップと、
前記第二証明書に対応する CA 標識を特定するステップと、
特定された前記第二証明書に対応する CA 標識が、前記 CA 信頼リスト中に存在するか否かを判断するステップと、
存在する場合に、前記第二ブロックチェーンノードと通信接続を確立するステップと、
存在しない場合に、前記第二ブロックチェーンノードと通信接続を確立しないステップと、

を含む方法。

分析及び結論：

本発明の解決しようとする課題は、アライアンスチェーン・ネットワークにおいて如何にブロックチェーンのサービスノードからのユーザーのプライバシーデータの漏洩を防止するかということであり、ブロックチェーンデータの安全性向上という技術的課題に属する。通信要求に CA 証明書を含め、CA 信頼リストを予め準備することにより、接続を確立するか否かを決定し、サービスノードが接続を確立可能な対象を制限しており、自然法則に則った技術的手段を利用して、サービスノード間通信の安全な通信とサービスノードにおけるプライバシーデータ漏洩の可能性低減という技術的効果を得ている。従って、本願発明は、専利法第 2 条第 2 項に規定の発明属し、専利権による保護の客体に属する。

事例5: 消費還元方法

発明の概要：

本願発明は、消費還元方法を提供する。コンピューターが設定済みの還元規則を実行することにより、消費したユーザーに現金クーポンを与えることで、ユーザーの消費意欲を高め、経営者により多くの利益を得させる方法である。

請求項：

消費還元方法であって、

ユーザーが商店で消費する際、商店は消費金額に応じて一定の現金クーポンを還元するステップであって、具体的には、

商店が、コンピューターを使用してユーザーの消費金額を計算し、ユーザーの消費金額 R を M 個の区間に分け、 M は整数であり、区間 1 から区間 M の数値は小さいものから大きいものへと配列され、還元される現金クーポンの金額 F も M 個の値に分け、 M の数値は小さいものから大きいものへと配列されるステップと、

コンピューターの計算値に基づいて、ユーザーの今回の消費金額が区間 1 にあるときは、還元金額を 1 個目の値とし、ユーザーの今回の消費金額が区間 2 にあるときは、還元金額を 2 個目の値とし、以降も同様として、対応する区間の還元金額をユーザーに還元するステップと、を含む方法。

分析及び結論：

本発明は、消費者への利益還元方法に関し、当該方法はコンピューターで実行され、その処理対象はユーザーの消費データであり、解決しようとするのは、如何にユーザーの消費を促進するかであって、技術的課題を構成せず、採用する手段も、コンピューターを用いて人の設定した利益還元ルールを実行することである。しかしながら、コンピューターについては、指

定されたルールに則ってユーザーの消費金額に基づき利益還元額を確定することのみが限定されており、自然法則に従っておらず、技術的手段を利用していない。本発明で得られる効果は、ユーザーの消費促進に過ぎず、自然法則に沿った技術的效果ではない。よって、本発明は、専利法第 2 条第 2 項に規定の発明に属しておらず、専利権による保護の客体に属しない。

事例6: 電力使用特性に基づいた経済景気指数の分析方法

発明の概要:

本願発明は、各種経済指標及び電力使用指標の統計により、測定対象地域の経済景気指数を評価する。

請求項:

地域の電力使用特性に基づいた経済景気指数の分析方法であって、
測定対象地域の経済データと電力使用データに基づいて、測定対象地域の経済景気指数の初期指標を選定するステップであって、前記初期指標には、経済指標と電力使用指標とが含まれるステップと、
コンピューターでクラスター分析方法及び時差相関分析法を実行することにより、先行指標、一致指標及び遅行指標からなる、前記測定対象地域の経済景気指標システムを確定するステップと、
前記測定対象地域の経済景気指標システムに基づき、合成指数計算の方法により、前記測定対象地域の経済景気指数を得るステップと、
を含むことを特徴とする方法。

分析及び結論:

本発明は、経済景気指数の分析及び計算方法であり、当該方法はコンピューターで実行され、その処理対象は各種の経済指標及び電力使用指標であり、解決する課題は経済動向を判断することであり、技術的課題を構成しない。採用する手段は、経済データ及び電力使用データに基づいて経済状況を分析し、経済学のルールに基づいて经济管理手段を採用するのみであって、自然法則に従っておらず、よって技術的手段を利用していない。本発明では、経済を評価するために用いる経済景気指数が最終的に得られるが、これは自然法則に従った技術的效果ではなく、従って、専利法第 2 条第 2 項の規定する発明に属せず、専利権による保護の客体に属しない。

(3) 新規性・進歩性(専利法第 22 条第 2、3 項)に関する審査事例

事例7: 複数のセンサ情報に基づくヒューマノイドロボットの転倒状態検出方法

発明の概要:

ヒューマノイドロボットの歩行時の転倒状態に関する従来の判定では、主に姿勢情報又はZMP(Zero Moment Point)位置情報を中心に利用するが、このような判断は全面的なものではない。本願発明は、複数のセンサに基づいてヒューマノイドロボットの転倒状態を検出する方法を提供する。ロボットの歩行段階情報、姿勢情報及びZMP位置情報をリアルタイムに融合し、ファジー決定システムを利用して、ロボットの現在の安定性と制御可能性を判定し、ロボットの次の動作のための参考を提供する。

請求項:

複数のセンサ情報に基づいたヒューマノイドロボットの転倒状態検出方法であって、

- (1) 姿勢センサ情報、ゼロモーメントポイント ZMP センサ情報及びロボット歩行段階情報を融合することで、階層構造のセンサ情報融合モデルを構成するステップと、
 - (2) 前後のファジー決定システムと左右のファジー決定システムとをそれぞれ利用して、ロボットの前後方向・左右方向での安定性を判定するステップであって、具体的には、
 - ①ロボットの支持脚と地面との間の接触状況、及びオフライン歩行状態計画に基づいて、ロボットの歩行段階を決定するステップと、
 - ②ファジー推論アルゴリズムを用いて ZMP 位置情報をファジー化するステップと、
 - ③ファジー推論アルゴリズムを用いてロボットのピッチ角又はロール角をファジー化するステップと、
 - ④メンバーシップ関数を決定し出力するステップと
 - ⑤ステップ①～ステップ④により、ファジー推論ルールを決定するステップと、
 - ⑥非ファジー化するステップと、
- を含むことを特徴とする方法。

分析及び結論:

引用文献1は、ヒューマノイドロボットの歩行状態計画、及びセンサ情報に基づいたフィードバック制御を開示している。関連する融合情報に基づいてロボットの安定性が判断されており、その中には、複数のセンサ情報に基づいたヒューマノイドロボットの安定状態の評価を含む。即ち、引用文献1は本願発明のステップ(1)を開示しており、本願発明と引用文献1との相違点は、ステップ(2)の具体的なアルゴリズムのファジー決定方法を採用した点にある。

出願書類からわかるように、本願発明は、ロボットの安定状態、並びにその転倒し得る方向の予測の信頼性と正確性を有効に向上させる。姿勢情報、ZMP位置情報及び歩行段階情報を入力パラメータとし、ファジーアルゴリズムにより、ヒューマノイドロボットの安定状態を判定する情報を出力して、更に正確な姿勢調整指令を発するための根拠を提供する。従って、上記のアルゴリズムの特徴と技術的特徴とは、機能において支持しあい、相互作用を有する。引用文献1に対して、本願発明が実際に解決しようとする技術的課題は、ロボットの安定状態を判断し、その転倒し得る方向を正確に予測することである。上記のファジー決定を実現す

るアルゴリズム、及びそのロボットの安定状態の判断への応用は、いずれも他の引用文献に開示されておらず、当該技術分野の公知常識でもなく、従来技術のどこにも、当業者をして、引用文献 1 を改良して請求項に記載の発明に至らしめるための示唆はない。よって、請求項に記載の発明は、最も近い従来技術に対して明らかなものではなく、進歩性を有する。

事例8: 協調共進化及び多種類遺伝的アルゴリズムに基づく複数ロボットの経路計画システム

発明の概要:

既存の複数の移動ロボットの運動計画制御構造は、通常、集中計画方法を採用している。この方法では、複数のロボットシステムを、複数の自由度を有する複雑なロボットとみなし、システム中の一つのプランナーが統一してすべてのロボットの運動計画を実行する。その欠点は、計算時間が比較的長く、実用性が低いことにある。本願は、協調共進化・多種類遺伝的アルゴリズムに基づいた複数ロボットの経路計画システムを提供する。ロボットそれぞれの経路を一本の染色体で表し、最短距離、平滑度、安全距離を経路の適合度関数を設計する上での三つの目標とし、Messy 遺伝的アルゴリズムを通じ、それぞれのロボットの経路を最適化し、最適経路を得る。

請求項:

協調共進化と多種類遺伝的アルゴリズムに基づいた複数ロボットの経路計画システムであって、

(1) ロボットの一本の経路を一本の染色体で表し、染色体をノードの連結リスト形式で示し、即ち、

$[(x,y),time]$ 、 $(x,y,time \in R)$ であり、 (x,y) はロボットの位置座標を示し、 $time$ は前のノードから本ノードへの移動にかかる時間消費を示し、起点ノードの $time$ は 0 とし、それぞれのロボット単体の染色体は、初期ノードの初期位置及び終点ノードの目標位置が固定されている以外は、中間ノードとノード個数は可変的であり、

(2) それぞれのロボット Robot(i) の経路 $path(j)$ の適合度関数は $\phi(pi,j)$ と表され、

$\|pi,j\| = Distance(pi,j) + ws \times smooth(pi,j) + wt \times Time(pi,j)$ であって、

式中、 $\|pi,j\|$ は、距離、平滑度及び時間消費の線形結合で、 ws は平滑度加重係数で、 wt は時間加重係数であり、 $Distance(pi,j)$ は経路長さで、 $smooth(pi,j)$ は経路の平滑度で、 $Time(pi,j)$ は経路 pi,j の時間消費をそれぞれ表し、それぞれのロボットは、前記適合度関数を採用し、Messy 遺伝的アルゴリズムの最適化を通じて最適経路を得ることを特徴とするシステム。

分析と結論:

引用文献1は、協調共進化に基づく複数ロボットの経路計画方法を開示しており、適用度関

数を採用して、カオス遺伝的アルゴリズムにより最適経路を得ている。本願発明と引用文献1との相違点は、Messy 遺伝的アルゴリズムにより複数ロボットの経路計画を実現する点にある。

本発明では、Messy 遺伝的アルゴリズムを採用して最適化してからロボットの前進経路を得ており、本発明のアルゴリズムの特徴と技術的特徴とは、機能において支持しあい、相互作用を有して、ロボットの前進経路の最適化を実現している。引用文献1に対して、本発明が実際に解決する技術的課題は、特定のアルゴリズムに基づいてロボットを最適経路で前進させることである。引用文献2は、上述のカオス遺伝的アルゴリズムを含む多種類遺伝的アルゴリズムのいずれを用いても経路最適化が可能であることを開示しており、同時に、Messy 遺伝的アルゴリズムを採用して他のアルゴリズムの欠陥を解決し、より合理的な最適化結果を得られることを開示している。引用文献2の与える示唆に基づいて、当業者は、引用文献1と引用文献2とを組み合わせることで本願の発明に至る動機づけを有する。従って、請求項に記載の発明は、引用文献1及び引用文献2の組合せにより容易に想到可能であり、進歩性を有しない。

事例9: 物流配送方法

発明の概要:

荷物の配送過程において、如何に荷物の配送効率を効果的に高め、配送コストを抑えるかが、本願発明の解決しようとする課題である。物流スタッフが配送先地点に着いた後、サーバーを通じて注文ユーザーの端末にメッセージを送る形式で、特定の配送エリアの複数の注文ユーザーに対し同時に、荷物ピックアップを通知することにより、荷物配送の効率を高め、配送コストを抑えるという目的を達成することができる。

請求項:

ユーザーに荷物ピックアップの一括通知を送ることにより物流配送効率を高める物流配送方法であって、

配達スタッフは、ユーザーに荷物ピックアップ通知を送る必要がある時に、手持ちの物流端末からサーバーに荷物到達の通知を送るステップと、

サーバーが、配達スタッフの配送範囲内の全ての注文ユーザーに一括通知を送るステップと、通知を受けた注文ユーザーが、通知情報に従って荷物をピックアップするステップと、

を含み、サーバーによる一括通知は具体的に、

サーバーが、物流端末が送信する到着通知中に含まれる配達スタッフ ID、物流端末の現在位置及び対応する配送範囲に基づいて、当該配達スタッフ ID に対応する、前記物流端末の現在位置を中心とする配送距離範囲内のすべての目標注文情報を特定し、すべての目標注文情報中の注文ユーザーアカウントに対応する注文ユーザー端末に、通知情報を送信することにより実現される方法。

分析及び結論:

引用文献1は、物流配送方法を開示しており、物流端末で配送伝票上のバーコードをスキャンし、スキャン情報をサーバーに送信することで、荷物が既に到着したことをサーバーに通知する。サーバーは、スキャン情報中の注文ユーザー情報を取得して、当該注文ユーザーに通知を発生し、通知を受けた注文ユーザーが通知情報に基づいて荷物のピックアップを行う。

本願発明と引用文献1との相違点は、ユーザーに注文商品の到着を一括通知することである。一括通知を実現するために、本発明では、サーバー、物流端末及びユーザー端末間のデータアーキテクチャ及びデータ通信方式の両方を相応に調整しており、荷物ピックアップ通知ルール及び具体的な一括通知の実現方法は、機能において支持しあい、相互作用を有する。引用文献1に対し、本発明が実際に解決する技術的課題は、注文到着通知の通知効率を向上させ、それにより、荷物の配送効率を向上させることである。ユーザーの立場から見れば、ユーザーはより早く注文到着状況の情報を得ることが可能であり、ユーザー体験が向上する。従来技術には、引用文献1を改良して本願発明を得るための技術的示唆がなく、本発明は進歩性を有する。

事例 10: 動的見解推移の可視化方法**発明の概要:**

近年、人々がソーシャルネットワークを通じて意見や考えを発表することが、ますます多くなってきている。人々がソーシャルネットワークで発表する、感情を伴った内容は、その観点の移り変わりを反映しており、そこから、出来事の発展、変化及び傾向を窺うことができる。本願発明は、ソーシャルネットワーク上で人々が発表する情報を自動的に収集し、その中の感情を分析し、コンピューターにより感情の可視化図を作成することで、感情の様々な時間における強度の変化、及び時間に伴う推移の傾向を、より良く理解することを支援する。

請求項:

動的観点推移の可視化方法であって、

ステップ 1)コンピューターが、収集した情報集合の中で、情報の感情従属性と感情区分を確定するステップであって、前記情報の感情従属性は、当該情報がある感情区分に属する確率を示すステップと、

ステップ 2)前記感情区分を、積極的、中立的又は消極的のいずれかに分類するステップであって、具体的には、「いいね」の数 p を「よくないね」の数 q で除して得た値 r が閾値 a より大きい場合は、その感情区分を積極的とし、値 r が閾値 b より小さい場合は、その感情区分を消極的とし、値が $b \leq r \leq a$ の場合は、感情区分を中立的として分類し、 $a > b$ であるステップと、

ステップ 3)前記情報の感情区分に基づき、前記情報集合の感情可視化図形の幾何的プロットを自動的に構築するステップであって、横軸を情報発生の日時、縦軸を各感情区分に属す

る情報の数とするステップと、
ステップ 4)前記コンピューターが、前記情報の感情従属度に基づき、構築された幾何的プロットに着色するステップであって、情報の色の漸進的な変化の順序に従って、それぞれの感情区分層上の情報に着色するステップと、
を含む方法。

分析及び結論:

引用文献1は、感情に基づく可視化分析方法を開示しており、時間を水平軸で示し、色つき帯の異なる時間における幅が、当該時間における或る種の感情の強さを示しており、異なる色つき帯が異なる感情を表している。

本願発明と引用文献1との相違点は、ステップ2)において設定される感情の具体的な分類ルールである。出願内容からわかるように、感情分類ルールが違ったとしても、対応するデータを着色処理する技術手段は同じであってよく、改良の必要はない。つまり、上述の感情分類ルールと、具体的な可視化手段とは、機能において支持しあい、相互作用を有する関係ではない。引用文献1と比較して、本発明は新たな感情分類ルールを提示したに過ぎず、実際の技術的課題を解決しておらず、従来技術に対して技術的な貢献をしていない。よって、請求項に記載の発明は、引用文献1に対して進歩性を有しない。