

判決年月日	平成23年1月25日	担当部	知的財産高等裁判所 第4部
事件番号	平成22年(行ケ)10034号		
<p>ロボットの旋回半径を小さくするという技術思想に基づくダブルアーム型ロボットの発明について、分割前の発明の特許請求の範囲が基端の関節部の回転中心軸、台座の旋回中心軸、基端以外の関節部の位置関係に着目して規定されているのに対し、分割後の本件発明の特許請求の範囲がコラム、台座の旋回中心軸、基端の関節部の回転中心軸の位置関係に着目して規定されているが、原出願明細書において、コラム、台座の旋回中心軸及び基端の関節部の位置関係に関し、本件発明の特許請求の範囲を充足する構成が図示されている以上、本件発明の技術思想は原出願明細書及び図面に記載されたものといふことができ、分割要件に違反しない。</p> <p>本件発明におけるアームの取付け位置やハンドの伸縮方向に係る相違点1の構成及びコラムの旋回位置等に係る相違点2の構成は、いずれも引用発明に周知技術等を適用することによって、当業者が容易に想到し得るものであるとして、これと異なる審決の判断が誤りであるとされた事例</p>			

(関連条文) 特許法29条2項, 44条

本件は、原告が、発明の名称を「ダブルアーム型ロボット」とする本件特許に対する無効審判請求について、特許庁が同請求は成り立たないとした審決の取消しを求める事案である。

本件は、次のとおり判示するなどして、本件発明に係る特許出願は、分割要件を充足するものの、本件発明1は、引用発明に周知技術等を適用することによって、当業者が容易に想到し得るものであり、本件発明1についての進歩性に係る審決の判断が誤りである以上、本件発明1に係る判断を前提とする本件発明2ないし9についての審決の結論を直ちに是認することはできないとして、審決を取り消した。

まず、本判決は、「原出願明細書において、コラム、旋回中心及び基端の関節部(肩関節部)の位置関係に関しては、図2において、...図示されており、同図における旋回中心、コラム及び基端関節部の回転中心軸の位置関係は、本件発明1の「前記コラムは、前記台座部が旋回するときの前記台座部の旋回中心に関して、前記第1及び第2の支持部材に前記アームの前記基端の関節部の回転中心軸よりも外側を旋回するように配置される」との構成(本件構成要件)を満たすものである。また、原出願発明7も、本件発明1も、いずれもロボットの旋回半径を小さくするという技術思想に基づく発明であり、原出願発明7は、上記原出願明細書図2について、基端の関節部の回転中心軸、台座の旋回中心軸、基端以外の関節部

の位置関係に着目し、特許請求の範囲として規定しているところ、本件発明1は、コラム、台座の旋回中心軸、基端の関節部の回転中心軸の位置関係に着目し、特許請求の範囲として規定しているものである。したがって、本件構成要件により、コラム式のダブルアーム型ロボットにおけるコラム、旋回中心及び基端の関節部（肩関節部）についての位置関係を定める本件発明1の技術思想は、原出願明細書及び図面に記載されたものということができる。」と判断して、本件特許に係る出願について、分割要件に違反するものではないとした。

次に、相違点1については、「周知例3及4において、シングルアーム型ロボットではあるものの、コラム型の昇降機構と台座の旋回機構を有する構成が開示されており、かかる構成は、原出願発明に係る特許の出願当時、周知技術であったものということができる。引用例においては、引用発明の実施例として、一対のロボットを搬送チャンバ内に配置する構成について開示しており、かかる実施例においては、チャンバ内の床と天井が、アームが取り付けられる支持部材に相当するものということができる。」「そうすると、当業者が、引用例の記載から、引用例の実施例において開示された搬送チャンバ内に上下一対に配設されたロボットにつき、「ハンドがアーム部に対して昇降する機能や、アーム部及びハンド全体が昇降する機能」を有する構成として、搬送チャンバとは無関係に、アーム部とハンド部とを、支持部材を介して周知技術であるコラム型の上下昇降機構に組み合わせることは、容易であるということができる。」「二組のアーム同士及びコラムなどとの干渉を回避するために、ハンド部の伸縮方向を「第1及び第2の支持部材の移動方向及び前記支持部材が前記コラムから延びる方向に関して直交する方向」とする構成を採用することは、設計事項にすぎないものということができる。」と判断して、当業者が容易に想到し得るものであるとした。

さらに、相違点2についても、「原出願発明に係る特許の出願当時、シングルアーム型ロボット又はダブルアーム型ロボットにおいて、「縮み位置においてワークを基端の関節部の間に位置させる」構成あるいは「縮み位置においてワークを二組のアームの基端の関節部の間に位置させる」構成は、周知技術であったということができる。以上によると、仮に本件審決のとおり、「縮み位置においてワークを二組のアームの基端の関節部の間に位置させる」構成が一致点であるとは認められないとしても、当業者が、引用発明において、アーム部とハンド部とを支持部材を介してコラム式の上下昇降機構に組み合わせる際、アームを折りたたんだ縮み位置の状態において、省スペース化の観点から、周知技術である「縮み位置においてワークを二組のアームの基端の関節部の間に位置させる」構成を採用することは容易であるというべきである。また、二組のアームを支持部材に配置する際、支持部材がコラムに取り付けられている付近に配置すると、アームとコラムとが干渉するおそれがあることは明らかであるから、アームの基端の関節部を、「前記支持部材の前記コラムに取り付けられている側とは反対の自由端である先端部」に配置することは、設計事項にすぎないというべきである。」「（甲14文献、周知例1、周知例2には、「コラムは、前記台座部が旋回するときの前記台座部の旋回中心に関して、前記第1及び第2の支持部材に前記アームの前記基端の関節部の回転中心軸よりも外側を旋回するように配置される」構成が開示されてお

り、)かかる構成は、原出願発明に係る特許の出願当時、周知技術であったものといふことができる。したがって、当業者が、引用発明に当該周知技術を組み合わせることは、容易であるといふことができる。」と判断して、当業者が容易に想到し得るものであるとした。

その上で、「以上の検討結果によると、本件発明1について、引用発明に周知技術等を適用することによって、当業者が容易に想到し得るものではないとした本件審決の判断は誤りである。」と判断した。