

判決年月日	平成 1 8 年 4 月 1 2 日	担当部	知的財産高等裁判所 第 4 部
事 件 番 号	平成17年(行ケ)10507,10652号		
○ 本件特許発明の構成 A（判文参照）の「フレームをつなぎ合わせて」が不明であるとの特許法 3 6 条違反の原告ら主張（取消事由 1）は採用できず，したがって，構成 A は，不明であるとはいえないが，審判甲第 2 号証記載の発明及び周知技術から容易に想到し得たものであるから，本件特許発明につき進歩性を肯定した審決の誤りという原告ら主張（取消事由 2）は採用できるとして，審決を取り消した事例			

（関連条文）特許法 36 条 4 項・5 項（取消事由 1），29 条 2 項（取消事由 2）

（注）本件は，第 1 事件は無効審判の請求人が原告として提訴した事件であり，第 2 事件はその無効審判の参加人が原告として提訴した事件である。以下において，「原告」とは，原告及び参加人をいう。

（原告主張の取消事由 1）

本件特許発明の「フレームをつなぎ合わせて送電線下の状況の 3 次元画像を作成し，前後のフレームを含めて送電線のある点からの最接近位置を検出できるようにした」との構成 A には，不明点 1 ないし 4 があるのに，審決は，本件特許発明の構成 A の意味内容が明らかであるとし，特許法 36 条違反はないとしたのは，誤りである。

（原告主張の取消事由 2）

審決は，甲 2 記載の発明（主引用例「ヘリ搭載・レーザによる離隔測定システムの研究」）の認定・評価を誤り，本件特許発明の内容の認定を誤った結果，その進歩性を肯定したものであり，誤りである。

（取消事由 1 に対する裁判所の判断）

本件特許発明の構成 A の「フレームをつなぎ合わせて」はクレームの記載からだけでは明確に理解することは困難であるが，発明の詳細な説明を参酌して検討すると，各フレームにおける実際の測定点の位置をヘリコプターの飛行経路と同一の座標系における絶対位置（3 次元）として定め，3 次元画像へと加工することを意味するものと認められるから，原告主張の不明点 1 は不明とはいえない。

また，構成 A の「前後のフレームを含めて 最接近位置を検出できるようにした」は，補正により得られる各測定点の 3 次元データを，周知の手法によりフレームをつなぎ合わせて 3 次元画像を作成し，周知の方法により画像データないし 3 次元位置データに基づいて送電線のある点と樹木との最接近位置を検出できるようにしたということを意味するものと解されるから，原告主張の不明点 2 ないし 4 も，不明であるとはいえない。

したがって，原告主張の取消事由 1 は，採用することができない。

（取消事由 2 に対する裁判所の判断）

本件特許発明においては，3 次元画像ないし 3 次元画像を作成する手法に特徴があるわけでも，送電線のある点と樹木の位置との距離を算出する手法に特徴があるわけでもなく，最接近樹木の位置の検出は，3 次元画像を形成することによって可能となると解されるから，本件特許発明における最接近樹木位置の検出を含む構成 A は，甲 2 記載の発明及び前記周知技術から容易に想到し得たものである。

したがって，取消事由 2 は理由があり，容易想到性を否定した審決の判断は誤りである。

そのうえで，判決は，取消事由 1 を採用せず，取消事由 2 を採用したことについて，次のとおり，説示した。

審決は，構成 A につき，測距データを共通の座標系にて表現した 3 次元画像内において，最接近樹木位置を検出することであるとすると止まり，3 次元画像を形成することのほか，検出のための特別の処理がなされていることは前提としていないのであって，3 次元画像を得るだけで最接近位置を検出することができることを示唆しているものと解される。そのように解されることから，審決の特許法 36 条違反に関する判断は，是認し得るものであった。しかし，審決の特許法 36 条違反に関する上記判断と進歩性に関する上記判断は，矛盾するものと解されるのであって，後者の判断は，本件特許発明の要旨として認定される範囲を逸脱したものといわざるを得ない。