

判決年月日	平成25年7月18日	担当 部	知的財産高等裁判所 第4部
事 件 番 号	平成24年（行ケ）10244号		
○ 引用発明に周知技術であるコラム型の上下移動装置を採用することは、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			

（関連条文）特許法29条2項

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、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。

本判決は、次のとおり、引用発明に周知技術であるコラム型の上下移動装置を採用することは、当業者が容易に想到し得るものであるから、本件審決の相違点1に係る判断は誤りであるなどと判示して、審決を取り消した。

「引用発明は、基板の搬送時間の短縮及び基板処理装置のスループットの向上並びに基板処理装置のクリーンルーム内に占める面積の減少を目的として、一側面が相対向するようにして上下にロボットが配設される構成を採用するものであるところ、引用例には、ハンドが二次元的にしか動作できないものに限らず、「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」を有してもよい旨が記載されており、しかも、引用例の特許請求の範囲に記載された発明特定事項にチャンバは含まれていないから、相対向するロボットに上下移動機構を採用し、作業範囲を増加させることについて、動機付けが認められる。また、本件特許の出願当時、コラム型を有する産業用ロボットは、周知技術であったといえることができる。

したがって、当業者が、引用例の記載から、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いて、搬送チャンバとは無関係に、「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」を有する構成を実現するため、アーム部とハンド部とを支持部材を介して上下移動機構に組み合わせる際に、周知技術であるコラム型の上下移動装置を採用することも、容易に想到し得るものといえることができる。よって、本件審決の相違点1に係る判断は誤りである。」