

「ロボット、プログラム及び方法」事件
(知財高判令和8年7月1日 令和7年(行ケ)第10100号¹⁾)

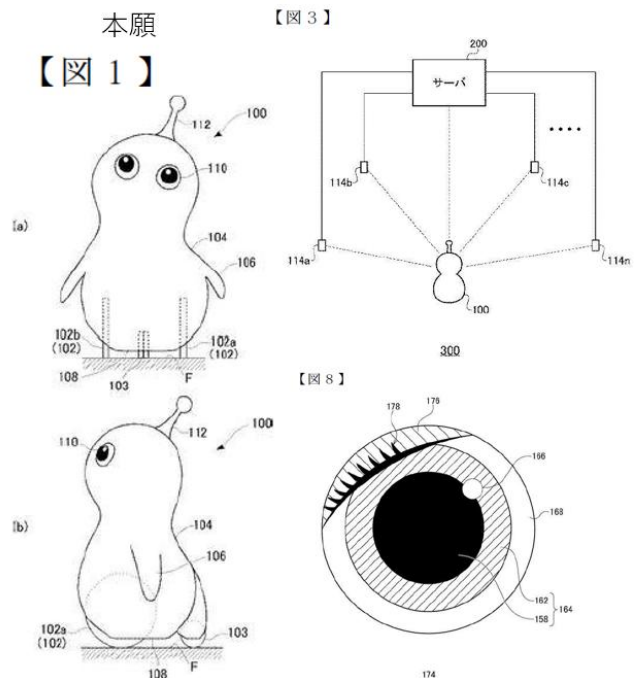
概要

(1) 本件は、拒絶査定不服審判の不成立審決に対する取消訴訟において、本願(特願2022-177451号)発明の進歩性の有無(人間の眼球運動の周知事項をロボットの眼に適用することの容易想到性や、阻害事由の有無)が争点となった事件である。

(2) 知財高裁は、引用発明に周知事項(人間の眼の「固視微動」)を考慮した上で別の引用発明を適用することは当業者が容易に想到し得るものであり、人間の眼球の特徴をロボットに適用することに阻害事由もないとして、進歩性を否定した特許庁の審決を維持(原告の請求を棄却)した。

対象特許出願(特願2022-177451号²⁾)

(1) 本願が開示するロボットシステム300は、ロボット100、サーバ200、および複数台の外部センサ114から構成される。自律行動型のロボット100は、表示装置としてモニタ170を備える。このモニタ170には、眼画像174が表示される。眼画像174は、瞳画像164、周縁画像168、および重畳される瞼画像176から構成される。瞳画像164は、瞳孔領域158、虹彩領域162、およびキャッチライト166を含む。眼制御部152は、この眼画像174を制御する。本願発明は、ロボットがユーザを好適に見つめるための制御方法を提供する。眼制御部152は、人間の固視微動をシミュレートする。具体的には、眼画像174において軸点を中心に瞳領域を振動させる。これによりトレマ運動を表現する。同時に、その軸点を波状にゆっくり移動させる。これによりドリフト運動を表現する。さらに、軸点を跳躍的に移動させる。これによりマイクロサッケード運動を表現する。これらの微動により、ロボットの生物感をいっそう高める。その結果、観察者に「見つめられている」という感覚を効果的に抱かせる。



(2) 本件訴訟提起時(令和7年4月7日付けの手續補正後)の請求項1(本願発明)は、以下である。

【請求項1】

ロボットのモーションを選択する動作制御部と、
前記動作制御部により選択されたモーションを実行する駆動機構と、
前記ロボットの表示装置に眼画像を表示させる眼制御部とを備え、
前記眼制御部は、前記眼画像において軸点を中心として瞳領域を振動させつつ、前記眼画像において前記軸点を波状に移動させることを特徴とするロボット。

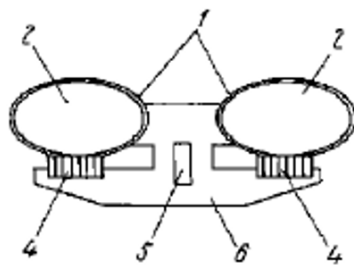
¹ <https://www.courts.go.jp/hanrei/96723/detail8/index.html>

² <https://www.j-platpat.inpit.go.jp/c1801/PU/JP-2022-177451/10/ja>

裁判所の判断

知財高裁は、ロボットに親近感を持たせコミュニケーションを高めるという課題や技術思想において、感情に対応した電気信号に従って目に類似したパタン表示により感情表現を行う人工目を持つロボットに係る引用文献1（特開2003-205489号公報³⁾）と、親しみやすさを備えたロボットの目に人間のような高速な眼球運動を表現する引用文献3（“実世界誘目性の解明に基づく駆動機構を持たないロボットの目の実現”、研究機構プロジェクト研究成果報告書、埼玉大学大学院理工学研究科、2014年2月3日）は共通するため適用する動機づけがあり、その際に「固視微動」という人間の目の周知事項を考慮して本願発明とすることは容易想到であると判断した。

引用文献1 図1



引用文献3 図1

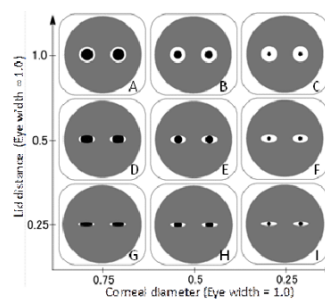


図1 目のデザインの候補

引用文献3 図4

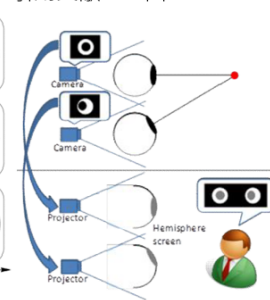


図4 目の表示方法

その上で、知財高裁は、原告が主張した「ロボットを人間に近づけすぎるとかえって不気味さを感じる『不気味の谷』という現象」があるため固視微動を適用することに阻害事由があるという主張を以下のように退けた。

「ロボットを親しみやすいものとするために、その眼と人間ないし生物の眼を類似させることが好まれることは引用文献1及び3に記載されたとおりであり、その際、具体的に人間の眼球の特徴のうち、どのようなものをロボットの眼に適用するかは、当業者が適宜採用し得る事項と解される。原告は『不気味の谷』についても主張するが、ロボットの眼に固視微動を適用すると不気味に感じられるといったことも本件の証拠上うかがわれず（かえって前記認定の本願明細書等の記載によると、固視微動に似た動きをさせることによりロボットの生物感が一層高まり、本願発明の主たる目的であるロボットがユーザを見つめる際の好適な制御方法が達成されると解される。）、これを適用することに阻害事由があるとも認められない。」

まとめ

本事案では、人間の生体反応（眼の固視微動）をロボットの表示装置で再現することの進歩性が争点となったが、ロボットに「親しみやすさを持たせる」という共通の課題を持つ先行技術が存在する場合、人間の生体反応を再現することは容易に想到し得る設計事項であると判断された。また、原告は人間への過度な類似による「不気味の谷」現象を阻害事由として主張したが、本願明細書自体に「固視微動に似た動きをさせることによりロボットの生物感が一層高まり」の目的が達成される旨が記載されていたこともあり、自らの明細書の記載が阻害事由を否定する根拠の一つとして認定された。生体模倣を取り入れた発明の進歩性を主張する際には、単なる人間の挙動の模倣にとどまらない顕著性を明細書で十分に立証することや、審判・訴訟において主張する阻害事由と明細書上の効果の記載との間に矛盾が生じないように、出願段階から戦略的に明細書を構築することが重要であるといえる。

キーワード 特許、進歩性（29条2項）、周知技術、阻害要因

[担当] 深見特許事務所 川上 岳

[注記]

本レポートに含まれる情報は、一般的な参考情報であり、法的助言として使用されることを意図していません。知財案件に関しては、弁理士にご相談ください。

³⁾ <https://www.j-platpat.inpit.go.jp/c1801/PU/JP-2002-001079/10/ja>