



「自動二輪車のブレーキ制御装置及び挙動解析装置」事件
(知財高判令和7年1月15日 令和6年(ネ)第10038号¹⁾)

概要

(1) 原審(不当利得返還等請求事件(令和5年(ワ)第70114号²⁾)にて、本件発明がサポート要件違反により無効にされるべきものとして原告の請求が棄却された事件の控訴審。

(2) 控訴人は、原審にて「誤記」を理由に本件特許の請求項及び明細書の訂正を請求したが、裁判所は、「誤記」とは認められないとして訂正の請求を認めず、控訴を棄却した(原判決を支持)。

(3) 「誤記の訂正」を目的として明細書等を訂正するに際しての参考事例。

対象特許(特許第4960929号³⁾)

【請求項4】(訂正前)

前記車両のECUにおいて、

前記信号演算として、加速度センサーのロールによる影響を取り除く演算を行った補正後の横G(G_{hosei})の導出方法として、前記検出された横加速度(G_{ken})から加速度センサーの車両取り付け高さ(h_{sen})と前記検出された傾斜角速度(Ψ)の積、との差分を求めること、の導出方法を有する事、を特徴とする請求項1または請求項3に記載のブレーキ制御装置。

【請求項4】(訂正後)

前記車両のECUにおいて、

前記信号演算として、加速度センサーのロールによる影響を取り除く演算を行った補正後の横G(G_{hosei})の導出方法として、前記検出された横加速度(G_{ken})から加速度センサーの車両取り付け高さ(h_{sen})と前記検出された傾斜角速度(Ψ)の時間微分で得られる傾斜角加速度の積、との差分を求めること、の導出方法を有する事、を特徴とする請求項1または請求項3に記載のブレーキ制御装置。

控訴人の主張

控訴人は、原審にて、請求項4の訂正と共に、「誤記の訂正」を目的として、本件明細書に記載される「 Ψ 」を、角加速度を示す「 $\dot{\Psi}$ 」に訂正した。当該訂正について、原告は、本件明細書によれば、補正後の横G(G_{hosei})の導出方法として本件明細書に記載される式A『 $G_{hosei} \text{ 「}\Psi\text{」} = G_{ken} - (\Psi \cdot R_{hsen})$ 』に関し、 Ψ を通常の記事の意味どおりに捉えたと、加速度の次元を有する G_{ken} から角速度にセンサー取り付け高さを乗じた速度の次元を有する値を減算する式となっており、物理学上意味をなさない式になってしまうことから、式Aが、式A'『 $G_{hosei} \text{ 「}\dot{\Psi}\text{」} = G_{ken} - (\dot{\Psi} \cdot R_{hsen})$ 』の誤記であると理解できることを主張した。

裁判所の判断

裁判所(知財高裁)は、「 Ψ 」を角加速度を示す「 $\dot{\Psi}$ 」に訂正したことについて、「特許が

¹ https://www.ip.courts.go.jp/app/hanrei_jp/detail?id=6292

² https://www.courts.go.jp/app/hanrei_jp/detail?id=92866

³ <https://www.j-platpat.inpit.go.jp/c1801/PU/JP-4960929/15/ja>

された特許請求の範囲、明細書又は図面における訂正について、特許法126条1項ただし書2号は、「誤記又は誤訳の訂正」を目的とする場合には、願書に添付した明細書、特許請求の範囲又は図面を訂正することを認めているが、ここで「誤記」というためには、訂正前の記載が誤りで訂正後の記載が正しいことが、当該明細書、特許請求の範囲若しくは図面の記載全体から客観的に明らかで、当業者であればそのことに気付いて訂正後の趣旨に理解するのが当然であるという場合でなければならないものと解され、特許法第134条の2第1項ただし書2号の「誤記又は誤訳の訂正」も同様に解される。

したがって、明細書等の記載について、物理学上意味をなさないことが客観的に明らかであることが認識できたとしても、物理学上意味をなさないことの一事をもって、ただちに同号の「誤記」と認められるわけではなく、当該物理学上意味をなさない記載について訂正後の趣旨に理解するのが当然であるという場合でなければ、同号の「誤記」とは認められないと解するのが相当である。」としたうえで、以下のように判断した。

「本件特許権に係る特許請求の範囲及び本件明細書の記載は、傾斜角加速度は傾斜角度の時間微分で得られるという認識の下、両者を明確に区別した上で、「加速度センサーのロールによる影響を取り除く演算を行った補正後の横G (G_{hosei}) の導出方法」について、加速度の次元の物理量である実際の走行傾斜時に検出される検出横G (G_{ken}) から、速度の次元の物理量である傾斜角速度 (Ψ) にセンサー取付け高さR_{hsen}に乗じた値を減算することで終始一貫していると認められる。

そうすると、本件明細書等に記載された「加速度センサーのロールによる影響を取り除く演算を行った補正後の横G (G_{hosei}) の導出方法」について、当業者は本件明細書に物理学上意味をなさない導出方法が記載されていることを理解するにとどまり、角速度Ψを角加速度Ψの趣旨に理解するのが当然であるとまでは認められない。」(下線は筆者による)

まとめ

本判決は、特許法126条1項ただし書及び特許法134条の2第1項ただし書に規定される「誤記の訂正」における「誤記」の解釈について、①訂正前の記載が誤りであることが明細書等の記載全体から客観的に明らかであること、②訂正後の記載が正しいことが明細書等の記載全体から客観的に明らかであること、③当業者であれば訂正後の趣旨に理解するのが当然であること、を示している。

本件では、式Aが物理学上意味をなさないことが明らかであるとして①の要件を充足するものの、明細書等の全体において記載の誤りが終始一貫していることから、②及び③の要件は充足しておらず、「誤記」とは認められないと判断された。

本判決によれば、「誤記」であるか否かはあくまで明細書等の記載に基づいて判断されるため、明細書等全体が誤った技術認識の下で記載されたものである場合には、たとえ技術認識に誤りがあることが客観的に明らかであって、当業者がこの技術認識の誤りを補完することができたとしても、「誤記の訂正」を目的としてこの誤りを正すことは難しいと思われる。

「誤記の訂正」を検討するにあたり参考になる事例であると考え、ここで取り上げた。

キーワード 特許、サポート要件 (36条6項1号)、誤記の訂正

[担当] 深見特許事務所 山口 佳子

[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。