

正 本

副本直送

収入印紙
※消印はしないで
ください。

訴 状

知的財産高等裁判所 御中

令和 6年 2月 19日

〒704-●●●●

岡山県岡山市●●●●●●●●番地

原告 今井 直孝

(送達場所) 〒704-●●●●

岡山県岡山市●●●●●●●●番地

原告 今井 直孝

電 話 (●●●) ●●●●-●●●●

〒100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

被告 特許庁長官 濱野 幸一

審決取消請求事件

訴訟物の価額 算定困難

貼用印紙 1万3000円

請求の趣旨

- 1 特許庁が不服2022-19872号事件について令和5年12月11日にした審決を取り消す。
- 2 訴訟費用は被告の負担とする。
との判決を求める。

請求の原因

1 特許庁における手続の経緯

原告は、発明の名称を「加速回収発電機」とする発明について、令和3年4月27日に特許出願をしたが、令和4年8月15日付けの拒絶査定を受けたので、令和4年12月8日、これに対する不服の審判を請求した。

特許庁は上記請求を不服2022-19872号事件として審理をした上、令和5年12月11日、「本件審判の請求は、成り立たない。」との審決をし、その謄本は令和6年1月23日原告に送達された。

- 2 出願から審決に至るまで、古典力学には重大な欠陥が有ることを指摘してまいりましたが、被告はこれを無視し「欠陥のある古典力学」の範囲内で審決をしました。その審決の理由は、審決謄本記載のとおりであります。その認定判断には誤りがあり、違法として取り消されるべきであります。

3 審決の理由に対する認否

- (1) 「第1 手続の経緯」については、認める。
- (2) 「第2 本願発明」については、認める。
- (3) 「第3 原査定の拒絶の理由の概要」については、争う。
- (4) 「第4 原査定の拒絶の理由についての判断」については、争う。
- (5) 「第5 むすび」については、争う。

4 原告の主張

(1) 古典力学の欠陥 その1 (エネルギー保存の法則の欠陥)

古典力学の平行軸の定理において、遠心力項の記述が全て欠落しています。

[平行軸の定理] には、次のように記述されています。以下引用

剛体の1つの軸、および重心Gを通过这个の軸に平行な軸(両軸の間隔 h)に関する慣性モーメントをそれぞれ I , I_G とする。両軸に垂直な面を・・・

《途中省略》

・・・上の式は

$$I = I_G + Mh^2 \quad (5 \cdot 3)$$

これを**平行軸の定理**という。すなわち、「剛体の重心を通るある軸に関する慣性モーメント I_G がわかれば、それに平行な任意の軸に関する慣性モーメント I は(5・3)から計算できる。」・・・

(新稿 物理学概説 上巻 多田政忠 編 より引用)

平行軸の定理により任意の軸に関する慣性モーメント I は計算できます。しかし、剛体の重心に作用する遠心力(外力)を考慮しなければ、剛体の回転運動を記述することはできません。

[回転軸が剛体の重心を通る場合]

回転する剛体の重心に遠心力(外力)は作用せず、エネルギーが保存されます。

[回転軸が剛体の重心を通らない場合]

回転する剛体の重心に遠心力(外力)が作用する為、外力が作用した分だけエ

エネルギーが増える場合とエネルギーが減る場合があります。但し多くの場合は、剛体の回転運動自体が成立しません。

§5 慣性モーメント

慣性モーメント I は、同じ物体でも軸の方向や位置が違えば、その値が変わる。軸の方向によって慣性モーメントがどう変わるかには、ここでは触れないで、簡単な2つの定理を述べるにとどめる。

(1) **平行軸の定理** 剛体の1つの軸、および重心 G を通ってこの軸に平行な軸（両軸の間隔 h ）に関する慣性モーメントをそれぞれ I, I_G とする。両軸に垂直な面を紙面にとり、これを xy 平面とすれば、図から

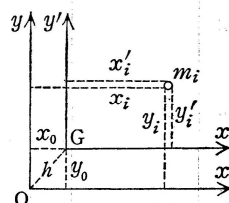


図10-4 平行軸の定理

$$\left. \begin{aligned} I &= \sum m_i(x_i^2 + y_i^2), \\ I_G &= \sum m_i(x_i'^2 + y_i'^2). \end{aligned} \right\} (5.1)$$

ところで、 $x_i = x_0 + x_i', \quad y_i = y_0 + y_i'.$

$$\begin{aligned} \therefore I &= \sum m_i \{ (x_0 + x_i')^2 + (y_0 + y_i')^2 \} \\ &= (x_0^2 + y_0^2) \sum m_i + 2x_0 \sum m_i x_i' + 2y_0 \sum m_i y_i' + I_G. \end{aligned} (5.2)$$

ところが、8章(2.6)から $\sum m_i x_i' = \sum m_i y_i' = 0.$ また、図から $h^2 = x_0^2 + y_0^2$ であるから、 $\sum m_i = M$ とすれば、上の式は

$$I = I_G + Mh^2. (5.3)$$

これを**平行軸の定理**という。すなわち、「剛体の重心を通るある軸に関する慣性モーメント I_G がわかれば、それに平行な任意の軸に関する慣性モーメント I は(5.3)から計算できる。」しかも、ここで注目すべきことは、「平行な軸に関する慣性モーメントのうち、重心を通る軸に関するものが最小である」ということである。

(2) **平面薄板の慣性モーメント** 「薄い平面板の、その面の中で互いに直交する2つの軸に関する慣性モーメント I_x, I_y の和は、その2軸の交点を通り板に垂直な軸に関する慣性モーメント I_z に等しい。」なるとなれば、

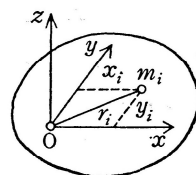


図10-5

$$I_x = \sum m_i y_i^2, \quad I_y = \sum m_i x_i^2, \quad (\because z_i = 0).$$

理学・工学の分野において「回転軸が剛体の重心を通らない場合」を取り扱うことは、まずありません。「平行軸の定理」に遠心力に関する記述が一切なくともほぼ影響はありませんでした。そのことが 400 年以上にわたって誰も気が付かなかった原因かもしれません。

理学・工学の分野では「回転軸が剛体の重心を通る場合」
＝「剛体の回転が成立する場合」
＝「エネルギーが保存される場合」のみを取り扱っているのです。

「回転軸が剛体の重心を通らない場合」で、且つ「剛体の回転運動が成立する場合」を 3 例挙げておきます。

[ドア]

ドア（扉）の重心はドアの中心付近にあります。回転軸はドアの端のヒンジ部分にあります。車のボンネット・飛行機のフラップ等も同類ですが、それらに発生する遠心力が工学上問題になることはありません。

[振動モーター]

回転する剛体に発生する遠心力が、工学上利用されている数少ない例です。

[ロボットアーム]

アームの重心は各アームの中心付近に在りますが、回転軸は各関節に在ります。ロボットが二足歩行で歩く、又は駆け足をしているのは見たことがあります。しかし、走ろうとすると四足の犬型ロボットになってしまうのは、各パーツに発生する遠心力を考慮していないからではないでしょうか。

古典力学では回転する剛体の遠心力を無視又は考慮しないことにより [エネルギーが保存される場合] のみを取り扱っています。古典力学の法則は自然法則の一部ではありますが、古典力学に全ての自然法則が含まれている訳ではありません。被告のように

古典力学 = 自然法則

として審決することは、その認定判断には誤りがあり、違法として取り消されるべきであると主張します。

【被告の反論を求める—01】

「平行軸の定理に於いて遠心力に関する記述が全て欠落している。」ことに関して、被告の反論を求めます。

【被告の反論を求める—02】

「古典力学が自然法則の全てではない。」ことに関して、被告の反論を求めます。

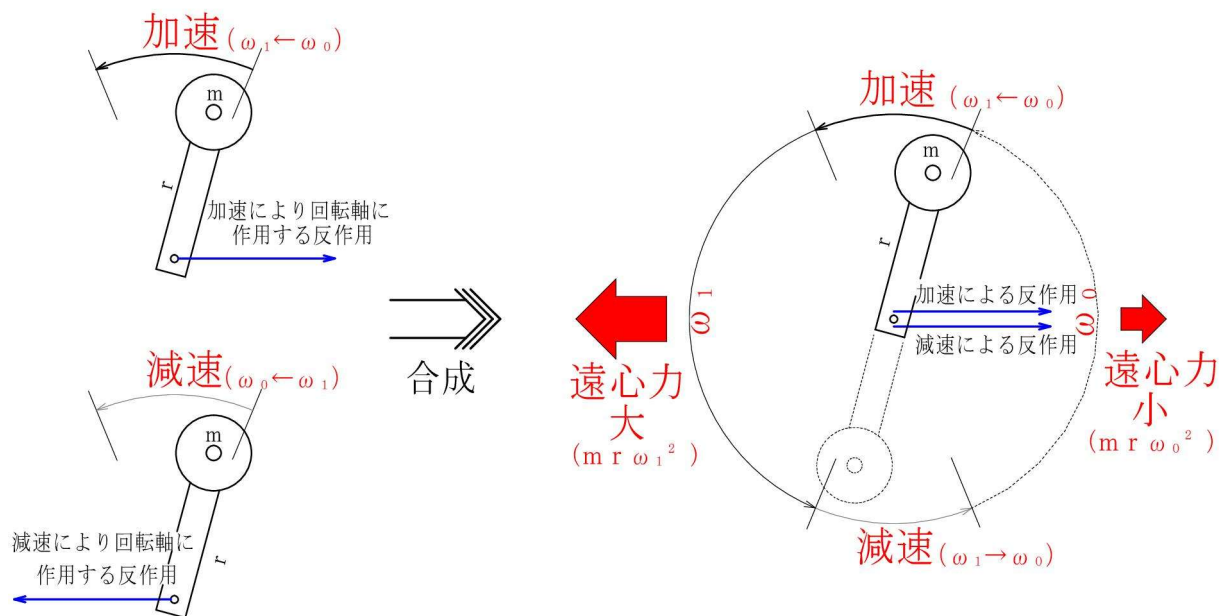
(2) 古典力学の欠陥 その2 (作用・反作用の法則の欠陥)

[無反動材推進機]

[無反動材推進機] とは、回転するアームの先端に取付けた錘に発生する遠心力により推進力を得る装置のことです。

以下簡単に [無反動材推進機] の作動原理を説明します。

質量 m の錘を、長さ r のアームに取付け、回転軸を加速・減速する場合を考えます。



図－01

図－01 左側下の減速する場合の図を 180° 回転して、左上の加速する場合の図と合成したのが右側の図になります。錘を加速・減速する際の反作用が、同じ方向を向くのですが、これらは減速項にしかありません。反作用の大きさは $(\omega_1 - \omega_0)$ に比例し、遠心力差の大きさは $(\omega_1^2 - \omega_0^2)$ に比例しますので、ある程度大きな出力を得ようとする、遠心力差 $(\omega_1^2 - \omega_0^2)$ を選択せざるを得ません。

このような「前後の遠心力の差で推進力を得る装置」のアイデアは、昭和 60 年に 麓 毅 氏が出願した「推進力発生装置」(特許出願公開番号 昭 62-103486)の他多数が出願されています。

実際に作成した「無反動材推進機の試作品」が作動する状況の動画を提出します。

(電磁データのリンクをご覧ください。また、電磁データ提出の DVD-R の中にも動画ファイルを入れてあります。)

<https://youtu.be/X6xzeDGNgiQ>

<https://youtu.be/mSsZBFn0rY8>

アームを回転させず、前方で往復運動とした場合の作動状況です。

https://youtu.be/o_DRV-t5Pik

<https://youtu.be/4JufMLteXJE>

直進しませんが、錘が 1 個の場合の作動状況です。

<https://youtu.be/80U0Mr0fhuM>

<https://youtu.be/tUMFM9rrur8>

これらの「無反動材推進機の試作品」は「作用・反作用の法則」に反して作動しています。また、間欠的にはありますが「消費電力が一定で一方向力 F を発生させる」ことに成功しています。錘の数を増やし大出力化すれば、完全に「消費電力が一定で一方向力 F を発生させる装置」が実現すると考えています。

宇宙空間においては、「高温高圧のガスを噴出し、てその反動で推進力を得る」(ロケットエンジン)しか推進力を得る方法が無いと信じられています。人工衛星などは姿勢制御用の小型のロケットエンジンの燃料を使い切れれば、後は宇宙

ゴミとなります。古典力学及び「作用・反作用の法則」が正しいと信じている人間には、そうしか方法がありません。しかし、「作用・反作用の法則の欠陥」を認知している人間にとってはそうではありません。

「古典力学の欠陥」を認知せずに審決することは、その認定判断には誤りがあり、違法として取り消されるべきであると主張します。

【被告の反論を求める—03】

「無反動材推進機」の作動原理の説明に対して、被告の反論を求めます。

【被告の反論を求める—04】

「無反動材推進機の試作品が実際に作動している。」との主張に対して、被告の反論を求めます。

【被告の反論を求める—05】

「消費電力が一定で一方向力Fを発生させる装置」が技術上実現可能との主張に対して、被告の反論を求めます。

(3) 審決への反論

[審決]

第3 原査定の拒絶の理由の概要

●理由1 (特許法第29条第1項柱書(発明該当性))

(2 ページ ●理由1の下から2行目)

・・・特許法第2条第1項でいう「自然法則を利用した」ものではないため、

「発明」に該当せず、特許を受けることができない。

[反論]

「古典力学の欠陥」に反するだけで、「自然法則を利用した」ものです。「古典力学の欠陥」に関しては、前述「古典力学の欠陥 その1」「古典力学の欠陥 その2」に記述しました。

[審決]

●理由2（特許法第36条第4項第1号（実施可能要件））

（2ページ 下から3行目）

・・・等加速度運動で消費電力が一定であるという事象をどのように実施すればよいか不明であり、・・・

[反論]

「等加速度運動で消費電力が一定であるという事象」はリニアモーターにより近似的に実施可能です。又、[無反動材推進機]により実施可能です。

[審決]（2ページ 下から2行目）

・・・また、運動エネルギーが加速で消費したエネルギーを上回る状態がなぜ発生するのか不明である。・・・

[反論]

度重なる指摘にもかかわらず、被告は「エネルギー保存の法則の欠陥」を全く認知していません。古典力学は「エネルギーが保存される場合」のみを取り扱っており、「エネルギーが保存されない場合」は、これまで知られていなかっただけです。

[審決]（2ページ 一番下の行から 3ページにかけて）

・・・この出願の発明の詳細な説明の記載は、当業者が請求項1～3に係る発明を実施することができる程度に明確かつ十分に記載されたものでない。

[反論]

「古典力学の欠陥」を認知した当業者であれば、発明を実施することができる程度に「明確かつ十分に」記載されております。

[審決]

第4 原査定の拒絶の理由についての判断

(10 ページ 中央より少し下)

すると、リニアモーターカーが運転開始から t 秒後までにされた仕事 W は、式(2)に式(3)を代入して、以下の式で表すことができる。

$$W = 1/2 \quad F a t^2 \quad \dots \text{式(4)}$$

そうすると、式(1)で表される運動エネルギー E_2 を生じさせた、リニアモーターカーが運転開始から t 秒後までにされた仕事 W は、時刻 t の二次関数で表され、一次関数とはならない。

[反論]

運動エネルギーの変化分が、物体にした仕事に等しいので、「リニアモーターカーのした仕事」を計算すれば当然そうなります。問題はその仕事をした間にリニアモーターが、どれだけの電力を消費したかです。「リニアモーター」を、近似的に「消費電力が一定で一方向力 F を発生させる装置」と看做しております。

「消費電力が一定で一方向力 F を発生させる装置」が技術上実現可能との主張に対して、反論をお願い致します。

[審決] (12 ページ 中央あたり)

(3) 審判請求人の主張について

審判請求人は、審判請求書の「3. 本願発明が特許されるべき理由」の「●理由2（特許法第36条第4項第1号（実施可能要件））」において、「“消費電力が一定で一方向力Fを発生させる装置”の試作品を提出しております。」と主張しているが、令和4年2月14日受付の物件提出書により提出された無反動材推進機の試作品をみても、その作動状況から、運動エネルギー E_2 が消費エネルギー E_1 よりも大きくなる定格運転時刻 t_{03} における定格運転角速度の ω_{03} が存在し、錘の角速度を該定格運転角速度の ω_{03} として、減速の際に錘の余剰エネルギーを回収して電力を得ていることは把握できない。

したがって、審判請求人の主張は採用できない。

[反論]

提出したのは「無反動材推進機の試作品」です。「消費電力が一定で一方向力Fを発生させる装置」が技術上実現可能であることを示すために提出しました。エネルギーを回収する機構等は実装しておりません。

[審決]（13 ページ 中央より少し上）

・・・運動エネルギー E_2 は、消費エネルギー E_1 と等しくなるから、運動エネルギー E_2 が消費エネルギー E_1 よりも大きくなるという前記した前提は、エネルギー保存の法則に反するものである。

[反論]

前述「古典力学の欠陥 その1（エネルギー保存の法則の欠陥）」に反論を記述しております。被告は「古典力学の欠陥」を認知しないどころか、強引に無視しようとしています。

[審決]（13 ページ 中央あたり）

・・・得る（あるいは発電する）ための原理は、エネルギー保存の法則に反する事

項を前提としており、本願発明 1～本願発明 3 は自然法則に反するものである。

[反論]

「自然法則に反するもの」ではなく「古典力学の欠陥」の「欠陥」に反するものです。

[審決] (13 ページ 一番下)

・・・発明の詳細な説明の段落【0002】～【0005】の記載に誤りがあることは、前記 1 (2) オークに記載したとおりである。

[反論]

段落【0002】～【0005】の記載に誤りはありません。記載に誤りがあるのは「古典力学」です。

[審決] (14 ページ)

(3)まとめ

そうすると、本願発明 1～本願発明 3 は、特許法第 2 条第 1 項でいう「自然法則を利用した」ものではないため、特許法第 29 条第 1 項柱書に規定される「発明」に該当しない。

第 5 むすび

以上のとおり、この出願は、発明の詳細な説明の記載が、特許法第 36 条第 4 項第 1 号に規定する要件を満たしておらず、また、本願発明 1～本願発明 3 は、特許法第 29 条第 1 項柱書に規定する要件を満たしていない。

そうすると、この出願は、拒絶すべきものである。

よって、結論のとおり審決する。

[反論]

前述「古典力学の欠陥 その1（エネルギー保存の法則の欠陥）」「古典力学の欠陥 その2（作用・反作用の法則の欠陥）」をもって審決そのものへの反論とします。

【被告の反論を求める—01】

「平行軸の定理に於いて遠心力に関する記述が全て欠落している。」ことに関して、被告の反論を求めます。

【被告の反論を求める—02】

「古典力学が自然法則の全てではない。」ことに関して、被告の反論を求めます。

【被告の反論を求める—03】

「無反動材推進機」の作動原理の説明に対して、被告の反論を求めます。

【被告の反論を求める—04】

「無反動材推進機の試作品が実際に作動している。」との主張に対して、被告の反論を求めます。

【被告の反論を求める—05】

「消費電力が一定で一方向力Fを発生させる装置」が技術上実現可能との主張に対して、被告の反論を求めます。

(4) まとめ

上記【被告の反論を求める—01】～【被告の反論を求める—05】への、
被告の反論をもとめます。

以上

添付書類

1 審決謄本

1 通