

서울고등법원 2022. 6. 16 선고 2021나2038070 판결 [계약금등반환청구]

재판경과

서울고등법원 2022. 6. 16 선고 2021나2038070 판결

의정부지방법원 고양지원 2021. 6. 11 선고 2020가합78431 판결

전 문

원고, 피항소인주식회사 A

소송대리인 법무법인(유한) 한별 담당변호사 조상원

피고, 항소인B 주식회사

소송대리인 변호사 김병길

변론 종결2022. 3. 24.

판결 선고2022. 6. 16.

제1심판결의정부지방법원 고양지원 2021. 6. 11. 선고 2020가합78431 판결

주 문

1. 제1심판결을 아래와 같이 변경한다.

가. 피고는 원고로부터 별지 목록 기재 로봇 및 설비를 반환받음과 동시에 원고에게 304,669,000원을 지급하라.

나. 원고의 나머지 청구를 기각한다.

2. 소송 총비용은 각자 부담한다.

3. 제1의 가.항은 가집행할 수 있다.

N

청 구 취 지 및 항 소 취 지

1. 청구취지

피고는 원고에게 304,669,000원과 이에 대하여 이 사건 소장 부분 송달일 다음 날부터 다 갚는 날까지 연 12%의 비율로 계산한 돈을 지급하라.

2. 항소취지

제1심판결을 취소한다. 원고의 청구를 기각한다.

이 유

1. 추완항소의 적법 여부에 대한 판단

소장부분과 판결정본 등이 공시송달의 방법에 의하여 송달되었다면 특별한 사정이 없는 한 피고는 과실 없이 그 판결의 송달을 알지 못한 것이고, 이러한 경우 피고는 그 책임을 질 수 없는 사유로 인하여 불변기간을 준수할 수 없었던 때에 해당하여 그 사유가 없어진 후 2주일(그 사유가 없어질 당시 외국에 있었던 경우에는 30일) 내에 추완항소를 할 수 있다. 여기에서 '사유가 없어진 후'라고 함은 당사자나 소송대리인이 단순히 판결이 있었던 사실을 안 때가 아니고 나아가 그 판결이 공시송달의 방법으로 송달된 사실을 안 때를 가리키는 것으로서, 다른 특별한 사정이 없는 한 당사자나 소송대리인이 그 사건기록의 열람을 하거나 또는 새로이 판결정본을 영수한 때에 비로소 그 판결이 공시송달의 방법으로 송달된 사실을 알게 되었다고 보아야 한다(대법원 2013. 1. 10. 선고 2010다75044, 75051 판결 등 참조).

이 사건에 대하여 본다. 원고가 2020. 12. 30. 의정부지방법원 고양지원에 이 사건 소를 제기한 사실, 제1심법원은 수취인불명, 폐문부재 등의 사유로 피고에게 소장부분과 소송안내서가 송달되지 아니하자 2021. 3. 31. 0시 공시송달의 방법으로 소장부분 등을 송달한 사실, 이후 피고에 대한 변론기일 통지서가 공시송달의 방법으로 송달되어 소송절차가 진행된 뒤 2021. 6. 11. 원고 승소의 제1심판결이 선고되고 그 판결정본 역시 2021. 6. 17. 0시 공시송달의 방법으로 피고에게 송달된 사실, 피고의 대표자 진은규는 2021. 10. 6. 원고로부터 채권추심 의뢰를 받았다는 신용정보회사 소속 직원을 통해 이 사건 소의 존재를 알게 되었고, 2021. 10. 7. 제1심법원에서 이 사건 기록 및 판결에 대해 열람복사신청을 하여 소송기록 및 제1심판결문 사본을 영수한 사실, 피고가 2021. 10. 8. 제1심법원에 추후보완 항소장을 제출한 사실은 기록상 분명하거나 이 법원에 현저하다.

이러한 사실관계를 앞서 본 법리에 비추어 보면, 피고는 과실 없이 제1심판결의 송달사실을 알지 못함으로써 책임질 수 없는 사유로 인하여 항소기간을 준수할 수 없었다고 할 것이다. 그렇다면 제1심판결이 공시송달의 방법으로 송달된 사실을 안 날로부터 2주 이내인 2021. 10. 8. 제기된 피고의 추완항소는 적법하다.

2. 기초사실

가. 원고는 산업용 코팅제품 제조 및 판매업 등을 목적으로 설립된 회사이고, 피고는 산업용 로봇 제조 등을 목적으로 설립된 회사이다.

나. 원고는 2017. 7. 31. 한국로봇산업진흥원이 추진한 'C사업'에서 아래와 같은 내용의 사업 계획을 제출하여 지원대상자로 선정되었다.

사업기간	협약일 ~ 2018. 5. 31.	핵심지표(KPI)	목표(과제완료 후)	개선율	시간당생산량	250	600	240%
주관기관	원고	참여기관	피고					
사업비	정부출연금	기업부담금	합계					
	264,000,000원	610,830,000원	874,830,000원					
사업개요 및 필요성	○ 수작업으로 운영하고 있는 주방용품 생산공정(코팅·피막)을 자동화하기 위해 로봇 시스템을 도입한다. 현재의							

사업기간	협약일 ~ 2018. 5. 31.	핵심지표(KPI)	목표(과제완료 후)	개선율	시간당생산량	250	600	240%
	생산설비는 모든 공정이 개별적으로 가동되고 있으며, 근로자가 공정간의 제품 이송을 담당하고 있다. 근로자가 제품을 이송하기 때문에 가공 중 발생하는 분진과 유분 그리고 고온의 기계에 노출되고 있다.○ 현재 공정 운영 시스템에서는 연속적인 생산이 불가능하다. 당사의 생산공정은 크게 가공공정과 조립공정으로 구분할 수 있으며, 가공공정의 생산속도가 빠르기 때문에 설비의 유휴시간이 발생하고 있다. 설비의 연속 가동과 균일한 제품 공정 조건을 보충하기 위해 로봇 자동화 시스템을 도입하고자 한다.							
	○ 정량적 목표핵심지표(KPI)목표(과제완료 후)개선율현재목표시간당 생산량250600240%공정불량률5%1.5%3.5%총원가절감1,000원700원30%납기준수율60%90%30%산업재해율2%0.1%1.9%							
현재	목표							
공정불량률	5%	1.5%	3.5%					
총원가절감	1,000원	700원	30%					
납기준수율	60%	90%	30%					
산업재해율	2%	0.1%	1.9%					

다. 원고는 이 사건 사업을 수행하기 위하여 2017. 8. 14. 피고와 사이에, 원고가 피고로부터 로봇 자동화에 필요한 로봇을 제작·공급·설치받기로 하는 계약(갑 제1호증의 1, 이하 '이 사건 계약'이라 한다)을 체결하였는데, 그 주요 내용은 아래와 같다.

[C사업 물품구매 계약서]

피고와 원고는 아래와 같이 C사업의 물품을 구매 및 납품, 설치 계약을 체결한다.

계약금액: 874,830,000원(부가가치세 별도)

납기: 협약일 ~ 2018. 5. 31. (사업기간 이내)

납품장소: 원고 공장

대금지불방법

계약 체결 후	설치, 시운전, 완료보고 후	2주간 양산대응, 양산운전 후
---------	-----------------	------------------

상기 계약 내용과 별첨 계약조건 및 부속서류(한국로봇산업진흥원에 제출, 승인된 사업계획 및 기술서류와 견적서, 도면과 시방서)를 계약으로서 첨부하여 본 계약을 체결한다.

<기타 계약의 일반조건>

제2조(계약 물품의 제작사항)

3) 피고는 제작 및 검수합격에 필요한 구성품은 도면과 견적서 및 사양서에 의거하는 것으로 하며 누락없이 제작, 설치, 시운전하여야 한다.

제4조(계약 물품의 인도, 검수 및 관련지급)

2) 피고는 검수 물품을 설치, 시운전 완료 후 원고의 검수자 또는 해당 사업의 검수권자에게 검수받고 원고는 검수 후 완료확인서를 피고에게 교부하여야 한다.

4) 원고는 계약물품의 검수 후 완료확인서를 피고에게 교부한 후 피고에게 지급하기로 한 중도금을 지체없이 지급한다.

5) 원고는 피고에게 중도금을 지급한 후 지체없이 물품운용의 담당자를 정하여 양산 시생산을 하여야 하며 피고는 원고의 양산 시생산의 2주간 양산대응을 하여 원고가 자체적 생산에 대응할 수 있도록 양산대응과 운용교육을 실시한다.

7) 원고는 피고가 계약 물품의 양산대응까지 마치고 난 후 지급하기로 한 잔금을 지체없이 지급한다.

라. 이 사건 계약서에 첨부된 부속서류인 시방서(갑 제1호증의 2), 지원사업계획서(갑 제1호증의 3), 견적서(갑 제1호증의 4)의 주요 내용은 아래와 같다.

[시방서]

I. 공사 일반 사항

1. 공사개요

당 공사와 관련하여 시공하는 설비는 별도로 규정하지 않는 한 제작, 개조, 납품, 설치, 시공, 시운전 시 본 사양서에 준하여 시공을 한다.

3. 일반 사항

7) 시운전 및 검수

(2) 시운전상 이상이 없음을 확인받고 시운전으로 제품의 생산이 가능할 경우에는 검수를 완료하는 것으로 한다.

II. 코팅, 피막공정 개선을 위한 로봇 자동화 특기 사양서

2. 제작, 설치공사 사양

1) 제어방식

(2) 기계 장치: PLC Program 제어(기존 설비 제외)

(3) 기존 설비 및 사급 설비와 납품 설비의 연동 : Sensor에 의한 제품 인식

2) 제어내용

(4) 모든 설비는 기본적으로 개별 제어 방식으로 제어되며, 선 작업 라인의 제품 공급에 의해 후 작업 라인이 작업을 행하도록 한다.

[지원사업계획서]

4. 사업추진 체계 및 일정

4-1. 추진체계

주관기관	과제담당자	과제담당 내용
원고	총괄책임자 외 4명	기반시설 준비공정 운영 조건 확립설비 운영 및 검증
참여기관	과제담당자	
피고	과제세부책임자 외 4명	수작업 공정 분석자동화 설비 제작 설치미비사항 개선

4-2. 추진일정 계획

6. 사업비 구성

6-3. 사업비 비목별 소요명세

(1) 인건비: 69,000,000원

(2) 로봇 시스템 구성 및 기타 사업비

로봇구입	465,000,000원
주변설비(로봇 시스템)	192,000,000원
전기장비	146,230,000원
합계	803,230,000원

(3) 총 금액: 872,230,000원(부가가치세 별도)

[견적서]

* Remark Comment

4. 기존 또는 신규 도입 장비: 레이아웃 도면 제공(피고), 도면 위치대로 안착, 가동, 신호 배출(원고) 마. 원고는 피고에게, 2017. 8. 14. 이 사건 계약에 따른 대금(이하 '이 사건 로봇대금'이라 한다) 중 계약금으로 261,669,000원(= 872,230,000원 × 30%, 부가가치세 제외)을, 2017. 9. 28.

부가가치세와 나머지 대금 중 일부로 43,000,000원을 각 지급하였다.

바. 피고는 2017. 12. 27. 이 사건 계약에 따라 별지 목록 기재 로봇 및 설비(이하 '이 사건 로봇 등'이라 한다)를 원고 공장에 설치하였다.

사. 피고는 2018. 2. 23. 원고로부터 원고의 생산제품 대표모델 10종의 샘플을 제공받은 후 2018.

2. 28. 원고 공장에서 이 사건 로봇에 대한 시운전을 시도하였으나 원고 공장의 기존원고설비(이하 '기존원고설비'라 한다)와 이 사건 로봇 등이 제대로 연동되지 않고, 기존원고설비 중 샌딩기에서 작동 오류가 발생하여 시운전이 정상적으로 진행되지 않았다. 이에 피고는 원고의 전무 E에게

기존원고설비와 이 사건 로봇 등이 제대로 연동되고 샌딩기가 정상적으로 작동한다는 가정하에 시운전을 하겠다고 알린 후 이 사건 로봇 등의 작동 모습을 동영상으로 촬영하였다.

아. 피고는 위와 같이 촬영한 시운전 동영상을 원고에게 제출하고 완료확인서를 교부해달라고 요구하였으나, 원고는 이에 응하지 아니하면서 2018. 2. 28. 피고에게 '2018. 3. 5.

시험생산(시운전)에 착수할 것이니 준비해 달라'는 취지의 이메일을 보냈다.

자. 피고는 2018. 3. 1. 한국로봇산업진흥원에 최종완료 검수의 증빙으로 위 시운전 동영상을 첨부하여 완료보고를 하였고, 같은 날 원고에게 '2018. 3. 5.은 이 사건 계약에 따른 양산대응일이므로 먼저 중도금을 지급하라'는 내용의 이메일을 보냈다.

차. 원고는 2018. 3. 2. 피고에게 '원고의 입회 확인 없이 피고가 단독으로 진행하여 촬영한 동영상만으로는 검수가 완료되었다고 볼 수 없으며, 시운전이 이루어진 것으로 볼 수도 없으므로, 2018. 3. 5. 시험생산(시운전)을 한 후 성공적으로 완료되면 중도금을 지급하겠다'는 취지의 이메일을 보냈다.

카. 이후 원고는 2018. 3. 5.부터 2018. 4. 5.까지 사이에 피고에게 시운전을 요청하는 내용의 이메일 또는 내용증명을 5차례 더 발송하였다.

타. 피고는 이 사건 계약에 따라 이 사건 로봇 등의 공급 및 설치를 완료하였다고 주장하면서 2018. 4. 10. 원고를 상대로 대금 지급을 구하는 소를 제기하였고, 이에 대하여 원고는 2018. 5. 31. 피고가 시운전을 완료하지 못했고 이 사건 로봇 등의 정상적인 사용이 불가능하여 이 사건 계약은 피고의 채무불이행으로 해제되었으므로, 피고는 원고에게 계약금의 배액과 선금금을 반환할 것과 이 사건 로봇 등의 철거 등을 구하는 반소를 제기하였다[대구지방법원 서부지원 2018가합405(본소), 2018가합559(반소), 이하 '관련 사건'이라 한다].

파. 관련 사건의 제1심법원은 피고의 본소청구를 인용하고, 원고의 반소청구를 기각하였다. 이에 대하여 원고가 본소 및 반소에 대하여 항소하였고, 관련 사건의 항소심법원[대구고등법원 2019나23160(본소), 2019나23177(반소)]은 이 사건 계약은 계약 체결 당시부터 그 목적을 달성할 수 없어 원시적 이행불능으로 무효라는 이유로 피고의 본소청구와 원고의 반소청구가 모두 이유 없다고 보아, 관련 사건의 제1심판결의 본소에 관한 부분 중 원고 패소 부분을 취소하고 그 취소 부분에 해당하는 피고의 본소청구를 기각하며, 원고의 반소에 대한 항소를 기각하였다. 이에 대하여 피고가 상고하였으나 대법원은 2021. 12. 10. 상고를 기각하였다[대법원 2020다295083(본소), 2020다295090(반소)].

[인정근거] 갑 제1 내지 4호증(가지번호 있는 것은 가지번호 포함, 이하 같다), 을 제1, 2, 4호증, 변론

전체의 취지, 이 법원에 현저한 사실

3. 청구원인에 대한 판단

가. 관련 법리

쌍무계약에서 계약 체결 후에 당사자 쌍방의 귀책사유 없이 채무의 이행이 불가능하게 된 경우 채무자는 급부의무를 면함과 더불어 반대급부도 청구하지 못하므로, 쌍방 급부가 없었던 경우에는 계약관계는 소멸하고, 이미 이행한 급부는 법률상 원인 없는 급부가 되어 부당이득의 법리에 따라 반환청구할 수 있다. 한편 계약 당시에 이미 채무의 이행이 불가능했다면 특별한 사정이 없는 한 채권자가 이행을 구하는 것은 허용되지 않고, 이미 이행한 급부는 법률상 원인 없는 급부가 되어 부당이득의 법리에 따라 반환청구할 수 있으며, 나아가 민법 제535조에서 정한 계약체결상의 과실책임을 추궁하는 등으로 권리를 구제받을 수 있다(대법원 2017. 10. 12. 선고 2016다9643 판결 등 참조).

나. 인정 사실

앞서 든 증거들에 의하면, 아래와 같은 사실을 인정할 수 있다.

- 1) 이 사건 로봇 등과 기존원고설비(이하 통틀어 '이 사건 로봇 자동화 설비'라 한다)는 상호 순차적으로 교차하는 배열로 설치되어 선 작업 라인의 제품 공급에 따라 후 작업 라인이 연속적으로 작업을 행하도록 되어 있다.
- 2) 그런데 이 사건 로봇 등은 현재까지 원고 공장 내에 가동되지 않는 상태로 설치되어 있고, 원고는 종전과 같이 수작업으로 제품을 생산하고 있다.
- 3) 관련 사건의 감정인 F은 이 사건 로봇 자동화 설비에는 제어신호 연동 문제, 프레스의 금형 문제, 샌딩기와 도장기의 위치 정밀도 문제가 있다는 감정의견을 밝혔다. 그중 샌딩기와 도장기의 위치 정밀도 문제에 대한 감정의견은 아래 표와 같다.

샌딩기는 회전테이블에 좌우 10mm 정도의 오차(총 20mm)가 발생하여 로봇이 허용할 수 있는 오차 범위(좌우 5mm)를 초과하므로 로봇이 제품을 떨어뜨리는 문제가 존재한다. 로봇 사용을 위해서는 로봇의 오차 범위 내에 위치 정밀도를 갖춘 설비로 변경할 필요가 있다.

1 내지 3차 도장기는, 제품을 거치하는 구조물이 자동제어장치용으로 제작되지 않은 이유로 수직, 수평의 오차가 존재하여 로봇이 집을 때 제품을 떨어뜨리는 문제가 발생할 가능성이 있고, 로봇 동작을 작동시키기 위하여 각 구조물 위치를 인식하는 센서에 오류가 발생할 가능성도 존재한다.

다. 판단

앞서 본 사실들에 변론 전체의 취지에 의하여 인정되는 다음과 같은 사정, 즉 ① 이 사건 계약 체결 당시 기존원고설비 중 샌딩기와 도장기는 위치 정밀도에 문제가 존재하고 있었던 점, ② 위 샌딩기와 도장기의 위치 정밀도 문제가 해결되지 않을 경우 위 샌딩기, 도장기 이후의 공정은 로봇을 설치하기 전보다 개선되지 않는 점, ③ 원고와 피고는 샌딩기와 도장기의 위치 정밀도 문제를 해결할 의무가 누구에게 있는지 합의하지 않았으므로, 상호간에 위 문제를 해결할 의무가 없는 점 등을 종합하면, 이 사건 계약 체결 당시에 이미, 피고가 이 사건 계약이 정한 로봇 설치 등 피고의 의무를 충실히 이행하고 원고가 이 사건 계약이 정한 신호배출 등 원고의 의무를 충실히 이행하더라도, 이 사건 계약의 목적인 '로봇 자동화 설비를 설치하여 수작업을 대체하고 제품생산량을 시간당 600개 정도로 개선하는 것'은 불가능하였다고 할 것이다.

따라서 이 사건 계약은 원시적 이행불능으로 처음부터 무효였다고 할 것이므로, 피고는 특별한 사정이 없는 한 원고에게 이 사건 계약에 따라 지급받은 계약금 등의 합계 304,669,000원(= 261,669,000원 + 43,000,000원)을 반환할 의무가 있다(원고는 위 304,669,000원에 대한 지연손해금의 지급을 구하나, 뒤에서 보는 바와 같이 피고의 원고에 대한 위 돈의 반환의무와 원고의 피고에 대한 이 사건 로봇 등 인도의무가 동시이행의 관계에 있으므로, 원고의 이 부분 청구는 받아들이지 않는다).

4. 피고의 항변에 대한 판단

동시이행의 항변권을 규정한 민법 제536조의 취지는 공평의 관념과 신의칙에 합당하기 때문이며, 위 규정이 민법 제549조에 의하여 계약해제의 경우 각 당사자의 원상회복의무에 준용되고 있는 점을 고려할 때 쌍무계약이 무효로 되어 각 당사자가 서로 취득한 것을 반환하여야 하는 경우에도 동시이행관계가 있다고 보아 민법 제536조를 준용함이 타당하다(대법원 1995. 2. 24. 선고 94다31242 판결 등 참조).

살피건대, 피고가 2017. 12. 27. 이 사건 계약에 따라 이 사건 로봇 등을 원고 공장에 설치하였는데, 이 사건 계약이 무효임은 앞서 본 바와 같으므로, 피고는 원고로부터 이 사건 로봇 등을 반환받음과 동시에 원고에게 304,669,000원을 지급할 의무가 있고 이 점을 지적하는 피고의 항변은 이유 있다.

5. 결론

따라서 원고의 청구는 위 인정 범위 내에서 이유 있어 이를 인용하고 나머지 청구는 이유 없어 이를 기각하여야 한다. 제1심판결은 이와 결론을 달리하였으므로, 피고의 항소를 일부 받아들여 제1심판결을 위와 같이 변경한다.

재판장판사마용주

판사임종효

판사주선아

별지