

智慧財產及商業法院行政判決

110年度行專訴字第43號

民國111年3月10日辯論終結

原告 創盛工業股份有限公司

代表人 陳清萬

訴訟代理人 蔡億達律師

輔佐人 謝宗諭

被告 經濟部智慧財產局

代表人 洪淑敏

訴訟代理人 江柏漢

參加人 譽邦實業有限公司

代表人 詹妙幼

上列當事人間因發明專利舉發事件，原告不服經濟部中華民國110年7月9日經訴字第11006304970號訴願決定，提起行政訴訟，並經本院裁定命參加人獨立參加被告之訴訟，本院判決如下：

主 文

一、原告之訴駁回。

二、訴訟費用由原告負擔。

事實及理由

壹、程序方面：

一、本件原告起訴聲明第一項原為：原處分及訴願決定均撤銷（本院卷第13頁），嗣更正為：原處分關於「系爭專利請求項1至5舉發成立，應予撤銷」部分及訴願決定均撤銷（本院卷第184頁），因原告係為使聲明更明確，非屬訴之變更或追加，核無不合。

01 二、又參加人經本院合法通知，未於言詞辯論期日到場，此有本
02 院送達證書可稽（本院卷第211頁），核無民事訴訟法第386
03 條各款所列情形，爰依原告及被告之聲請，由到場當事人辯
04 論而為判決。

05 貳、實體方面：

06 一、爭訟概要：

07 （一）訴外人楊勝榮前於民國89年8月17日以「送料機之感測補
08 償對位裝置」向被告申請發明專利，經被告審查後於90年
09 12月26日准予專利（發明第150420號，下稱系爭專利）。
10 後由楊勝榮之繼承人繼承系爭專利權，再申准將系爭專利
11 權讓與登記予原告。嗣參加人以系爭專利違反核准時專利
12 法第20條第1項第1款、第2項及第71條第1項第3款規定提
13 起舉發，原告則於108年6月10日及109年6月8日提出系爭
14 專利申請專利範圍更正本。

15 （二）案經被告審查後，以系爭專利違反核准時專利法第20條第
16 2項規定，於110年2月3日以(110)智專三(三)05147字第1102
17 0114110號專利舉發審定書為「109年6月8日之更正事項，
18 准予更正」、「請求項1至5舉發成立，應予撤銷」之處分
19 （下稱原處分）。原告就原處分舉發成立之部分不服，提
20 起訴願，經經濟部以110年7月9日經訴字第11006304970號
21 訴願決定駁回（下稱訴願決定），再向本院提起訴訟。因
22 本院認本件判決之結果，倘認訴願決定應予撤銷，將影響
23 參加人之權利或法律上之利益，爰依職權裁定命參加人獨
24 立參加被告之訴訟。

25 二、原告之主張及聲明：

26 （一）系爭專利請求項1至3相較於證據2具有進步性：

27 訴願決定雖以證據2已揭露系爭專利請求項1之「行程差之
28 補償」、「偏移量之校正」及「對第一物件在同一時間裡
29 作左右前端偏移量及行程差之校正，讓該第一物件在與該
30 第二物件貼合時，能夠精確對位貼合」之技術特徵。惟
31 查：

- 01 1.依證據2之圖1（如附圖二）可知，證據2行程差之補償及
02 偏移量之校正是由不同位置的機構分別完成，與系爭專利
03 對位單元位在該第一物件行經的單一位置（或送紙軌道於
04 同一位置的左右兩端）不同。質言之，系爭專利是透過一
05 對位單元進行「行程差之補償」、「偏移量之校正」，或
06 「令第一物件在同一時間裡作左右前端偏移量及行程差之
07 校正，讓該第一物件在與該第二物件貼合時，能夠精確對
08 位貼合」。反觀證據2是透過「比較來自前緣光電眼35和
09 幅材解析器27的信號來連續監測該誤差趨勢，並且產生適
10 當的控制訊號以調節用於送料機14的驅動器上的解析器4
11 2，以使得定時器的適當變化送料」（訴願決定書第13頁
12 第6至20行），因此，送料機14明顯與證據2用以補償行程
13 差之定位壓區33不同，兩者於工作上毫無關連，難給予該
14 領域通常知識者以單一部件同時達到行程差之補償或偏移
15 量之校正的技術教示。
- 16 2.系爭專利請求項1之技術特徵為對第一物件在「同一時
17 間」裡作左右前端偏移量及行程差之校正。然依證據2之
18 圖1可知，證據2補償行程差及校正偏移量之機構不同，且
19 分別位於機器之兩側，顯非在同一時間內實施行程差之補
20 償及偏移量之校正。故該領域通常知識者並無法由證據2
21 思及系爭專利請求項1「在同一時間內補償行程差及校正
22 偏移量」之技術特徵。
- 23 3.系爭專利請求項1所載發明功效是需要對位的物件於進行
24 中完成即時補償對位。然依訴願決定書第10頁第2至6行所
25 載「由前緣光電眼35產生的信號回應於分別由刀和紙幅解
26 析器28和27產生的幅材前緣位置信號觸發定位區伺服馬達
27 的操作，以使片材10減速到進入幅材的速度使他們各自的
28 前緣32和31之間形成直接匹配」之理由可知，證據2並非
29 即時補償，紙張被常態控制在到達前緣光電眼35前需以單
30 面瓦楞紙幅速度的110%行進，該定位壓區減速以進行貼
31 合，故證據2固定之送紙模式，並非正常以外的補償。又

01 由訴願決定書第13頁第6至20行所載「通過比較來自前緣
02 光電眼35和幅材解析器27的信號來連續監測該誤差趨勢，
03 並且產生適當的控制訊號以調節用於送料機14的驅動器上
04 的解析器42，以使得定時器的適當變化送料」之敘述可
05 知，證據2是基於前緣狀態回頭改變紙張出紙處的輸送狀
06 態，非對位進行中的即時補償。據此，系爭專利相較於證
07 據2產生無法預期的功效。

08 4.又系爭專利請求項2、3為請求項1之附屬項，因證據2無法
09 證明請求項1不具進步性，業如前述，同理證據2無法證明
10 請求項2、3不具進步性。

11 (二)系爭專利請求項1至5相較於證據2、3之組合或證據2、5之
12 組合，當具有進步性：

13 依前開原告對於證據2的說明，該領域通常知識者縱然將
14 證據2、3組合或證據2、5組合，仍無法完成相當系爭專利
15 請求項1至5之發明。因證據3或5僅包含單一物件的輸送，
16 均未揭露相當於系爭專利請求項1「一對位單元，係配置
17 於上述之送料機上，分別受上述感測單元所感測之輸出訊
18 號，經一控制裝置處理，同時控制第一物件速度與行程差
19 之補償，或者偏移量之校正，讓該第一物件在與該第二物
20 件貼合時，能夠精確對位貼合，或者對第一物件在同一時
21 間裡作左右前端偏移量及行程差之校正，讓該第一物件在
22 與該第二物件貼合時，能夠精確對位貼合。」之技術教
23 示，該領域通常知識者縱參酌證據2仍無法取得足以完成
24 前述技術特徵的技術教示。

25 (三)系爭專利請求項4至5相較於證據2、6之組合，當具有進步
26 性：

27 同樣基於前述對證據2的說明，因證據6沒有揭露相當系爭
28 專利請求項1「一感測單元，係配置於上述之送料機上，
29 用以感測第一物件與第二物件行進之行程差或偏移量」及
30 「一對位單元，係配置於上述之送料機上，分別受上述感
31 測單元所感測之輸出訊號，經一控制裝置處理，同時控制

01 第一物件速度與行程差之補償，或者偏移量之校正，讓該
02 第一物件在與該第二物件貼合時，能夠精確對位貼合，或
03 者對第一物件在同一時間裡作左右前端偏移量及行程差之
04 校正，讓該第一物件在與該第二物件貼合時，能夠精確對
05 位貼合」的技術教示。縱然證據6內文提及有感測器，但
06 證據2實際上未給出相當系爭專利之對位單元的技術教
07 示，故該領域通常知識者並無法由證據2、6之組合取得足
08 以完成系爭專利請求項4至5的技術教示。

09 (四) 聲明：原處分關於「系爭專利請求項1至5舉發成立，應予
10 撤銷」部分及訴願決定均撤銷。

11 三、被告之答辯及聲明：

12 (一) 原告固主張系爭專利具有一感測單元，係配置於上述之送
13 料機上，用以感測第一物件與第二物件行進之「行程差」
14 或「偏移量」與一對位單元進行「行程差之補償」或「偏
15 移量之校正」或「令第一物件在同一時間裡作左右前端偏
16 移量及行程差之校正」，讓該第一物件在與該第二物件貼
17 合時能夠精確對位貼合，故具有無法預期的功效。惟查，
18 依原處分理由書第(五)之2之(1)點已詳細比對系爭專利請求
19 項1與證據2之技術特徵的相同及相異處，並敘明請求項1
20 不具進步性之理由。

21 (二) 證據2已揭示：紙幅通過紙幅分解器27發出的紙幅速度信
22 號，紙張通過上游真空帶式輸送機15和側導輸送器16同步
23 送入下游真空帶式輸送機17，當第一張紙的前邊緣32到達
24 分光光眼46時（在後緣光電眼38的上游），片材進給傳送
25 帶被減慢並停止，檢測到的前緣在定位輥隙33上游的已知
26 固定位置處，片材前緣32的位置可從各種輸出準確地獲知
27 之技術內容，其中即已教示多點相對位置與標準位置之比
28 較。同時，證據2已揭示：定位輥伺服電機可以響應定時
29 信號而運行，以減慢10%超速運行的紙張，以匹配貼合區
30 的紙幅速度；及光電眼35產生的信號分別響應由刀和紙幅
31 解析器28和27產生的幅材前緣位置信號來觸發定位區伺服

01 電機的操作，以使片材10減速到進入的幅材的速度使它們
02 各自的32和31之間形成直接匹配，預先印刷面紙快速而準
03 確地貼合到單面瓦楞紙上之技術內容，其中係為即時補
04 償，並非回頭改變紙張出紙狀態。且證據2已教示控制物
05 件速度、補償行程差與精確對位貼合，故證據2已揭示一
06 種方法和設備，用於將預先印刷面紙快速而準確地貼合到
07 單面瓦楞紙上，且具有達成控制速度與行程差補償之功
08 能。因此，系爭專利請求項1並未產生無法預期之功效，
09 所屬技術領域中具有通常知識者可由證據2所揭示技術內
10 容簡單變更而輕易完成系爭專利請求項1之創作，故證據2
11 可證明系爭專利請求項1不具進步性。

12 (三) 聲明：原告之訴駁回。

13 四、參加人並未於言詞辯論期日到場，亦未提出書狀作何聲明或
14 陳述。

15 五、本件應適用之法令：

16 (一) 按發明專利權得提起舉發之情事，依其核准審定時之規
17 定，專利法第71條第3項本文有明文規定。本件系爭專利
18 之申請日為89年8月17日，經被告審查後於90年12月26日
19 准予專利（乙證3卷第43、42-2頁），是系爭專利有無撤
20 銷之原因，自應以其核准時所適用90年10月24日修正公
21 布、同年10月26日施行之專利法（下稱90年專利法）為
22 斷。

23 (二) 90年專利法第20條第2項規定：「發明係運用申請前既有
24 之技術或知識，而為熟習該項技術者所能輕易完成時，雖
25 無前項所列情事，仍不得依本法申請取得發明專利。」

26 六、本院判斷：

27 (一) 系爭專利之技術分析：

28 1. 系爭專利技術內容：

29 (1) 系爭專利所欲解決問題：

30 目前市面上之包裝紙盒（箱）或紙板，由於其面紙（下
31 稱第一物件）過於單薄柔軟，必須於面紙另一貼合一硬

01 度較硬之底紙（下稱第二物件），讓貼合後之第一物件
02 能增加強度。由於上述前者與後者之設計上，讓上給紙
03 機構及下給紙機構在輸送兩物件時，須等待第一、二物
04 件同時到達後方可輸送，如是增加工作時序；且後者以
05 推爪方式推動兩物件輸送時，如物件較輕薄柔軟，容易
06 產生推擠捲收造成物件扭曲變形狀態，更因變形產生偏
07 移，使貼合時無法精確對位，也導致生產慢，產量小，
08 效率差之問題，造成不良之成品（參系爭專利說明書第
09 4至5頁）。

10 (2)解決問題之技術手段：

11 本發明具有一感測單元，係配置於上述之送料機上，用
12 以感測物件行進之行程差或偏移量；又一對位單元，係
13 配置於上述之送料機上，分別受上述感測單元所感測之
14 輸出訊號，經控制裝置處理，同時控制物件速度與行程
15 差之補償或偏移量之校正（參系爭專利說明書第5至6
16 頁）。

17 (3)對照先前技術之功效：

18 本發明利用多點感測比較之即時補償對位裝置，即是在
19 須要對位的兩物件行徑適當位置，裝設有多點感測器，
20 以測得進行中兩物件的相對位置並與標準位置比較後，
21 運算出補償值，再以同步進行中之對位機構於適當距離
22 增加或減少補償值，再回覆同步速度進行輸送，即可將
23 須要對位的物件於進行中完成即時補償對位之功效者
24 （參系爭專利說明書第5頁）。

25 2.系爭專利主要圖式：如附圖一所示。

26 3.系爭專利申請專利範圍分析：

27 系爭專利原核准請求項共5項，其中請求項1為獨立項，其
28 餘為附屬項，原告分別於108年6月10日及109年6月8日提
29 出更正申請，經被告審定原告109年6月8日所提更正內容
30 准予更正，故以更正後之請求項為準（乙證2卷第168
31 頁）。更正後請求項內容如下：

請求項1：一種送料機之感測補償對位裝置，利用多點感測對進行中第一物件與第二物件的多點相對位置與標準位置之比較，並進行補償對位之裝置，該裝置包括有：

一感測單元，係配置於上述之送料機上，用以感測第一物件與第二物件行進之行程差或偏移量；及，

一對位單元，係配置於上述之送料機上，分別受上述感測單元所感測之輸出訊號，經一控制裝置處理，同時控制第一物件速度與行程差之補償，或者偏移量之校正，讓該第一物件在與該第二物件貼合時，能夠精確對位貼合，或者對第一物件在同一時間裡作左右前端偏移量及行程差之校正，讓該第一物件在與該第二物件貼合時，能夠精確對位貼合。

請求項2：如申請專利範圍第1項所述送料機之感測補償對位裝置，其中，該對位單元為一馬達及連設於馬達之從動件所構成。

請求項3：如申請專利範圍第1項所述送料機之感測補償對位裝置，其中，在單點對位時，則在兩物件行徑之規位處設有兩感測器，並於輸送台設有一對位單元。

請求項4：如申請專利範圍第1項所述之送料機之感測補償對位裝置，其中，在雙點對位時，則在物件行徑兩邊適當位置設有感測器，並於輸送台兩邊設有兩組對位單元。

請求項5：如申請專利範圍第1項所述送料機之感測補償對位裝置，其中，又在側向對位時，則於物件行進側方分別裝設有感測器並於輸送台設有一對位單元。

(二) 舉證證據 (如附表)：

01 1.證據2：為西元1996年9月24日公開之加拿大第CA2172083A
02 1號專利案，其公開日早於系爭專利申請日（即西元2000
03 年8月17日），可為系爭專利之先前技術。主要圖式如附
04 圖二所示。

05 2.證據3：為西元1995年1月24日公告之美國第US5383392號
06 專利案，其公告日早於系爭專利申請日，可為系爭專利之
07 先前技術。主要圖式如附圖三所示。

08 3.證據5：為西元1993年5月25日公告之美國第US5213036號
09 專利案，公開日早於系爭專利申請日，可為系爭專利之先
10 前技術。主要圖式如附圖四所示。

11 4.證據6：為西元1997年10月28日公告之美國第US5681036號
12 專利案，公開日早於系爭專利申請日，可為系爭專利之先
13 前技術。主要圖式如附圖五所示。

14 （三）系爭專利請求項1至3之技術特徵均已為證據2所揭露，不
15 具進步性：

16 1.證據2揭示一種「瓦楞紙板的貼合機」，依其說明書第8頁
17 第3至15行記載：「雖然該系統可以初始校準和操作，以
18 便以與紙幅速度相匹配的超速度和與單面瓦楞紙幅被拉出
19 後的間隙相對應的間距輸送紙張10，在產品和操作條件包
20 括紙張打滑，由這些和其他因素引起的紙張長度誤差，和
21 積累錯誤，將不可避免地導致在貼合區處的前沿不匹配。
22 因此，本發明的一個重要方面是回應於檢測每張紙的前緣
23 32相對於紙幅的前切割邊緣31的位置來控制定位壓區33的
24 速度」（乙證1卷第63頁），顯示可檢測紙張與瓦楞紙幅
25 前緣不匹配並利用定位壓區加以控制的技術，即相當於系
26 爭專利之感測補償對位裝置可感測第一與第二物件位置與
27 標準位置差異，並進行對位補償的技術。是以，證據2已
28 揭露系爭專利請求項1「一種送料機之感測補償對位裝
29 置，利用多點感測對進行中第一物件與第二物件的多點相
30 對位置與標準位置之比較，並進行補償對位之裝置」之技
31 術特徵。

01 2.證據2說明書第8頁第32至36行記載：「紙張以單面瓦楞紙
02 幅速度的110%的標稱速度行進，在他已經行進了2英吋(5
03 厘米)到定位壓區之後，前導邊緣32被光電眼35檢測並產
04 生一個位置信號」（乙證1卷第63頁），該光電眼即相當
05 於系爭專利請求項1之感測單元，且利用光電眼檢測紙張
06 前導邊緣的技術亦相當於感測單元用以感測第一物件行進
07 行程的技術。又說明書第9頁第17至26行記載：「然而，
08 實際上不可能獲得零誤差條件，更不用說在連需操作期間
09 的維持。因此，由前緣光電眼35產生的信號回應於分別由
10 刀和紙幅解析器28和27產生的幅材前緣位置信號觸發定位
11 區伺服馬達的操作，以使紙張10減速到進入的紙幅的速度
12 使他們各自的前緣32和31之間形成直接的匹配」（乙證1
13 卷第63頁背面），該由刀和紙幅解析器產生的紙幅前緣位
14 置信號的技術，即相當於系爭專利請求項1之感測第二物
15 件行進行程的技術，且由光電眼信號回應解析器信號而觸
16 發定位區伺服馬達操作的操作技術，亦相當於系爭專利請
17 求項1之感測第一物件與第二物件行進行程差的技術。是
18 以，證據2已揭露系爭專利請求項1「一感測單元，係配置
19 於上述之送料機上，用以感測第一物件與第二物件行進之
20 行程差」之技術特徵。

21 3.又證據2說明書第8頁第11至15行記載：「本發明的一個重
22 要方面是回應於檢測每張紙的前緣32相對於紙幅的前切割
23 邊緣31的位置來控制定位壓區33的速度」（乙證1卷第63
24 頁），該定位壓區即相當於系爭專利請求項1之對位單
25 元，且該回應檢測紙張與紙幅前緣位置、以控制定位壓區
26 速度的技術，亦相當於感測單元感測並輸出訊號，經一控
27 制裝置處理利用對位單元同時控制第一物件速度與行程差
28 補償的技術。是以，證據2已揭露系爭專利請求項1「一對
29 位單元，係配置於上述之送料機上，分別受上述感測單元
30 所感測之輸出訊號，經一控制裝置處理，同時控制第一物
31 件速度與行程差之補償」之技術特徵。再由前揭說明書第

01 9頁第17至26行記載「以使紙張10減速到進入的紙幅的速
02 度使他們各自的前緣32和31之間形成直接的匹配」之內
03 容，可知證據2所揭露技術亦具有系爭專利請求項1「讓該
04 第一物件在與該第二物件貼合時，能夠精確對位貼合」之
05 效果。

06 4.基上，證據2已揭露系爭專利請求項1的「一種送料機之感
07 測補償對位裝置，利用多點感測對進行中第一物件與第二
08 物件的多點相對位置與標準位置之比較，並進行補償對位
09 之裝置」、「一感測單元，係配置於上述之送料機上，用
10 以感測第一物件與第二物件行進之行程差」、「一對位單
11 元，係配置於上述之送料機上，分別受上述感測單元所感
12 測之輸出訊號，經一控制裝置處理，同時控制第一物件速
13 度與行程差之補償」、「讓該第一物件在與該第二物件貼
14 合時，能夠精確對位貼合」之技術特徵，而為所屬技術領
15 域中具有通常知識者所能輕易完成，且系爭專利請求項1
16 相較於證據2之先前技術並不具有有利功效，故證據2足以
17 證明系爭專利請求項1不具進步性。

18 5.至系爭專利請求項1雖另記載「同時控制第一物件速度與
19 偏移量之校正」及「或者對第一物件在同一時間裡作左右
20 前端偏移量及行程差之校正」技術特徵，未為證據2所完
21 整揭露。惟此與前述已被證據2所揭露「同時控制第一物
22 件速度與行程差之補償」技術特徵，因請求項1皆以「或
23 者」文字記載，乃屬不同實施態樣的並列技術特徵，即系
24 爭專利請求項1的專利權範圍係具有不同實施方式之態
25 樣。換言之，請求項1界定「或者對第一物件在同一時間
26 裡作左右前端偏移量及行程差之校正」技術特徵，係同時
27 針對偏移量與行程差進行校正（無論是否有偏移量或行程
28 差均會進行校正動作）；而請求項1界定「同時控制第一
29 物件速度與行程差之補償」，明顯僅針對第一物件速度與
30 行程差做控制（不會校正偏移量，如系爭專利圖式第5圖
31 的實施例，否則即造成與前述「或者對第一物件在同一時

間裡作左右前端偏移量及行程差之校正」技術特徵相同)；另請求項1界定「同時控制第一物件速度與偏移量之校正」，亦僅針對第一物件速度與偏移量做控制（不會校正行程差，如系爭專利圖式第6圖的實施例，否則亦會與前述技術特徵相同）。因此，可見系爭專利請求項1係界定了三種實施態樣的技術內容（即校正「行程差」、「偏移量」、「偏移量及行程差」），故當請求項記載複數實施態樣，而其中一種態樣已為先前技術所揭露時，即可認定該請求項不具專利要件。

6.系爭專利請求項2依附於請求項1，其附屬技術特徵為「其中，該對位單元為一馬達及連設於馬達之從動件所構成。」。依證據2說明書第9頁第19至23行記載：「由前緣光電眼35產生的信號回應於分別由刀和紙幅解析器28和27產生的紙幅前緣位置信號觸發定位區伺服馬達的操作」，及第8頁第24至28行記載：「定位壓區包括上定位輥36，上定位輥36優選地包括多個間隔開的軸向對齊的夾輥，其可回應於來自系統控制器的指令而升高和降低」（乙證1卷第63頁及背面）。該伺服馬達與夾輥，即相當於系爭專利請求項2之馬達及連設於馬達的從動件，故證據2已揭露系爭專利請求項2之附屬技術特徵。又證據2可以證明系爭專利請求項1不具進步性，已如前述，且其亦已揭露請求項2的附屬技術特徵，則證據2自足以證明系爭專利請求項2不具進步性。

7.系爭專利請求項3依附於請求項1，其附屬技術特徵為「其中，在單點對位時，則在兩物件行徑之規位處設有兩感測器，並於輸送台設有一對位單元」。如前揭2.所述，證據2的前緣光電眼35可對應紙張前緣產生信號、刀和紙幅解析器28和27可產生紙幅前緣位置信號，即相當於系爭專利請求項3在兩物件行徑之規位處設有兩感測器的技術特徵。又證據2之定位壓區可使紙張減速到進入的紙幅的速度使他們各自的前緣32和31之間形成直接的匹配，亦相當

於系爭專利請求項3之輸送台設有一對位單元的技術特徵。因此，證據2已揭露系爭專利請求項3之附屬技術特徵。證據2可以證明系爭專利請求項1不具進步性，已如前述，且其亦已揭露請求項3的附屬技術特徵，故證據2亦足以證明系爭專利請求項3不具進步性。

8.原告雖主張證據2之送料機14明顯與用以補償行程差之定位壓區33不同，兩者於工作上毫無關連，難給予該領域通常知識者以單一部件同時達到行程差之補償或偏移量之校正的教示，且證據2之補償行程差及校正偏移量之機構不同，分別位於機器之兩側，顯非在同一時間內實施行程差之補償及偏移量之校正，並無法由證據2思及系爭專利請求項1「在同一時間內補償行程差及校正偏移量」之技術特徵等等（本院卷第17至18頁）。惟查：

(1)系爭專利請求項1界定三種實施態樣的技術內容，當請求項記載複數實施態樣，而其中一種態樣為先前技術所揭露時，即可認定該請求項不具專利要件。如前所述，證據2所揭示光電眼相當於系爭專利請求項1之感測單元，該定位壓區相當於系爭專利請求項1之對位單元，且該回應檢測紙張與紙幅前緣位置、以控制定位壓區速度的技術，相當於感測單元感測並輸出訊號，經一控制裝置處理利用對位單元同時控制第一物件速度與行程差補償之技術，即係相當於請求項1「同時控制第一物件速度與行程差之補償」之技術特徵，縱未同時揭露請求項1「在同一時間內補償行程差及校正偏移量」之技術特徵，然證據2確已揭露系爭專利請求項1其中一實施態樣的技術內容，即足以證明系爭專利請求項1不具進步性。

(2)況且依證據2說明書第13頁第7至27行記載：「然而，因為可以應用於調節片材前緣32位置的控制量存在固有的限制，所以希望在前緣光電眼35處保持正或負1英寸（2.5公分）的公差。這種公差可以通過初始校準和啟

動來確定，但在系統的連續運行期間可能會丟失。最終可能會出現兩種類型的錯誤。一個是紙張偏移中的誤差，使得紙張傾向於超出2英寸公差間隙，或者太快或太晚。通過比較來自前緣光電眼35和幅材解析器27的信號來連續監測該誤差趨勢，並且產生適當的控制信號以調節用於送料機14的驅動器上的解析器42，以使得定時器的適當變化送料。對共同的真空皮帶解析器44和側嚮導向驅動解析器43做出相應的改變。另一種類型的誤差是由每張紙連續的誤差累積表現的誤差。修正這個誤差需要調整進給比率並且以類似的方式進行。」（乙證1卷第60頁），可知證據2除了揭露系爭專利請求項1之行程差補償之技術外，亦已揭露關於偏移量誤差校正之技術特徵。縱其補償行程差及校正偏移量之機構不同，惟系爭專利請求項1之「在同一時間內補償行程差及校正偏移量」技術特徵，仍為該所屬技術領域中具有通常知識者所能輕易思及或完成，故原告之主張並不可採。

- 9.原告另主張系爭專利請求項1所載發明是需要對位的物件於進行中完成即時補償對位，然證據2是基於前緣狀態回頭改變紙張出紙處的輸送狀態，並非對位進行中的即時補償，故系爭專利較諸證據2具有無法預期之功效等等（本院卷第18至19頁）。然查，依證據2說明書摘要記載：「貼合區上游的定位輥隙改變了進入紙張的速度，以使紙張前緣與紙幅前緣精確匹配」；證據2說明書第8頁第3至15行記載：「雖然該系統可以初始校準和操作，以便以與紙幅速度相匹配的超速度和與單面瓦楞紙幅被拉出後的間隙相對應的間距輸送紙張10，在產品和操作條件包括紙張打滑，由這些和其他因素引起的紙張長度誤差，和積累錯誤，將不可避免地導致在貼合區處的前沿不匹配。因此，本發明的一個重要方面是回應於檢測每張紙的前緣32相對於紙幅的前切割邊緣31的位置來控制定位壓區33的速度」；第9頁第17至26行記載：「然而，實際上不可能獲

得零誤差條件，更不用說在連需操作期間的維持。因此，由前緣光電眼35產生的信號回應於分別由刀和紙幅解析器28和27產生的幅材前緣位置信號觸發定位區伺服馬達的操作，以使紙張10減速到進入的紙幅的速度使他們各自的前緣32和31之間形成直接的匹配」等內容，均足以顯示證據2所揭露者亦為即時的定位補償，故原告僅擷取訴願決定書第10頁第2至6行所載片面理由，主張證據2並非對位進行中的即時補償，認系爭專利具有無法預期之功效，並非可採。

（四）證據2、3之組合或證據2、5之組合或證據2、6之組合，足以證明系爭專利請求項4、5均不具進步性：

1. 系爭專利請求項4依附於請求項1，其附屬技術特徵為「其中，在雙點對位時，則在物件行徑兩邊適當位置設有感測器，並於輸送台兩邊設有兩組對位單元。」查於物件行徑兩邊均設感測器及兩組對位單元，僅係證據2所揭露之光電眼與定位壓區數量的簡單改變。
2. 又證據3為一種片材處理設備，依其說明書第3欄第14至16行記載：「該調整可以校正縱向(即角度)配準和偏斜配準」（乙證1卷第46頁），而要調整偏斜配準必然要具備至少二感測器，且依證據3圖式第2圖（如附圖三）亦清楚揭露藉由各別伺服馬達38a、38b分別驅動皮帶52、54以作為調整縱向配準與偏斜配準的技術，雖然證據3調整配準的機制在於輸送機(皮帶)而與系爭專利的對位單元略有差異，但證據3之前述技術內容已對所屬技術領域中具有通常知識者欲就證據2之技術形成複數光電眼與定位壓區產生教示作用，而可輕易完成系爭專利請求項4之發明，且系爭專利請求項4相較於先前技術並未具有有利功效。再者，證據2、3均屬處理或運輸紙板裝置之相同技術領域，亦具有功能或作用之共通性，彼此具有結合動機。因此，證據2、3之組合可以證明系爭專利請求項4不具進步性。

01 3.又證據5為一種片材饋送裝置的技術，依其說明書第6欄第
02 7至12行記載：「本實施例的片材進給裝置不僅可以校正
03 片材的位置誤差，而且可以使用平行安裝的兩個抽吸輸送
04 機校正片材的平行誤差」（乙證1卷第21頁背面），而要
05 校正平行誤差必然要有至少二感測器，且證據5圖式第3圖
06 （附圖四）亦清楚揭露利用兩個感測器6a、6b並藉由各別
07 伺服電機4a、4b分別驅動輸送機3a、3b以作為校正的技
08 術，雖然證據5校正的機制在於輸送機而與系爭專利的對
09 位單元略有差異，但證據5的前述技術內容確已對所屬技
10 術領域中具有通常知識者欲就證據2技術形成複數光電眼
11 與定位壓區產生教示作用，而可輕易完成系爭專利請求項
12 4之發明，且系爭專利請求項4相較於先前技術並未具有有
13 利功效。再者，證據2、5均屬處理紙板裝置之相同技術領
14 域，亦具有功能或作用之共通性，彼此具有結合動機。因
15 此，證據2、5之組合可以證明系爭專利請求項4不具進步
16 性。

17 4.又證據6為一種具有控制校正功能的片材饋送裝置，依其
18 說明書第8欄第24至41行記載：「用作歪斜量檢測裝置的
19 兩個歪斜量檢測感測器20在與片材進給方向正交的方向上
20 並排佈置。當片材S的前緣穿過各個感測器時，基於從感
21 測器獲得的信號之間的時間差來檢測片材的前緣的傾斜
22 度…在片材被供給至讀取單元21的同時通過控制進給速度
23 來校正片材的歪斜基於來自歪斜量檢測感測器的信號，左
24 右各對主動對齊輥19的位置。」（乙證1卷第12頁）。可
25 知證據6所揭露利用複數感測器與複數主動對齊輥進行校
26 正的技術，即相當於系爭專利請求項4的附屬技術特徵。
27 雖然證據6的校正機制係應用在類似影印機的紙張饋送系
28 統而與系爭專利應用於兩物件的對位略有差異，但證據6
29 的前述技術內容確已對所屬技術領域中具有通常知識者欲
30 就證據2技術形成複數光電眼與定位壓區產生教示作用，
31 而可輕易完成系爭專利請求項4之發明，且系爭專利請求

項4相較於先前技術並未具有有利功效。再者，證據2、6均屬紙片運送之相同技術領域，亦具有功能或作用之共通性，彼此具有結合動機。因此，證據2、6之組合可以證明系爭專利請求項4不具進步性。

5.系爭專利請求項5依附於請求項1，其附屬技術特徵為「其中，又在側向對位時，則於物件行進側方分別裝設有感測器並於輸送台設有一對位單元。」。查證據2、3或證據2、5或證據2、6，均已揭露利用相當於系爭專利的感測器與對位單元對輸送中的物件進行對位補償的技術，無論係單點對位或雙點對位，均已為前述證據所揭露，而「側向對位」僅係前述技術感測器位置的簡單改變，並未因此而具有特別有利功效。因此，證據2、3或證據2、5或證據2、6之組合，均可以證明系爭專利請求項5不具進步性。

6.原告主張證據3、5、6均僅包含單一物件的輸送，均未揭露相當系爭專利請求項1之「一對位單元，係配置於上述之送料機上，分別受上述感測單元所感測之輸出訊號，經一控制裝置處理，同時控制第一物件速度與行程差之補償，或者偏移量之校正，讓該第一物件在與該第二物件貼合時，能夠精確對位貼合，或者對第一物件在同一時間裡作左右前端偏移量及行程差之校正，讓該第一物件在與該第二物件貼合時，能夠精確對位貼合」之技術教示，該領域具有通常知識者無法由證據2、3或證據2、5或證據2、6之組合完成前述技術特徵的技術教示等等（本院卷第19至20頁）。然查，證據3係利用各別伺服馬達38a、38b分別驅動皮帶52、54以調整縱向配準與偏斜配準的技術，該伺服馬達用以校正配準的技術即相當於系爭專利之對位單元的技術；證據5亦清楚揭露利用兩個感測器6a、6b並藉由各別伺服電機4a、4b分別驅動輸送機3a、3b以作為校正的技術，因此，證據3或5既已分別揭露以複數伺服馬達、兩個感測器作為對位校準的技術，即已對於同為應用對位校準技術的證據2貼合機具有教示作用，而能簡單組合完成

01 系爭專利之發明。又查，證據2確具有相當於系爭專利對
02 位單元的技術特徵，且證據6亦確實揭露複數感測器與複
03 數主動對齊輥進行校正的技術，此已足以令所屬技術領域
04 中具有通常知識者就同為應用對位校準技術的證據2貼合
05 機具有教示作用，而能簡單組合完成系爭專利之發明。故
06 原告之主張並無可採。

07 七、綜上所述，本件證據2可以證明系爭專利請求項1至3不具進
08 步性；證據2、3或證據2、5或證據2、6之組合均足以證明系
09 爭專利請求項4、5不具進步性。從而，被告以系爭專利請求
10 項1至5違反核准時專利法第20條第2項規定而不具進步性，
11 為舉發成立之原處分，核無不合，訴願決定予以維持，亦無
12 違誤。原告仍執前詞，請求撤銷訴願決定及原處分關於「系
13 爭專利請求項1至5舉發成立，應予撤銷」部分，為無理由，
14 應予駁回。

15 八、本件判決基礎已經明確，當事人其餘攻擊防禦方法及訴訟資
16 料經本院斟酌後，認與判決結果沒有影響，無逐一論述的必
17 要，併此說明。

18 九、結論：本件原告之訴為無理由，依智慧財產案件審理法第1
19 條，行政訴訟法第98條第1項前段，判決如主文。

20 中 華 民 國 111 年 3 月 31 日

21 智慧財產第二庭

22 審判長法 官 蔡惠如

23 法 官 曾啟謀

24 法 官 吳俊龍

25 以上正本證明與原本無異。

26 如不服本判決，應於送達後20日內，向本院提出上訴狀並表明上
27 訴理由，其未表明上訴理由者，應於提起上訴後20日內向本院補
28 提上訴理由書；如於本判決宣示後送達前提起上訴者，應於判決
29 送達後20日內補提上訴理由書（均須按他造人數附繕本）。

30 上訴時應委任律師為訴訟代理人，並提出委任書（行政訴訟法第
31 241條之1第1項前段），但符合下列情形者，得例外不委任律師

為訴訟代理人（同條第1項但書、第2項）。

得不委任律師為訴訟
代理人之情形

所 需 要 件

(一)符合右列情形之一
者，得不委任律師
為訴訟代理人

1. 上訴人或其法定代理人具備律師資格或為教育部審定合格之大學或獨立學院公法學教授、副教授者。
2. 稅務行政事件，上訴人或其法定代理人具備會計師資格者。
3. 專利行政事件，上訴人或其法定代理人具備專利師資格或依法得為專利代理人者。

(二)非律師具有右列情形之一，經最高行政法院認為適當者，亦得為上訴審訴訟代理人

1. 上訴人之配偶、三親等內之血親、二親等內之姻親具備律師資格者。
2. 稅務行政事件，具備會計師資格者。
3. 專利行政事件，具備專利師資格或依法得為專利代理人者。
4. 上訴人為公法人、中央或地方機關、公法上之非法人團體時，其所屬專任人員辦理法制、法務、訴願業務或與訴訟事件相關業務者。

是否符合(一)、(二)之情形，而得為強制律師代理之例外，上訴人應於提起上訴或委任時釋明之，並提出(二)所示關係之釋明文書影本及委任書。

中 華 民 國 111 年 4 月 8 日
書記官 蔣淑君