

智慧財產及商業法院行政判決

111年度行專訴字第19號

民國111年09月28日辯論終結

原告 鴻勁精密股份有限公司

代表人 謝昺達

訴訟代理人 蘇士傑專利師

被告 經濟部智慧財產局

代表人 洪淑敏

訴訟代理人 陳盈竹

上列當事人間因發明專利申請事件，原告不服經濟部中華民國111年1月25日經訴字第11106300240號訴願決定，提起行政訴訟，並經本院命參加人獨立參加被告之訴訟，本院判決如下：

主 文

原告之訴駁回。

訴訟費用由原告負擔。

事實及理由

壹、事實概要：

原告於民國108年8月2日以「電子元件移料機構及其應用之作業分類設備」向被告申請發明專利（下稱系爭申請案），經被告編為第108127587號審查，不予專利。原告不服，於109年6月11日申請再審查，並分別於109年10月8日提出申請專利範圍修正本及110年7月22日提出說明書及申請專利範圍修正本。案經被告依前開修正本及申請時摘要、說明書及圖式審查，核認本案有違專利法第22條第2項之規定，以110年9月28日（110）智專三（三）05158字第11020944250號專利再審查核駁審定書為不予專利之處分。原告不服，提起訴願，經濟部嗣於111年1月25日經訴字第11006300240號決定駁回，原告遂向本院提起行政訴訟。

貳、原告主張：

一、引證1、2之組合不足以證明系爭申請案請求項1不具進步性：

01 (一)系爭申請案請求項1所界定之拾取單元及檢知單元分別裝設
02 於移載具之不同位置，由移載具同步帶動拾取單元及檢知單
03 元位移，拾取單元無法單獨帶動檢知單元位移，檢知單元之
04 功能或作用為檢知拾取之標的物是否掉落，進而迅速排除異
05 常；引證2之夾爪感測器直接裝配或嵌埋於夾爪，與夾爪同
06 步位移，夾爪感測元件無法獨立作動，且所感測為夾爪周邊
07 環境，若移料中掉落，無法即時得知，故本案檢知單元之配
08 置與作用目的完全不同於引證2。

09 (二)系爭申請案之拾取單元及檢知單元分別裝設於移載具各自獨
10 立作動，可減輕始取器之負荷，防止拾取器晃動而提高取放
11 精度；引證2之夾爪感測器直接設於或嵌於夾爪上，夾爪額
12 外承受感測器重量負荷，致移載過程產生晃動影響取放電子
13 元件的準確性，故本案所屬技術領域中具有通常知識者不會
14 於拾取器上直接裝配夾爪感測元件，而影響自身之移料效
15 能。

16 (三)系爭申請案請求項1界定「該檢知驅動器供裝配該檢知器，
17 並用以帶動該檢知器作至少一方向位移」，其中該檢知驅動
18 器為一機械元件，非電控元件，亦無法控制拾取器之作動；
19 引證2之控制模組為一電控元件，控制模組本身無法裝配夾
20 爪感測器更無法驅動或調整其位移，原處分機關不應在了解
21 本案之說明書後，而有後見之明任意擴張引證2之解釋。

22 二、並聲明：

23 (一)訴願決定及原處分均撤銷。

24 (二)被告對第108127587號「電子元件移料機構及其應用之作業
25 分類設備」發明專利請求項1至10應為「應予專利」之審
26 定。

27 (三)訴訟費用由被告負擔。

28 參、被告答辯：

29 一、原告指稱系爭申請案之拾取單元無法帶動檢知單元同步位移
30 云云，然系爭申請案請求項1並未界定該拾取單元及檢知單
31 元是否為同步位移之技術特徵，自不應以未界定技術作為請

01 求項之限制條件，且系爭申請案111年7月22日修正說明書
02 【0010】記載之修正內容為拾取單元及檢知單元為同步位
03 移，與起訴書所載拾取單元與檢知單元無法同步位移之論述
04 有違。依引證2說明書【0018】記載「機器人手臂可根據不
05 同的應用需求具有任何數量的基座和/或夾爪」及【0022】
06 記載「夾爪感測元件202可依據各種實施例的不同需求設置
07 於任何位置或任何數量」，揭示該感測器可設於其他基座
08 和/或夾爪等適當位置上，是原告所稱引證2之感測器「直接
09 裝配或嵌埋於夾爪」僅為其中一種實施態樣，所屬技術領域
10 具有通常知識者可依引證2揭示，依不同應用需求個別設定
11 其驅動方式為同步、非同步位移或調整其適當之設置位置。
12 引證2說明書【0010】記載「機器人手臂的感測器可配置用
13 以從夾爪的周圍收集感測數據。…。相應地，依據夾爪感測
14 數據判定為不利的條件時，可以中止和/或修改機器人手臂
15 程序以避免發生不利的狀況」、【0015】記載「感測數據可
16 用於表徵夾爪110所暴露的周邊環境，例如夾爪110的周邊環
17 境、被夾爪110夾持的物體或觸碰到夾爪110的一表面」等內
18 容，與系爭申請案檢知單元檢知拾取之標的物是否掉落，進
19 而迅速排除異常之作用或功能並無二致。

20 二、本案之發明目的為藉以檢知拾取器於移料過程中是否掉落所
21 移載之電子元件，使工作人員即時得知移料狀態或排除障
22 礙，達到提升移料作業效能之實用效益。如前所述引證2說
23 明書已揭示夾爪感測器並非僅限設於夾爪上，可依不同應用
24 需求設置該感測器之數量或位置，感測器為移料機構之輔助
25 設計，感測器之設置不影響夾爪本身功能作動或額外產生負
26 荷，為所屬技術領域中之一般知識，原告所稱額外產生負荷
27 或影響精度等因素係設計夾爪強度或精度時應考量之論述等
28 云云，與系爭專利之發明目的或所欲解決之技術問題並無關
29 聯性，原告主張應不可採。

30 三、系爭申請案說明書【0010】記載「檢知單元另於承架331設
31 有檢知驅動器，以供裝配檢知器，而帶動檢知器作至少一方

01 向位移調整檢知位置而相對於拾取器，檢知驅動器可為壓缸
02 或線性馬達等，於本實施例中，檢知驅動器係包含馬達及傳
03 動組，並以傳動組裝配檢知器，而帶動檢知器作Z方向位
04 移」之內容，其中檢知驅動器其可為壓缸或線性馬達等、或
05 馬達及傳動組之組合，與起訴書所稱僅為一機械用元件之論
06 述有違，該檢知驅動器為複數機械元件之組合由所屬技術領
07 域中具有通常知識者可將該組合視為一「驅動模組」；引證
08 2說明書【0029】揭示之控制器模組可控制馬達，其中該馬
09 達可以移動機器人手臂之夾爪、感測元件、感測元件工具等
10 技術內容，引證2之控制模組與系爭申請案之檢知驅動器包
11 含馬達及傳動組，並以傳動組裝配檢知器之技術特徵相當，
12 是原告主張並不可採。

13 四、其他關於系爭申請案請求項1至10不具專利要件之理由，被
14 告已於再審查核駁審定書中詳載理由，不另贅述。

15 五、並聲明：

16 (一)原告之訴駁回。

17 (二)訴訟費用由原告負擔。

18 肆、本件之爭點：（本院卷第129頁）

19 引證1、2之組合是否足以證明請求項1至10不具進步性？

20 伍、得心證之理由：

21 一、本件應適用之專利法：

22 系爭申請案之申請日為108年8月2日，被告所為再審查核駁
23 審定日為110年9月28日，本件於111年9月28日言詞辯論終
24 結，故系爭申請案是否符合專利要件，應以108年5月1日修
25 正公布、108年11月1日施行專利法（下稱現行專利法）為
26 斷。

27 二、系爭申請案技術分析：

28 (一)系爭申請案技術內容：

29 1.欲解決之技術問題點：

30 移料機構之拾取器於移料過程中會發生因外力振動或吸力不
31 足等因素而導致所移載之電子元件掉落的情況，例如電子元

01 件掉落於移料路徑下方之加熱盤的待升溫電子元件上，或者
02 拾取器在無電子元件之情況下而空跑移載行程至載台，但前
03 述情況，工作人員卻無法立即得知拾取器上之電子元件已掉
04 落而排除異常，以致加熱盤發生疊料或載台發生空載有誤等
05 異常，造成整體作業不順暢及降低作業品質之問題。(參系
06 爭申請案說明書【0002】，原處分卷第30頁)。

07 2.解決問題的技術特點：

08 提供一種電子元件移料機構，包含搬運單元、拾取單元及檢
09 知單元，該搬運單元係設有作至少一方向位移之移載具，該
10 拾取單元係裝配於移載具，並設有至少一拾取器，以取放電
11 子元件，該檢知單元係裝配於移載具，並位於拾取單元之拾
12 取器周側，檢知單元設有至少一檢知器，檢知器之檢知作用
13 部係朝向拾取器。(參系爭申請案說明書【0003】，原處分
14 卷第30背頁)。

15 3.對照先前技術之功效：

16 藉以檢知拾取器於移料過程中是否掉落所移載之電子元件，
17 使得工作人員即時得知移料狀態，達到提升移料作業效能之
18 實用效益。(參系爭專利說明書【0003】，原處分卷第30背
19 頁)。

20 (二)系爭申請案圖式，如附圖一所示。

21 (三)系爭申請案申請專利範圍：

22 專利申請人於110年7月22日修正申請專利範圍。系爭申請案
23 申請專利範圍共10項，其中請求項1、10為獨立項，其餘為
24 附屬項：

25 請求項1：一種電子元件移料機構，包含：搬運單元：係設
26 有作至少一方向位移之移載具；拾取單元：係裝配於該搬運
27 單元之該移載具，並設有至少一具取放部件之拾取器，以取
28 放電子元件；檢知單元：係裝配於該搬運單元之該移載具，
29 並位於該拾取單元之該拾取器周側，該檢知單元設有至少一
30 檢知驅動器及至少一檢知器，該檢知驅動器供裝配該檢知
31 器，並用以帶動該檢知器作至少一方向位移調整檢知位置而

相對於該拾取器，並使該檢知器之檢知作用部朝向該拾取器，以檢知該拾取器於移料過程中是否掉落電子元件。

請求項2：如請求項1所述之電子元件移料機構，其中，該搬運單元係設有搬運驅動器，以供驅動該移載具位移。

請求項3：如請求項2所述之電子元件移料機構，其中，該搬運單元之該搬運驅動器係設有第一驅動源及第二驅動源，以供驅動該移載具作X-Y方向位移。

請求項4：如請求項1所述之電子元件移料機構，其中，該拾取單元係設置拾取驅動器，以驅動該拾取器作至少一方向位移。

請求項5：如請求項4所述之電子元件移料機構，其中，該拾取驅動器係為壓缸、線性馬達、變距結構或包含馬達及傳動組。

請求項6：如請求項1所述之電子元件移料機構，其中，該檢知器係為取像器或光纖感測器。

請求項7：如請求項1所述之電子元件移料機構，其中，該檢知單元係於該移載具上設有承架，以供裝配該檢知器。

請求項8：如請求項7所述之電子元件移料機構，其中，該檢知單元係於該承架設有該檢知驅動器，以供驅動該檢知器作至少一方向位移。

請求項9：如請求項1所述之電子元件移料機構，其中，該檢知單元之檢知器數量相同於該拾取器之數量。

請求項10：一種應用電子元件移料機構之作業分類設備，包含：

機台；

供料裝置：係配置於該機台上，並設有至少一供料承置器，以容納待作業之電子元件；

收料裝置：係配置於該機台上，並設有至少一收料承置器，以容納已作業之電子元件；

作業裝置：係配置於該機台上，並設有至少一作業器，以對電子元件執行預設作業；

輸送裝置：係配置於該機台上，包含至少一載台，以及至少一如請求項1所述之電子元件移料機構，該載台係載送電子元件，該移料機構包含搬運單元、拾取單元及檢知單元，以移載電子元件及檢知該拾取單元；

中央控制裝置：係控制及整合各裝置作動，以執行自動化作業。

三、引證技術分析：

(一)引證1：

108年1月21日公告之我國第I648808號「電子元件取放單元及其應用之作業分類設備」專利案，其公告日早於系爭專利申請日（108年8月2日），可為系爭專利之先前技術。

1.技術內容：

一種電子元件取放單元，其係設有可作至少一第一方向位移之移載器，該移載器之承載具係設有至少一可抽氣及吹氣之第一通氣流道，該第一通氣流道之內部裝配一具剛性且作第一方向位移之取放件，該取放件之內部設有相通該第一通氣流道之第二通氣流道，並令第一端部凸伸出承載具之底部以吸取或頂推電子元件，於移載器之第一通氣流道抽氣時，可令取放件於第一通氣流道內作第一方向內移，並使取放件吸取電子元件貼合接觸承載具，於移載器之第一通氣流道吹氣時，則令取放件於第一通氣流道內作第一方向外移，並使取放件剛性頂推電子元件脫離承載具，達到易於卸料及提升作業便利性之實用效益（參引證1之摘要，訴願卷第75頁）。

2.引證1主要圖式，如附圖二所示。

(二)引證2：

108年5月16日公開之我國第201918346A號「機器人手臂」專利案，其公開日早於系爭專利申請日（108年8月2日），可為系爭專利之先前技術。

1.技術內容：

在一實施方式中，機器人手臂包含：基座；至少一固定在基座上的連桿；固定在至少一連桿的夾具，其中：夾具包含指

01 狀部；當至少一連桿在移動時，夾具係配置用以固定晶圓，
02 且當至少一連桿停止時，夾具係配置用以釋放晶圓。感測元
03 件設置於指狀部上。當晶圓藉由使用指狀部而被固定時，感
04 測元件係配置用以收集表徵機器人手臂與半導體處理腔室之
05 相互作用的感測數據（參引證2之摘要，訴願卷第99頁）。

06 2.引證2主要圖式，如附圖三所示。

07 四、引證1、2之組合足證系爭申請案請求項1至10不具進步性：

08 (一)經查，系爭申請案110年7月22日修正本將請求項1修正為
09 「…該檢知驅動器供裝配該檢知器，並用以帶動該檢知器作
10 至少一方向位移調整檢知位置而相對於該拾取器，並使該檢
11 知器之檢知作用部朝向該拾取器…」，該修正內容見於申請
12 時說明書【0010】，未超出申請時說明書、申請專利範圍或
13 圖式所揭露之範圍。另於說明書【0010】新增「例如更換不
14 同長度之取放器時，檢知驅動器333帶動檢知器332作Z方向
15 位移而調整檢知位置，使檢知器332相對於取放器而執行檢
16 知作業」內容，因「取放器」並未見於申請時系爭專利說明
17 書、申請專利範圍或圖式所揭露之範圍，且所屬技術領域中
18 具有通常知識者並無法由前述揭露範圍直接且無歧異得知，
19 已超出申請時說明書、申請專利範圍或圖式所揭露之範圍，
20 依專利法第43條第2項規定，說明書【0010】新增部分應不
21 准修正。是以，本件申請案依110年7月22日申請專利範圍修
22 正本及申請時摘要、說明書、圖式予以審查，先予敘明。

23 (二)系爭申請案請求項1與引證1之比較：

24 1.系爭申請案請求項1與引證1比較，引證1揭示電子元件取放
25 單元及其應用之作業分類設備，相當於系爭申請案請求項1
26 「一種電子元件移料機構」技術特徵。

27 2.引證1第10圖、說明書【0014】揭示「該輸送裝置80係設有
28 第一移料器81，以於供料裝置50之供料承置器51取出待作業
29 之電子元件，並移載至第一、二入料載台82、83，第一、二
30 入料載台82、83將待作業之電子元件載送至作業裝置70之側
31 方，…。取放單元20、20A係分別以移載器21、21A帶動取放

件22、22A作Y-Z方向位移」（訴願卷第85、98頁），可推知引證1之搬運單元(圖10中未標號)、移載具21、21A構造相當於系爭申請案之搬運單元、移載具構造；且引證1之搬運單元：係設有作至少一方向位移之移載具21、21A，相當於系爭申請案請求項1「搬運單元：係設有作至少一方向位移之移載具；」技術特徵。

3.引證1第5、8、10圖、說明書【0009】揭示「當移載器21之移動臂213帶動承載具211及取放件22作Z方向向下位移時，該取放件22之第一端部221會先接觸到載台32上之電子元件31頂面」及說明書【0012】揭示「當移載器21之移動臂213帶動承載具211及取放件22作Z方向向上位移，即可使取放件22脫離電子元件31，而順利將電子元件31卸料且置放於載台32」（訴願卷第83、84、93、96、98頁），可推知引證1之拾取單元(圖10中未標號)、取放件22、22A、電子元件31構造相當於系爭申請案之拾取單元、拾取器、電子元件構造；且引證1之拾取單元：係裝配於搬運單元之移載具21、21A，並設有至少一具取放部件之取放件22、22A，以取放電子元件31，相當於系爭申請案請求項1「拾取單元：係裝配於該搬運單元之該移載具，並設有至少一具取放部件之拾取器，以取放電子元件；」技術特徵。

4.差異說明：

惟引證1未揭示檢知單元，故系爭申請案請求項1與引證1之差異在於「檢知單元：係裝配於該搬運單元之該移載具，並位於該拾取單元之該拾取器周側，該檢知單元設有至少一檢知驅動器及至少一檢知器，該檢知驅動器供裝配該檢知器，並用以帶動該檢知器作至少一方向位移調整檢知位置而相對於該拾取器，並使該檢知器之檢知作用部朝向該拾取器，以檢知該拾取器於移料過程中是否掉落電子元件」技術特徵。

(三)系爭申請案請求項1之檢知單元與引證2之比較：

1.引證2為機械人手臂，引證2圖1、4及說明書【0010】揭示「當操作夾爪時，可以從夾爪視角收集的感測數據來查明是

否存在不利的條件，以改善機器人手臂程序和/或執行半導體裝配線流程的補救」、說明書【0015】揭示「夾爪感測元件102可以為安裝在夾爪110上或內的感測器。夾爪感測元件102可以從夾爪110的視角收集感測數據。…。夾爪感測元件可以是…。影像感測器」、說明書【0016】揭示「影像感測器可以收集影像數據，其可用於表徵夾爪周圍的影像或視頻，用以確認半導體處理腔室是否有任何異常」及說明書【0029】揭示「夾爪感測元件功能模組402可包含控制器模組412。…。控制器模組412可以控制馬達，其中馬達可以移動機器人手臂的接節點、指狀部、夾爪、感測元件、感測元件工具和/或連桿中的至少一個」（訴願卷第106、109至110、115、127、130頁），可推知引證2之檢知單元(圖中未標號)、控制器模組412、夾爪感測元件102、夾爪110構造相當於系爭申請案之檢知單元、檢知驅動器、檢知器、拾取器構造；且引證2之檢知單元：設有至少一控制器模組412及至少一夾爪感測元件102，控制器模組412供裝配夾爪感測元件102，並用以帶動夾爪感測元件102至少一方向位移調整檢知位置而相對於夾爪110，並使夾爪感測元件102之檢知作用部朝向夾爪110，以檢知夾爪於移料過程是否存在不利的條件，相當於系爭申請案請求項1「檢知單元：該檢知單元設有至少一檢知驅動器及至少一檢知器，該檢知驅動器供裝配該檢知器，並用以帶動該檢知器作至少一方向位移調整檢知位置而相對於該拾取器，並使該檢知器之檢知作用部朝向該拾取器，以檢知該拾取器於移料過程中是否掉落電子元件。」技術特徵。

2. 差異說明：

引證1、2未直接揭示檢知單元之設置位置，故系爭申請案請求項1與引證1、2之差異在於「檢知單元：係裝配於該搬運單元之該移載具，並位於該拾取單元之該拾取器周側」技術特徵。經查，引證2說明書【0014】揭示「機器人手臂的至少一連桿108可以是將夾爪110與固定基座106連接的至少一

01 部件。此至少一連桿可以藉由接節點114相互連接，從而允
02 許旋轉運動或平移(線性)位移的。因此，機器人手臂的至少
03 一連桿108可以在夾爪110或基座106處形成具有末端的運動
04 鍊」(訴願卷第108至109頁)，可推知引證2之連桿108構造
05 相當於系爭申請案之移載具構造；該所屬技術領域中具有通
06 常知識者，由引證2圖1之夾爪感測元件102設在夾爪110內
07 部，連桿108連接夾爪110設置位置簡單改變而輕易完成系爭
08 申請案請求項1「檢知單元」的設置位置。

09 3.組合動機：

10 (1)引證1為電子元件取放單元及其應用之作業分類設備，說明
11 書【0005】揭示「一種應用電子元件取放單元之作業分類設
12 備，其包含機台、供料裝置、收料裝置、作業裝置、輸送裝
13 置及中央控制裝置，…，該中央控制裝置係用以控制及整
14 合各裝置作動，以執行自動化作業，達到提升作業效能之實
15 用效益。」

16 (2)引證2為機械人手臂，說明書【0010】揭示「機器人手臂可
17 以執行自動化程序來作為半導體裝配線流程的一部份。」

18 (3)據上，引證1、2均為自動化傳輸系統相關技術領域，具有提
19 升自動化作業效能功能或作用之共通性，是所屬技術領域中
20 具有通常知識者，自有動機在引證1基礎上，結合引證2機械
21 人手臂之夾爪感測元件102及控制器模組412之技術內容應用
22 於引證1之電子元件取放單元及其應用之作業分類設備，是
23 所屬技術領域中具通常知識者可依引證1、2之揭示而輕易完
24 成系爭申請案請求項1之技術內容，故引證1、2組合可證明
25 系爭申請案請求項1不具進步性。

26 4.原告雖主張系爭申請案之拾取單元與檢知單元分別裝配於移
27 載具之不同位置，拾取單元無法帶動檢知單元位移，拾取器
28 獨立作Z方向位移取放電子元件時，檢知器並不會同步作Z
29 方向位移、夾爪感測元件裝配於夾爪，並非裝配於其他構
30 件，夾爪帶動夾爪感測元件同步位移，夾爪感測元件並無法
31 獨立作動云云。惟查系爭申請案請求項1僅界定「拾取單

01 元：係裝配於該搬運單元之該移載具，…檢知單元：係裝配
02 於該搬運單元之該移載具，」技術特徵，並未界定「移載具
03 帶動拾取單元及檢知單元同步位移」、「拾取單元並無法帶
04 動檢知單元位移」之相關技術特徵。亦即「移載具帶動拾取
05 單元及檢知單元同步位移或非同步位移」與「拾取單元可以
06 或無法帶動檢知單元位移」皆屬系爭申請案請求項1之範
07 圍。又依前開引證1第10圖、說明書【0014】可知拾取單元
08 係裝配於搬運單元之移載器21、21A，依前述引證2說明書
09 【0014】，可知引證2之連桿108構造相當於系爭申請案之移
10 載具構造，該所屬技術領域中具有通常知識者，由引證2圖1
11 之夾爪感測元件102設在夾爪110內部，連桿108連接夾爪110
12 設置位置簡單改變可輕易完成系爭申請案請求項1「檢知單
13 元」的設置位置，而達成系爭申請案請求項1「檢知單元：
14 係裝配於該搬運單元之該移載具」技術特徵。故引證1、2前
15 述內容教示，相當於系爭申請案請求項1「拾取單元：係裝
16 配於該搬運單元之該移載具，…檢知單元：係裝配於該搬運
17 單元之該移載具，」之技術特徵。且引證2圖1中，夾爪感測
18 元件102直接裝配或嵌埋於夾爪110僅為其中一種實施態樣引
19 證2說明書【0018】揭示「機器人手臂可根據不同的應用需
20 求具有任何數量的基座和/或夾爪」及說明書【0022】揭示
21 「夾爪感測元件202可依據各種實施例的不同需求設置於任
22 何位置或任何數量」（訴願卷第111、112、127頁），因此
23 所屬技術領域具有通常知識者可依引證2說明書【0018】、
24 【0022】揭示內容，依實際需求設定其驅動方式為同步、非
25 同步位移或調整其適當之設置位置。再者，引證2說明書【0
26 010】揭示「當操作夾爪時，可以從夾爪視角收集的感測數
27 據來查明是否存在不利的條件，以改善機器人手臂程序和/
28 或執行半導體裝配線流程的補救」及說明書【0015】揭示
29 「感測數據可用於表徵夾爪110所暴露的周邊環境，例如夾
30 爪110的周邊環境、被夾爪110夾持的物體或觸碰到夾爪110
31 的一表面」（訴願卷第106、109頁），而能達成系爭申請案

01 之檢知該拾取器於移料過程中是否掉落電子元件，迅速排除
02 異常之功能，故原告前開主張不可採。

03 5.原告又主張系爭申請案之檢知器是經由檢知驅動置於移載具
04 上，並非裝配於拾取器，不論檢知器及驅動器之體積大小，
05 完全不會佔用拾取器之空間，更不會成為拾取器之負荷，當
06 拾取器作Z方向位移執行取放電子元件作業時，並不會帶動
07 檢知器一起位移，不僅可減輕拾取器之負荷，更可防止拾取
08 器位移晃動而可提高取放精度。引證2之夾爪感測元件直接
09 裝配於夾爪上，或者嵌理於夾爪內，即便夾爪感測元件之體
10 積再小，仍具有本身之一定重量，而夾爪必須承受夾爪感測
11 元件之負荷，若夾爪感測元件直接裝配於拾取器上，不僅夾
12 爪感測元件佔用拾取器之空間，拾取器更需承受夾爪感測元
13 件的負荷，導致拾取器易因夾爪感測元件之負荷而於移載過
14 程中發生晃動以致影響取放電子元件的精準性云云。惟查，
15 系爭申請案說明書並未特別說明「當拾取器作Z方向位移執
16 行取放電子元件作業時，並不會帶動檢知器一起位移，不僅
17 可減輕拾取器之負荷，更可防止拾取器位移晃動而可提高取
18 放精度」之作用功效，且前述功效並非由系爭專利說明書、
19 申請專利範圍或圖式之記載內容所能推導，再者系爭申請案
20 僅為引證1、2之簡單結構變化或簡單附加，不具有無法預期的
21 功效。原告由引證2自行推論，若夾爪感測元件直接裝配
22 於拾取器上，不僅夾爪感測元件佔用拾取器之空間，拾取器
23 更需承受夾爪感測元件的負荷，導致拾取器易因夾爪感測元
24 件之負荷而於移載過程中發生晃動以致影響取放電子元件的
25 精準性，並未記載於引證2中，尚屬無據，故原告此部分主
26 張亦不足採。

27 6.原告復主張檢知驅動器為一機械用元件，並非電控用元件，
28 不會控制拾取器等作動；控制器模組本身並無法供裝配夾爪
29 感測元件，更遑論帶動夾爪感測元件位移而調整檢知位置云
30 云。經查，系爭申請案請求項1僅界定「該檢知單元設有至
31 少一檢知驅動器及至少一檢知器，該檢知驅動器供裝配該檢

知器，」技術特徵，並未界定「檢知驅動器為一機械用元件，並非電控用元件」相關技術特徵。亦即「檢知驅動器為一機械用元件或電控用元件」皆屬系爭申請案請求項1之範圍。再查，系爭申請案說明書【0010】揭示「檢知驅動器333可為壓缸或線性馬達等，於本實施例中，檢知驅動器333係包含馬達及傳動組，並以傳動組裝配檢知器332」，又引證2說明書【0029】揭示「夾爪感測元件功能模組402可包含控制器模組412。…控制器模組412可以控制馬達，其中馬達可以移動機器人手臂的接節點、指狀部、夾爪、感測元件、感測元件工具…」技術內容（訴願卷第106、115頁），由夾爪感測元件功能模組402之控制器模組412為可控制馬達移動機器人手臂相當於系爭申請案請求項1「檢知驅動器」之機械用元件（馬達及傳動組）。另引證2說明書【0029】揭示「控制器模組412可以控制馬達，其中馬達可以移動機器人手臂的接節點、指狀部、夾爪、感測元件、感測元件工具…」（訴願卷第115頁），已教示控制器模組412可供裝配夾爪感測元件102。該所屬技術領域具通常知識者了解夾爪可以位移，並配合引證2說明書【0015】揭示「夾爪感測元件102可以為安裝在夾爪110上或內的感測器」內容（訴願卷第109頁），可知夾爪感測元件102安裝於夾爪110內，能隨夾爪110位移且具有感測功能，從而能調整檢知位置，故原告此部分主張，尚不可採。

(四)系爭申請案請求項2技術特徵比對：

系爭申請案請求項2係依附於請求項1，並界定「該搬運單元係設有搬運驅動器，以供驅動該移載具位移」之技術特徵。引證1、2組合可證明系爭申請案請求項1不具進步性，已如前述。引證1第4、10圖及說明書【0008】揭示「該移載器21係設有至少一移動臂213，並於移動臂213之下方裝配承載具211，以帶動承載具211作第一、二方向（如Z、Y方向）位移」（訴願卷第81、92、98頁），可推知引證1之移動臂213及其驅動單元構造相當於系爭申請案之搬運驅動器構造；且引證

01 1之搬運單元係設有移動臂213及其驅動單元，以供驅動移載
02 具21、21A位移，相當於系爭申請案請求項2「該搬運單元係
03 設有搬運驅動器，以供驅動該移載具位移」之技術特徵，綜
04 上，引證1、2組合足以證明系爭申請案請求項2不具進步
05 性。

06 (五)系爭申請案請求項3技術特徵比對：

07 系爭申請案請求項3係依附於請求項2，並界定「該搬運單元
08 之該搬運驅動器係設有第一驅動源及第二驅動源，以供驅動
09 該移載具作X-Y方向位移」之技術特徵。如前述引證1、2組
10 合可證明系爭申請案請求項2不具進步性。引證1第4、10圖
11 及說明書【0008】揭示「該移載器21係設有至少一移動臂21
12 3，並於移動臂213之下方裝配承載具211，以帶動承載具211
13 作第一、二方向(如Z、Y方向)位移」(訴願卷第81、92、98
14 頁)，由以帶動承載具211作第一、二方向位移，可推知引
15 證1具有第一驅動源(圖中未標號)及第二驅動源(圖中未標
16 號)構造相當於系爭申請案之第一驅動源及第二驅動源構
17 造；且引證1之該搬運單元之該搬運驅動器係設有第一驅動
18 源及第二驅動源，以供驅動該移載具作第一、二方向位移，
19 相當於系爭申請案請求項3「該搬運單元之該搬運驅動器係
20 設有第一驅動源及第二驅動源，以供驅動該移載具作X-Y方
21 向位移」之技術特徵，綜上，引證1、2組合足以證明系爭申
22 請案請求項3不具進步性。

23 (六)系爭申請案請求項4技術特徵比對：

24 系爭申請案請求項4係依附於請求項1，並界定「該拾取單元
25 係設置拾取驅動器，以驅動該拾取器作至少一方向位移」之
26 技術特徵。引證1、2組合可證明系爭申請案請求項1不具進
27 步性，業如前述。引證1第5、8、10圖、說明書【0009】揭
28 示「當移載器21之移動臂213帶動承載具211及取放件22作Z
29 方向向下位移時，該取放件22之第一端部221會先接觸到載
30 台32上之電子元件31頂面」及說明書【0012】揭示「當移載
31 器21之移動臂213帶動承載具211及取放件22作Z方向向上位

01 移，即可使取放件22脫離電子元件31，而順利將電子元件31
02 卸料且置放於載台32」（訴願卷第83、84、93、96、98
03 頁），由移載器21之移動臂213帶動取放件22作Z方向之向下
04 或向上位移，可推知引證1具有拾取驅動器(圖中未標號)構
05 造相當於系爭申請案之拾取驅動器構造；且引證1之拾取單
06 元係設置拾取驅動器，以驅動取放件22、22A作至少一方向
07 位移，相當於系爭申請案請求項4「該拾取單元係設置拾取
08 驅動器，以驅動該拾取器作至少一方向位移」之技術特徵，
09 綜上，引證1、2組合足以證明系爭申請案請求項4不具進步
10 性。

11 (七)系爭申請案請求項5技術特徵比對：

12 系爭申請案請求項5係依附於請求項4，並界定「該拾取驅動
13 器係為壓缸、線性馬達、變距結構或包含馬達及傳動組」之
14 技術特徵。引證1、2組合可證明系爭申請案請求項1不具進
15 步性，已如前述。雖然引證1、2未直接揭示系爭申請案請求
16 項5「該拾取驅動器係為壓缸、線性馬達、變距結構或包含
17 馬達及傳動組」之技術特徵，然而所屬技術領域具有通常知
18 識者使用驅動方式、壓缸、線性馬達、變距結構或包含馬達
19 及傳動組屬於常見技術手段，綜上，引證1、2組合足以證明
20 系爭申請案請求項5不具進步性。

21 (八)系爭申請案請求項6技術特徵比對：

22 系爭申請案請求項6係依附於請求項1，並界定「該檢知器係
23 為取像器或光纖感測器」之技術特徵。引證1、2組合可證明
24 系爭申請案請求項1不具進步性，陳述如前。經查，引證2
25 說明書【0015】揭示「夾爪感測元件可以是…影像感測器」
26 可推知引證2之影像感測器構造相當於系爭申請案之為取像
27 器構造；且引證2之夾爪感測元件係為影像感測器，相當於
28 系爭申請案請求項6「該檢知器係為取像器或光纖感測器」
29 之技術特徵，綜上，引證1、2組合足以證明系爭申請案請求
30 項6不具進步性。

31 (九)系爭申請案請求項7技術特徵比對：

01 系爭申請案請求項7係依附於請求項1，並界定「該檢知單元
02 係於該移載具上設有承架，以供裝配該檢知器」之技術特
03 徵。引證1、2組合可證明系爭申請案請求項1不具進步性，
04 已如前述。雖引證1、2未直接揭示「該檢知單元係於該移載
05 具上設有承架，以供裝配該檢知器」，然引證2說明書【002
06 2】揭示「夾爪感測元件202可依據各種實施例的不同需求設
07 置任何位置」，由引證2教示任何位置，因此所屬技術領域
08 具有通常知識者可視實際需求簡單變更為系爭申請案請求項
09 7之移載具上設有承架設置方式，綜上，引證1、2組合足以
10 證明系爭申請案請求項7不具進步性。

11 (十)系爭申請案請求項8技術特徵比對：

12 系爭申請案請求項8係依附於請求項7，並界定「該檢知單元
13 係於該承架設有該檢知驅動器，以供驅動該檢知器作至少一
14 方向位移」之技術特徵。引證1、2組合可證明系爭申請案請
15 求項7不具進步性，已如前述。經查，引證2說明書【0029】
16 指示「控制器模組412可配置用以控制各種物理裝置，其中
17 各種物理裝置係控制機器人手臂和/或機器人手臂之組件的
18 運動或功能。…。控制器模組412可配置用以控制至少…夾爪
19 感測元件、感測元件工具和/或接節點的運動或功能」（訴
20 願卷第115頁），由引證2教示控制器模組412可配置用以控
21 制各種物理裝置，因此所屬技術領域具有通常知識者可視實
22 際需求簡單變更為系爭申請案請求項8之承架設有該檢知驅
23 動器設置方式，且引證2之檢知單元係設有控制器模組412，
24 以供驅動夾爪感測元件102作至少一方向位移，相當於系爭
25 申請案請求項8「該檢知單元係於該承架設有該檢知驅動
26 器，以供驅動該檢知器作至少一方向位移」之技術特徵，綜
27 上，引證1、2組合足以證明系爭申請案請求項8不具進步
28 性。

29 □系爭申請案請求項9技術特徵比對：

30 系爭申請案請求項9係依附於請求項1，並界定「該檢知單元
31 之檢知器數量相同於該拾取器之數量」之技術特徵。引證

01 1、2組合可證明系爭申請案請求項1不具進步性，已如前
02 述。雖然引證1、2未直接揭示系爭申請案請求項9「該檢知
03 單元之檢知器數量相同於該拾取器之數量」之技術特徵，然
04 而引證2說明書【0022】揭示「夾爪感測元件202可依據各種
05 實施例的不同需求設置……任何數量」（訴願卷第112
06 頁），由引證2教示任何數量，因此所屬技術領域具有通常
07 知識者可視實際需求簡單變更為系爭申請案請求項9之檢知
08 器數量相同於該拾取器之數量，綜上，引證1、2組合足以證
09 明系爭申請案請求項9不具進步性。

10 □系爭申請案請求項10技術特徵比對：

- 11 1.系爭專利請求項10與引證1比較，引證1揭示電子元件取放單
12 元及其應用之作業分類設備，相當於系爭申請案請求項10
13 「一種應用電子元件移料機構之作業分類設備」技術特徵。
- 14 2.引證1第10圖揭示機台40，相當於系爭專利請求項10「機
15 台」技術特徵。
- 16 3.引證1第10圖及說明書【0014】揭示「供料裝置50係裝配於
17 機台40，並設有至少一為供料盤之供料承置器51，用以容納
18 至少一待作業之電子元件」（訴願卷第85、98頁），相當於
19 系爭申請案請求項10「供料裝置：係配置於該機台上，並設
20 有至少一供料承置器，以容納待作業之電子元件；」技術特
21 徵。
- 22 4.引證1第10圖及說明書【0014】揭示「收料裝置60係裝配於
23 機台40，並設有至少一為收料盤之收料承置器61，用以容納
24 至少一已作業之電子元件」，相當於系爭申請案請求項10
25 「收料裝置：係配置於該機台上，並設有至少一收料承置
26 器，以容納已作業之電子元件；」技術特徵。
- 27 5.引證1第10圖及說明書【0014】揭示「該作業裝置70係裝配
28 於機台40上，並設有至少一對電子元件執行預設作業之作業
29 器」，相當於系爭申請案請求項10「作業裝置：係配置於該
30 機台上，並設有至少一作業器，以對電子元件執行預設作
31 業；」技術特徵。

01 6.引證1第10圖及說明書【0014】揭示「該輸送裝置80係裝配
02 於機台40上，…，令二取放件22、22A於第一、二入料載台8
03 2、83取出待作業之電子元件，…，以及將測試座72之已作
04 業電子元件移載至第一、二出料載台84、85，第一、二出料
05 載台84、85載出已作業之電子元件」（訴願卷第85、98頁
06 數），相當於系爭申請案請求項10「輸送裝置：係配置於該
07 機台上，包含至少一載台，該載台係載送電子元件，」技術
08 特徵。因系爭申請案請求項10引用「至少一如請求項1所述
09 之電子元件移料機構，該移料機構包含搬運單元、拾取單元
10 及檢知單元，以移載電子元件及檢知該拾取單元」技術內容
11 為其技術特徵，屬引用記載形式之獨立項，其中引證1、2可
12 證明系爭申請案請求項1不具進步性，已如前述，故此部分
13 技術特徵比對援引引證1、2比對請系爭申請案請求項1之理
14 由。

15 7.引證1第10圖及說明書【0014】揭示「中央控制裝置係用以
16 控制及整合各裝置作動，以執行自動化作業」（訴願卷第8
17 5、98頁），相當於系爭申請案請求項10「中央控制裝置：
18 係控制及整合各裝置作動，以執行自動化作業。」技術特
19 徵。

20 8.引證1、2之組合動機已如前述。因此，所屬技術領域中具通
21 常知識者可依引證1、2之揭示而輕易完成系爭申請案請求項
22 10之技術內容，故引證1、2組合可證明系爭申請案請求項10
23 不具進步性。

24 陸、綜上所述，引證1、2之組合足以證明請求項1至10不具進步
25 性，系爭申請案有違專利法第22條第2項之規定不得申請之
26 情形。被告所為「本案應不予專利」之處分，於法並無不
27 合，訴願決定予以維持，亦無違誤，原告徒執前詞，訴請撤
28 銷訴願決定及原處分，並命被告為准予專利之處分，核無理
29 由，應予駁回。

30 柒、本件事證已明確，兩造其餘攻擊防禦方法均與本件判決結果
31 不生影響，故不逐一論述，併此敘明。

據上論結，本件原告之訴為無理由，爰依智慧財產案件審理法第1條，行政訴訟法第98條第1項前段，判決如主文。

中華民國 111 年 10 月 26 日

智慧財產第三庭

審判長法官 蔡惠如

法官 潘曉玫

法官 王碧瑩

以上正本證明與原本無異。

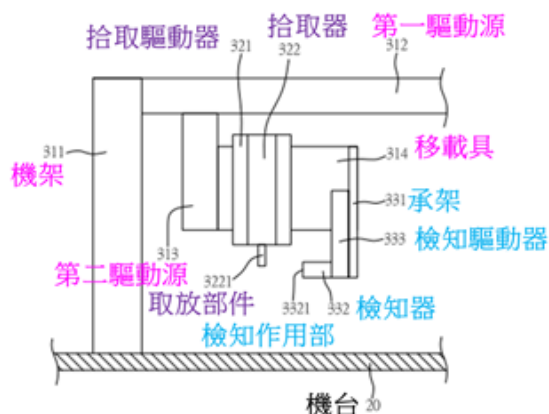
如不服本判決，應於送達後20日內，向本院提出上訴狀並表明上訴理由，其未表明上訴理由者，應於提起上訴後20日內向本院補提上訴理由書；如於本判決宣示後送達前提起上訴者，應於判決送達後20日內補提上訴理由書（均須按他造人數附繕本）。上訴時應委任律師為訴訟代理人，並提出委任書（行政訴訟法第241條之1 第1 項前段），但符合下列情形者，得例外不委任律師為訴訟代理人（同條第1 項但書、第2 項）。

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	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。

01	上訴審訴訟代理人	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。		
02	中 華 民 國	111 年 10 月 26 日
03	書記官 莊宜諳	

附圖一：系爭專利主要圖式

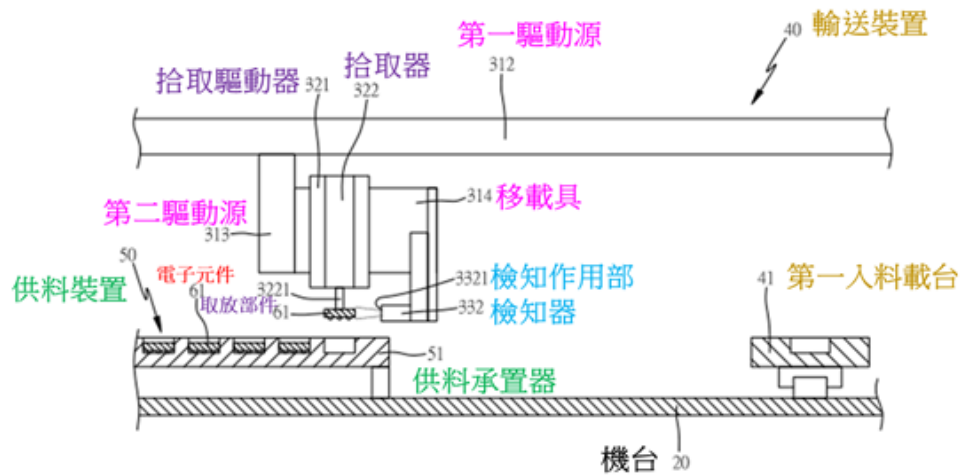
1. 第2圖：移料機構之示意圖



【第2圖】

2. 第3圖：移料機構之使用示意圖(一)

01



02

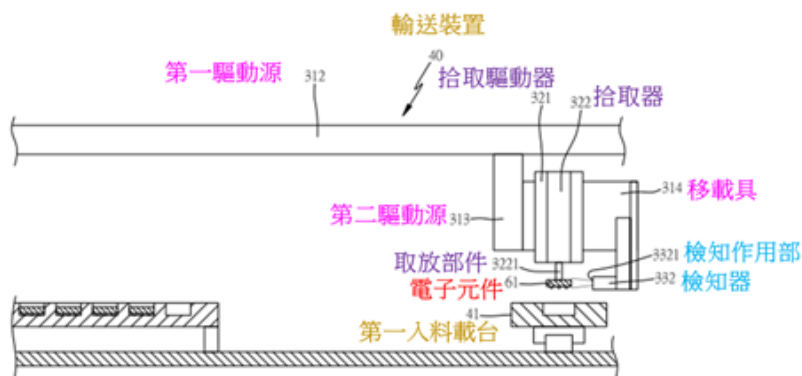
【第3圖】

03

3. 第4圖:移料機構之使用示意圖(二)

04

05



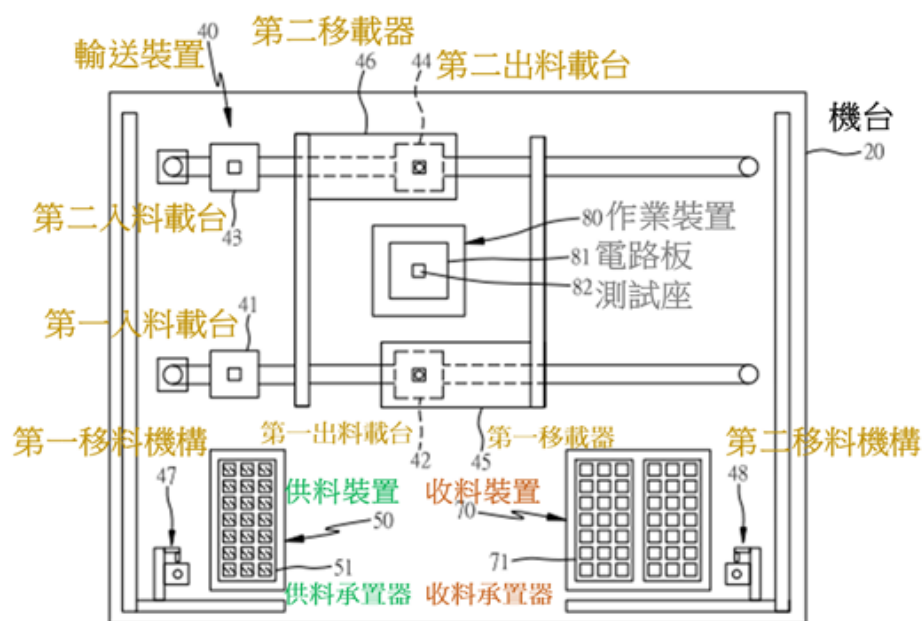
06

【第4圖】

07

4. 第5圖:移料機構應用於作業分類設備之示意圖

01



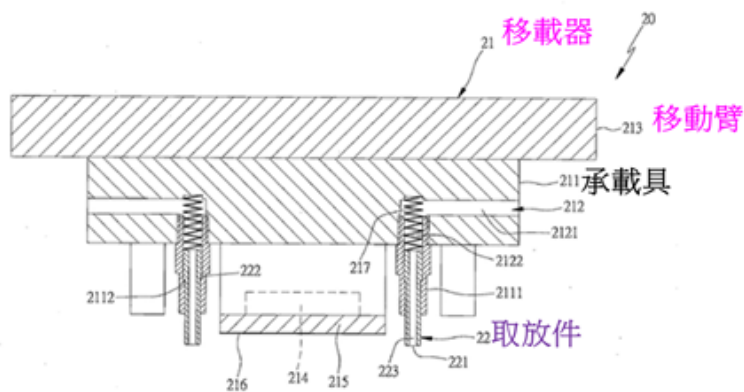
02

【第 5 圖】

03

附圖二：引證1主要圖式

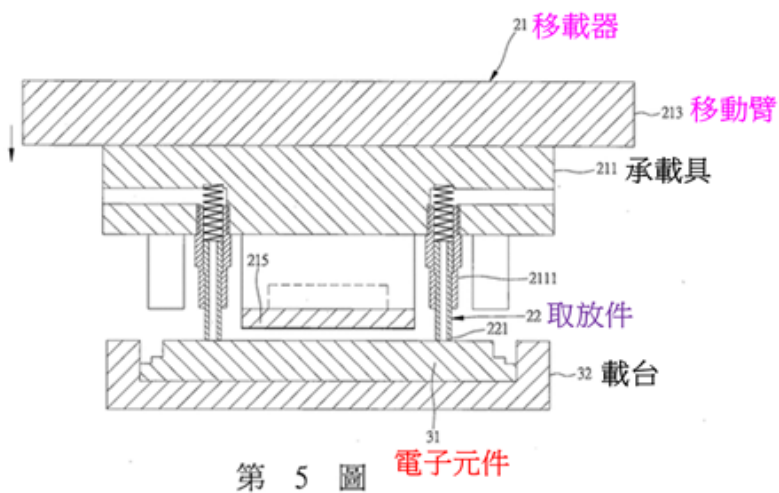
04



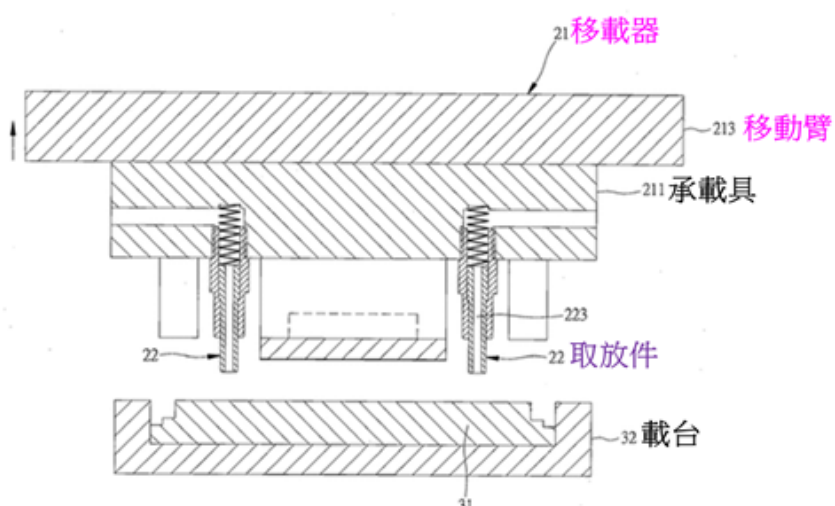
05

第 4 圖

06



01



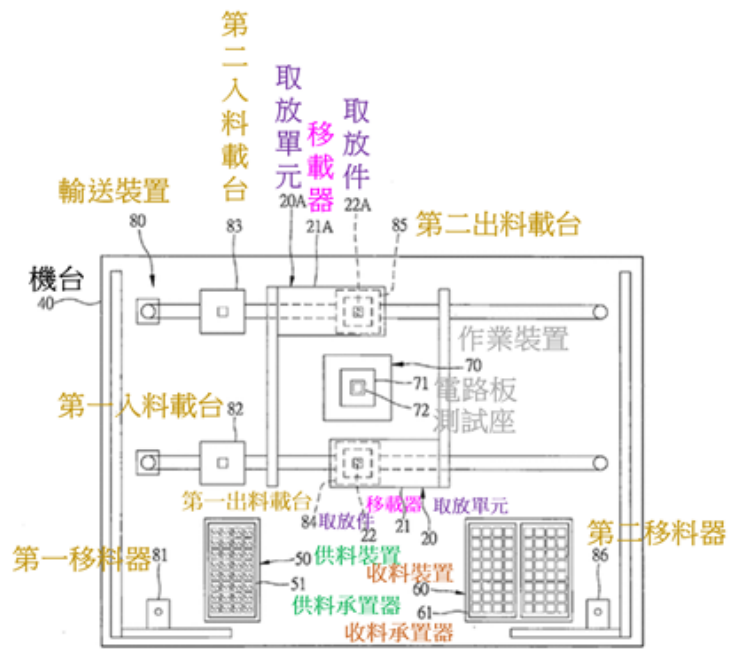
02

03

第 8 圖 電子元件

04

05

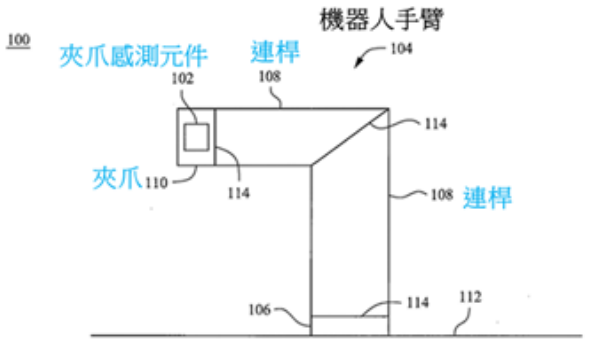


06

第 10 圖

附圖三：引證2主要圖式

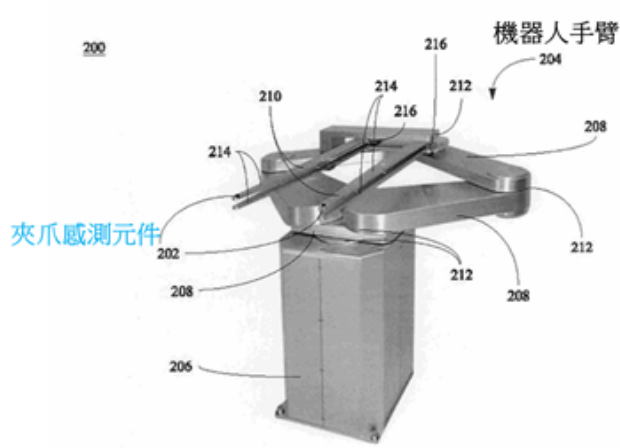
08



09

第 1 圖

01



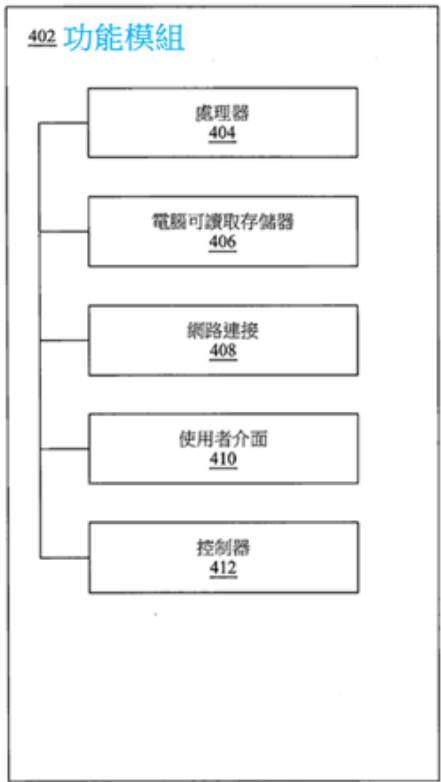
第 2 圖

02

03

04

05



第 4 圖

06