智慧財產及商業法院行政判決

111年度行專訴字第35號

民國111年12月14日辯論終結

原　　告　財團法人金屬工業研究發展中心

代　表　人　林仁益

訴訟代理人　徐念懷律師

　　李世章律師

複代 理 人　陳溫紫律師

訴訟代理人　彭國洋律師

複代 理 人　魏燕伶專利工程師 住高雄市楠梓區高楠公路1001號

被　　告　經濟部智慧財產局

代　表　人　洪淑敏

訴訟代理人　江柏漢

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4月22日經訴字第11106302140號訴願決定，提起行政訴訟，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

一、事實概要：

原告前於民國108年12月24日以「風機扇葉之異常檢測方法」（下稱系爭案）向被告申請發明專利，經被告編為第108147455號審查，不予專利。原告不服，申請再審查，並於110年9月22日提出申請專利範圍修正本。案經被告依前開修正本審查，認本案仍有違專利法第22條第2項之規定，以110年12月9日（110）智專三（三）05123字第11021213050號專

利再審查核駁審定書為「不予專利」之處分（下稱原處分）。原告不服，提起訴願，經經濟部於111年4月22日以經訴字第11106302140號決定（下稱訴願決定）駁回，原告遂提起本件行政訴訟。

二、原告主張及聲明：

㈠引證1並不足以證明系爭案請求項1至7不具進步性：

1.引證1並沒有提到風機檢測影像會重複而需要利用飛行路徑來解決影像會重複而浪費檢測時間的問題。反觀系爭案技術特徵限制飛行載具只會沿著第一起始點、第一檢測點、第二檢測點以及第三檢測點所形成之直線，往遠離第一起始點的方向前進（下稱單向遠離），不但節省飛行時間，也避免擷取到重覆的扇葉影像。訴願決定及原處分並未明確指出所屬技術領域中具有通常知識者，如何有動機將引證1之「兩個採樣點間往復運動」（下稱往復運動）技術特徵，簡單變更為系爭案請求項1之單向遠離技術特徵，純屬比較引證1與系爭案間揭露差異後的主觀臆測之詞。

2.訴願決定及原處分僅以引證1之單一引證，率爾認定依引證1可簡單改變而完成系爭案請求項1之技術特徵，顯然違反專利審查基準第二篇第三章第3.3.2點「結合比對」、第3.4.1.1點「有動機結合複數引證」之相關規定。

㈡訴願決定及原處分對系爭案請求項是否具進步性判斷錯誤：

1.引證1揭露之內容具有反向教示：

⑴引證1說明書第[0006]段及第[0038]段已明確指出無人機的往復運動是為了確保能夠採集到風機葉片的所有影像。所屬技術領域中具有通常知識者應可知引證1揭露「足夠的採樣點」以及「無人機往復運動」為採集到風機葉片所有影像的必需條件。由此可知，引證1確實具反向教示，顯示在風機高速運轉時，必須變更檢測方式是熟知該領域人士必然的思考方向。意即，在風機從慢速旋轉變成高速運轉時，無人機的檢測起點也需要變更而無法從扇葉中心

開始移動檢測，而只能在遠離扇葉中心的地點往復移動來進行檢測。

⑵訴願決定及原處分逕自擷取引證1第一種針對風機轉速慢的實施例「從扇葉旋轉軸心開始移動…」，並逕自解釋第二種針對風機轉速快的實施例「並未明示排除無人機可從扇葉中心出發往遠離該中心之方向前進之檢測方法」，旋即跳躍式主觀認定所屬技術領域中具通常知識者，依引證1之兩個採樣點間往復運動（未說明有何動機）可簡單變更為系爭案請求項1之單向遠離技術特徵，此種未具理由之論述方式，突顯訴願決定及原處分乃係主觀恣意解釋，且其認定有誤。

2.訴願決定及原處分之審查意見顯為後見之明：

由於引證1揭露無人機往復運動為採集到風機葉片所有影像的必需條件，且訴願決定及原處分並未提出其他前案，以說明本領域技術人員可從這些前案中獲得兩個採樣點間往復運動變更為單向遠離的技術啟示，依專利審查基準第二篇第三章第3.4.1.1「有動機能結合複數引證」之規定，可知該審查意見為後見之明，違反專利審查基準第二篇第三章第3.6「審查注意事項」之規定。

㈢系爭案具進步性：

1.系爭案技術特徵可避免取得重複的影像，進而避免檢測時間的浪費以及檢測效率的降低：

系爭案相較於引證1能更為有效率地採集風機葉片的全部圖像，即屬產生無法預期的功效，當具有進步性無疑。再者，系爭案請求項6、7在第一檢測點、第二檢測點、第三檢測點停留之預設時間為扇葉旋轉一圈所需之時間，此與引證1風機轉速快之實施例「兩個圖像採樣點往復運動」並無法預測採樣所需時間，兩者迥然不同。

2.系爭案技術能準確的瑕疵定位，即可長期觀察特定瑕疵處，並預測維修時間點，對風機維運將有相當大的優勢：

⑴系爭案請求項1揭露由扇葉之旋轉軸心作為飛行之起始點，方可準確定位風機各扇葉與無人飛行載具間之相對座標，才能準確得知無人飛行載具所拍攝到的風機扇葉上之瑕疵位置座標，進而能針對各瑕疵、損壞處進行長期觀察，並預測維修時間點及決定執行維修程序。

⑵引證1之無人機在檢測時對於風機並無相對的定位基準點，且因為引證1之技術是在兩個採樣點間往復運動，故於無人機、風機兩者相對定位上，實有相當的困難度。亦即，引證1無法準確瑕疵定位，亦無法預測維修時點。

3.原處分及訴願決定認定系爭案不具進步性云云，顯與審查基準第二篇第三章第3.4.2.2「有利功效」規定相違背，且並未就原告主張之有利事實及證據資料加以斟酌論斷，有違行政程序法第9條、第36條及第43條等規定之違誤。

㈣原處分完全無視原告於110年9月22日所提出申復書之內容中，已明確表達系爭案請求項1中相較於引證1有更為進步的風機檢測路徑，也就是能更有效率地進行檢測的優勢：

原處分以系爭案說明書【先前技術】段落中【0003】段記載內容，逕自認定系爭案所克服的問題僅為「現行的風機扇葉檢測方法要求風機停止運轉才能進行檢測」，完全忽略系爭案技術是考量產業實際需求與效率，所規劃出之最佳化檢測路徑，所能解決之問題並非僅限於本案先前技術段落述及之內容。

㈤聲明：

1.原處分及訴願決定均撤銷。

2.被告對原告所請系爭案應為准予專利之處分。

3.訴訟費用由被告負擔。

三、被告答辯及聲明：

㈠系爭案請求項1不具進步性：

引證1說明書第[0038]段已揭露每個採樣點均對三個風機葉片不同部位進行採樣，因此，系爭案請求項1與引證1之差異在於是否重複採樣」，惟若要避免重複採樣，將引證1揭露

的兩個採樣點間往復運動，變更為單向遠離，僅為檢測行進方向之簡單變更，且系爭案之有利功效為可避免取得重複的影像，進而避免檢測時間的浪費以及檢測效率的降低，惟此僅為檢測行進方向由往復運動變更為單向遠離之必然結果，此變更未具有無法預期之功效，再者，引證1並未提及無人機無法直線移動，並未具有反向教示。

㈡引證1圖式第6圖及說明書第[0034]段第2行已揭露「無人機從風機三個葉片的交點處出發（巡航起點）（即扇葉中心），沿第一葉片的長度方向巡航，在第一葉片上設置兩個圖像採樣點……」之技術特徵。由上所述，引證1圖式第6圖已揭露可從扇葉中心開始移動檢測之技術內容。

㈢依據引證1所揭露之內容，系爭案請求項1至7不符專利法第22條第2項之規定：

1. 系爭案請求項1不具進步性：

引證1已揭露相當於系爭案請求項1無人飛行載具、第一起始點、第一檢測點、第二檢測點、判斷第一、二扇葉是否出現異常、無人飛行載具不與該扇葉平面接觸之技術特徵。引證1並未揭露系爭案「進行一第三飛行檢測操作」、「該無人飛行只會沿著該第一起始點、該第一檢測點、該第二檢測點以及該第三檢測點所形成之直線，往遠離該第一起始點方向前進」之技術特徵，惟增設第三檢測點係為所屬技術領域中具有通常知識者依據引證1之兩個採樣點數量之簡單變更，另引證1圖式第8圖已揭露無人機在風機葉片長度方向上的兩個採樣點間往復運動，將引證1兩個採樣點間往復運動變化為往遠離第一起始點方向前進係為所屬技術領域中具有通常知識者依據引證1兩個採樣點間往復運動檢測行進方向之簡單變更。

2. 系爭案請求項2不具進步性：

系爭案請求項2係依附請求項1，引證1可以證明系爭案請求項1不具進步性已如前述。系爭案請求項2控制無人飛行載具移動至扇葉平面第二側，並沿著第二起始點、第四檢測點、

第五檢測點、第六檢測點往遠離第二起始點方向前進係為所屬技術領域中具有通常知識者依據引證1檢測扇葉平面第一側而能簡單變更檢測面為扇葉平面第二側。

3. 請求項3至5不具進步性：

系爭案請求項3至5係依附請求項1，引證1可以證明系爭案請求項1不具進步性已如前述。引證1說明書第[0038]段揭露在圖式第8圖的實施例中，其在風機葉片交點垂直於地面的方向上的兩個採樣點間往復運動，對經過採樣點的三個風機葉片進行分別採樣，相當於系爭案請求項3至5判斷已擷取之該些第一、二、三扇葉影像之數量是否等於該些扇葉之數量。

4. 系爭案請求項6、7不具進步性：

系爭案請求項6、7係依附請求項1，引證1可以證明系爭案請求項1不具進步性已如前述。系爭案請求項6、7檢測點停留時間為扇葉旋轉一圈所需之時間，係為所屬技術領域中具有通常知識者之通常知識。

㈣聲明：

1. 原告之訴駁回。

2. 訴訟費用由原告負擔。

四、查系爭案之申請日為108年12月14日，經被告審查後不予專利（見乙證1卷第1-40、60-61頁），原告乃於110年3月18申請再審查（見乙證1卷第69-73頁），並於110年9月22提出申請專利範圍修正本（見乙證1卷第89-94頁），經被告依修正之申請專利範圍修正本進行審查後，於110年12月9日為再審查核駁審定（見乙證1卷第101-103頁）。又專利法雖於111年5月4日修正公布增訂第60條之1條文，並於111年7月1日施行，惟該增訂條文與系爭案有無具備進步性要件之判斷無涉，是系爭案應否准許，應以審定時有效之108年5月1日修正公布、108年11月1日施行之專利法為斷。按發明雖無專利法第22條第1項各款所列情事，但為其所屬技術領域中具有通常知識者依申請前之先前技術所能輕易完成時，仍不得取得發明專利，專利法第22條第2項定有明文。判斷進步性應

以申請專利之發明整體為對象，若該發明所屬技術領域中具通常知識者依據先前技術，並參酌申請時之通常知識，認定會促使其組合、修飾、置換或轉用先前技術而完成申請專利之發明者，即應認定該發明為能輕易完成，不具進步性。審查進步性時，應以引證文件中所揭露之技術內容為準，包含形式上明確記載的內容及形式上雖然未記載但實質上隱含的內容。所稱實質上隱含的內容，指該發明所屬技術領域中具有通常知識者參酌申請時之通常知識，能直接且無歧異得知的內容。

五、本院依行政訴訟法第132條準用民事訴訟法第270條之1第1項第3款規定，整理並協議簡化爭點為：引證1是否足以證明系爭案請求項1至7不具進步性？（見本院卷第106頁）茲判斷如下：

㈠系爭案技術分析及請求項內容：

1. 由於風力發電技術不僅可適用於大量供電需求，也不易受到日、夜、陰、晴的影響，風力發電技術已廣泛地使用來提供人們所需的電力。因為風機之扇葉長期受到風吹、日曬、雨淋，風機之扇葉容易損傷而影響發電效能。因此，業者需要定期檢查風機之扇葉是否產生異常。然而，現行的風機扇葉檢測方法不但要求風機停止運轉才能進行檢測，且也要花費相當長的時間來進行檢測，故現行的風機扇葉檢測方法效率低下。系爭案可於風機正常運轉時對風機扇葉進行檢測，且可於較短的時間內擷取所有扇葉的影像，大幅地減少異常檢測過程所需的時間。

2. 系爭案修正後申請專利範圍請求項共計7項，其中第1項為獨立項，其餘為附屬項，其內容如下：

⑴一種風機扇葉之異常檢測方法，適用於該風機運轉時，對該風機之複數個扇葉進行檢測，其中該些扇葉係定義出與該風機之一旋轉軸心垂直且與該些扇葉相交之一扇葉平面，該風機之扇葉檢測方法包含：提供一無人飛行載具；控制該無人飛行載具移動至該扇葉平面一第一側之一第一

起始點，其中該第一起始點係對應該些扇葉之該旋轉軸心；進行一第一飛行檢測操作，其中該第一飛行檢測操作包含：控制該無人飛行載具從該第一起始點出發，並沿著該扇葉平面之該第一側移動至一第一檢測點；以及控制該無人飛行載具於該第一檢測點停留，並擷取該些扇葉之複數個第一扇葉區域之複數個第一扇葉影像；以及分析該些第一扇葉影像，以判斷該些扇葉是否出現異常；其中當該無人飛行載具移動或停留時，該無人飛行載具不與該扇葉平面接觸；進行一第二飛行檢測操作，其中該第二飛行檢測操作包含：控制該無人飛行載具從該第一檢測點出發，並沿著該扇葉平面之該第一側移動至一第二檢測點；以及控制該無人飛行載具於第二檢測點停留，並擷取該些扇葉之複數個第二扇葉影像；進行一第三飛行檢測操作，其中該第三飛行檢測操作包含：控制該無人飛行載具從該第二檢測點出發，並沿著該扇葉平面之該第一側移動至一第三檢測點；以及控制該無人飛行載具於第三檢測點停留，並擷取該些扇葉之複數個第三扇葉影像；以及分析該些第二扇葉影像以及該些第三扇葉影像，以判斷該些扇葉是否出現異常；其中，當該無人飛行載具沿著該扇葉平面之該第一側進行檢測時，該無人飛行只會沿著該第一起始點、該第一檢測點、該第二檢測點以及該第三檢測點所形成之直線，往遠離該第一起始點的方向前進。

⑵如申請專利範圍第1項所述之風機扇葉之異常檢測方法，更包含：控制該無人飛行載具移動至該扇葉平面之一第二側之一第二起始點，其中該第二側相對於該第一側，且該第二起始點係對應該些扇葉之該旋轉軸心；進行一第四飛行檢測操作，其中該第四飛行檢測操作包含：控制該無人飛行載具從該第二起始點出發，並沿著該扇葉平面之該第二側移動至一第四檢測點；以及控制該無人飛行載具於該第四檢測點停留，並擷取該些扇葉之複數個第四扇葉區域之複數個第四扇葉影像；進行一第五飛行檢測操作，其中

該第五飛行檢測操作包含：控制該無人飛行載具從該第四檢測點出發，並沿著該扇葉平面之該第二側移動至一第五檢測點；以及控制該無人飛行載具於該第五檢測點停留，並擷取該些扇葉之複數個第五扇葉區域之複數個第五扇葉影像；進行一第六飛行檢測操作，其中該第六飛行檢測操作包含：控制該無人飛行載具從該第五檢測點出發，並沿著該扇葉平面之該第二側移動至一第六檢測點；以及控制該無人飛行載具於該第六檢測點停留，並擷取該些扇葉之複數個第六扇葉區域之複數個第六扇葉影像；以及分析該些第四扇葉影像、該些第五扇葉影像以及該些第六扇葉影像，以判斷該些扇葉是否出現異常；其中，當該無人飛行載具沿著該扇葉平面之該第二側進行檢測時，該無人飛行只會沿著該第二起始點、該第四檢測點、該第五檢測點以及該第六檢測點所形成之直線，往遠離該第二起始點的方向前進。

⑶如申請專利範圍第1項所述之風機扇葉之異常檢測方法，更包含：當該無人飛行載具於該第一檢測點停留時，判斷已擷取之該些第一扇葉影像之數量是否等於該些扇葉之數量；當已擷取之該些第一扇葉影像之數量等於該些扇葉之數量時，進行該第二飛行檢測操作。

⑷如申請專利範圍第1項所述之風機扇葉之異常檢測方法，更包含：當該無人飛行載具於該第二檢測點停留時，判斷已擷取之該些第二扇葉影像之數量是否等於該些扇葉之數量；當已擷取之該些第二扇葉影像之數量等於該些扇葉之數量時，進行該第三飛行檢測操作。

⑸如申請專利範圍第1項所述之風機扇葉之異常檢測方法，更包含：當該無人飛行載具於該第三檢測點停留時，判斷已擷取之該些第三扇葉影像之數量是否等於該些扇葉之數量；當已擷取之該些第三扇葉影像之數量等於該些扇葉之數量時，結束該第三飛行檢測操作。

⑹如申請專利範圍第1項所述之風機扇葉之異常檢測方法，其中該無人飛行載具於該第二檢測點和該第三檢測點停留一預設時間，其中該預設時間係由該些扇葉旋轉一圈所需之時間來決定。

⑺如申請專利範圍第1項所述之風機扇葉之異常檢測方法，其中該無人飛行載具於該第一檢測點停留一預設時間，其中該預設時間係由該些扇葉旋轉一圈所需之時間來決定。

㈡引證案技術分析：

1.引證1為西元2019年9月20日公開之中國大陸第110261394號「在線風機葉片損傷實時診斷系統和方法」專利案，其公開日早於系爭案申請日（108年12月24日），可為系爭案之先前技術。

2.引證1為一種在線風機葉片損傷實時診斷系統和方法，屬於風機葉片損傷診斷技術領域，所述系統包括四旋翼無人機、雲數據庫以及計算機系統；所述四旋翼無人機實時捕捉風機葉片圖像併實時傳遞至所述計算機系統；所述雲數據庫存儲有用於VGG-19net圖像分類方法的圖像庫，所述雲數據庫中存儲的圖像庫中的圖像從網絡動態捕獲；所述計算機系統用於通過所述圖像庫訓練得到改進的VGG-19net圖像分類方法，並使用所述改進的VGG-19net圖像分類方法對接收的來自四旋翼無人機的風機葉片圖像進行分類，得到風機葉片損傷診斷分類、損傷等級劃分結果（見乙證1卷第83頁）。

㈢引證1可以證明系爭案請求項1至7不具進步性：

1.引證1可以證明系爭案請求項1不具進步性：

⑴引證1已揭露系爭案請求項1以下之技術特徵：

①引證1揭示一種在線風機葉片損傷實時診斷系統和方法，說明書第4頁第[0001]段記載「本發明涉及風機葉片損傷診斷領域」（見乙證1卷第82頁反面），此與系爭案風機扇葉異常檢測方法係屬相同技術領域，又引證1圖式第8圖揭露可於扇葉轉動時進行損傷診斷（見乙證1卷第77頁），此即相當於系爭案請求項1異常檢測方法

係適用於風機運轉時，對複數扇葉進行檢測的技術，是引證1已揭露系爭案請求項1「一種風機扇葉之異常檢測方法，適用於該風機運轉時，對該風機之複數個扇葉進行檢測」的技術特徵。

②引證1圖式第3圖揭露一包含扇葉且與旋轉軸心垂直的假想平面（見乙證1卷第79頁反面），該假想平面即相當於系爭案的扇葉平面，是引證1已揭露系爭案請求項1「其中該些扇葉係定義出與該風機之一旋轉軸心垂直且與該些扇葉相交之一扇葉平面」的技術特徵。

③引證1說明書第[0038]段記載「在圖8所示的圖像採樣點和巡航路徑中，無人機僅在風機葉片長度方向上的兩個採樣點間往復運動，在圖8的實施例中，其在風機葉片交點垂直於地面的方向上的兩個採樣點間往復運動，對經過採樣點的三個風機葉片進行分別採樣」（見乙證1卷第80頁），該利用無人機進行採樣的技術即相當於系爭案以無人飛行載具進行檢測的技術，是引證1已揭露系爭案「該風機之扇葉檢測方法包含：提供一無人飛行載具」的技術特徵。又配合引證1圖式第8圖揭露內容，該無人機於第一採樣點（靠近葉片旋轉軸心）、第二採樣點分別對經過採樣點的三個風機葉片進行分別採樣的技術，即相當於系爭案第一飛行檢測操作與第二飛行檢測操作的技術特徵，是引證1已揭露系爭案請求項1「進行一第一飛行檢測操作，其中該第一飛行檢測操作包含：控制該無人飛行載具從該第一起始點出發，並沿著該扇葉平面之該第一側移動至一第一檢測點；以及控制該無人飛行載具於該第一檢測點停留，並擷取該些扇葉之複數個第一扇葉區域之複數個第一扇葉影像」及「進行一第二飛行檢測操作，其中該第二飛行檢測操作包含：控制該無人飛行載具從該第一檢測點出發，並沿著該扇葉平面之該第一側移動至一第二檢測點；以及控制該無人飛行載具於第二檢測點停留，並擷取該些扇葉之

複數個第二扇葉影像」等技術特徵。另引證1說明書第[0037]段記載「當風機葉片轉速較快時，無人機距離葉片旋轉平面需加大一定距離，防止風機葉片旋轉帶動周圍氣體流速影響四旋翼無人機系統工作穩定性」（見乙證1卷第80頁），此又相當於系爭案無人飛行載具不與扇葉平面接觸的技術特徵，是引證1亦揭露系爭案「其中當該無人飛行載具移動或停留時，該無人飛行載具不與該扇葉平面接觸」的技術特徵。

④引證1說明書第[0040]段記載「當無人機通過雲台上的攝像機對風機葉片的圖像進行收集後，將圖像傳輸至計算機系統，計算機系統對所述圖像中的葉片損傷進行判斷，輸出最終的損傷分類結果」（見乙證1卷第80頁），此即相當於系爭案分析扇葉影像以判斷扇葉是否異常的技術，是引證1已揭露系爭案「以及分析該些第一扇葉影像，以判斷該些扇葉是否出現異常」、「以及分析該些第二扇葉影像，以判斷該些扇葉是否出現異常」等技術特徵。

⑵引證1雖然未記載但實質上隱含系爭案請求項1以下之技術特徵：

①引證1雖未具體載明關於系爭案進行第三飛行檢測操作的技術，但查說明書第[0006]段記載「根據無人機距離風葉的距離設置採樣點的數量，以確保能夠採集風機葉片的全部圖像」（見乙證1卷第81頁），亦即當無人機距離葉片較近或風機葉片較長，無法於兩次採樣點完成所有葉片範圍的採樣時，即有可能增加第三採樣點甚或第四採樣點的可能性，基此，引證1顯已隱含進行第三飛行檢測的可能性，是引證1實已包含有系爭案「進行一第三飛行檢測操作，其中該第三飛行檢測操作包含：控制該無人飛行載具從該第二檢測點出發，並沿著該扇葉平面之該第一側移動至一第三檢測點；以及控制該無人飛行載具於第三檢測點停留，並擷取該些扇葉之複數

個第三扇葉影像」及「以及分析該些第三扇葉影像，以判斷該些扇葉是否出現異常」的技術特徵。

②引證1所揭露無人機於採樣點往復運動飛行的態樣雖不同於系爭案以直線方式單向遠離的態樣，但引證1在往復飛行前確實也是由最接近葉片旋轉軸心的採樣點以直線方式逐步向外飛行採樣，此即相當於系爭案單純直線方式飛行的態樣，於完成所有採樣點的第一次採樣後，才再往返反覆採樣，是引證1實亦已揭露系爭案「該無人飛行只會沿著該第一起始點、該第一檢測點、該第二檢測點以及該第三檢測點所形成之直線，往遠離該第一起始點的方向前進」（即單向遠離）的技術特徵。

③又引證1雖未明確記載第一起始點的位置，但此僅係飛行路線規劃的簡單差異，且起始點並非採樣點，因此並不影響風機扇葉異常檢測的實施。

④綜上，引證1與系爭案請求項1雖有第一起始點（引證1未記載、系爭案在葉片旋轉軸軸心）與無人機飛行路線的差異（引證1為採樣點間往復運動、系爭案為採樣點間單向遠離），但如前論述，此些差異僅為簡單改變、或為引證1技術所包含，皆為所屬技術領域中具有通常知識者依引證1揭露技術所能輕易為之的簡單改變，且系爭案相較於引證1並未具有特別的有利功效（詳下述），因此，引證1可以證明系爭案請求項1不具進步性。

2.引證1可以證明系爭案請求項2不具進步性：

系爭案請求項2為依附於請求項1的附屬項，附屬技術特徵詳如前述㈠2.⑵點。查系爭案請求項2的技術特徵僅係請求項1的技術特徵於風機扇葉的另一側重複實施，引證1雖未具體載明於風機另側實施的內容，但風機具有前後兩側（如引證1圖式第3圖扇葉假想面的前後兩面，見乙證1卷第79頁反面）為眾所周知，且引證1既為診斷風機葉片損傷的方式，斷無僅檢測一面的道理，自然會於風機葉片兩面均以相同檢

測方法實施檢測，是系爭案請求項2亦為引證1技術的實施應用，且未具有特別的有利功效，因此，引證1亦可以證明系爭案請求項2不具進步性。

3.引證1可以證明系爭案請求項3至5不具進步性：

⑴系爭案請求項3為依附於請求項1的附屬項，附屬技術特徵為「更包含：當該無人飛行載具於該第一檢測點停留時，判斷已擷取之該些第一扇葉影像之數量是否等於該些扇葉之數量；當已擷取之該些第一扇葉影像之數量等於該些扇葉之數量時，進行該第二飛行檢測操作。」引證1說明書第[0038]段記載「在風機葉片交點垂直於地面的方向上的兩個採樣點間往復運動，對經過採樣點的三個風機葉片進行分別採樣」（見乙證1卷第80頁），此即相當於系爭案在每一採樣點的採樣數量等於扇葉數量的技術特徵，理由為風機扇葉的每一葉片均相同，若未於同一採樣點取足扇葉數量的採樣即離開，當下次再回到此一採樣點採樣時並無法判斷採樣到的葉片是重複採樣或未曾採樣過，是引證1說明書第[0038]段的記載內容，實已隱含系爭案請求項3的技術特徵。因此，引證1可以證明系爭案請求項3不具進步性。

⑵系爭案請求項4、5均為依附於請求項1的附屬項，附屬技術特徵與請求項3幾乎相同，差異僅在檢測點的位置不同。而引證1已隱含此一技術特徵則如請求項3所述。因此，引證1亦可以證明系爭案請求項4、5不具進步性。

4.引證1可以證明系爭案請求項6至7不具進步性：

⑴系爭案請求項6為依附於請求項1的附屬項，附屬技術特徵為「其中該無人飛行載具於該第二檢測點和該第三檢測點停留一預設時間，其中該預設時間係由該些扇葉旋轉一圈所需之時間來決定。」引證1說明書第[0038]段已揭露於同一採樣點取足扇葉數量的採樣後始離開並前往下一採樣點的技術（見乙證1卷第80頁），則對於同一採樣點需停留多少時間方足以完成採樣任務，當僅為所屬技術領域中

具有通常知識者依風機扇葉轉速（可簡單轉換為扇葉旋轉一圈所需之時間）所能輕易判斷而簡單實施者。因此，引證1可以證明系爭案請求項6不具進步性。

⑵系爭案請求項7為依附於請求項1的附屬項，附屬技術特徵與請求項6幾乎相同，差異僅在檢測點的位置不同。而請求項6附屬技術特徵為所屬技術領域中具有通常知識者依引證1所能輕易達成，已於前述。因此，引證1亦可以證明系爭案請求項7不具進步性。

㈣原告主張原處分及訴願決定未明確指出所屬技術領域中具有通常知識者，如何有動機將引證1之兩個採樣點間往復運動技術特徵簡單變更為系爭案請求項1之單向遠離技術特徵。僅以單一引證認定可簡單改變而完成系爭案請求項1之技術特徵，違反專利審查基準第二篇第三章第3.3.2點「結合比對」和第3.4.1.1點「有動機能結合複數引證」之規定等語。經查：

1.引證1在完成所有採樣點的第一次採樣時，所揭露的技術內容包含無人機飛行至第一採樣點、於第一採樣點停留、擷取扇葉影像、葉片損傷判斷、續飛至第二採樣點、重複第一採樣點的所有步驟（若有後續採樣點亦同），此即相當於系爭案請求項1無人機飛行至第一檢測點、於第一檢測點停留、擷取扇葉影像、葉片損傷判斷、續飛至第二檢測點及第三檢測點並於各檢測點重複第一檢測點的所有步驟。至於引證1於採樣點間往復運動的目的，依引證1說明書第[0039]段所記載「如上文所述的無人機圖像採樣系統和方法，能夠根據不同工況採用合理的間距和巡航路徑及採樣點進行圖像採樣，儘可能地保障了圖像採樣的完備性和準確性」（見乙證1卷第80頁），可知引證1係為了確保葉片採樣的完備與準確才會往復採樣，否則當可如系爭案於所有檢測點採樣完畢即逕行飛離。引證1既揭露系爭案風機扇葉檢測的主要技術特徵，無人機飛行路徑規劃的差異本即為該所屬技術領域中具

有通常知識者所能簡單改變者，且系爭案並未因此技術特徵而具有無法預期的功效（詳下述）。

2. 又專利審查基準第二篇第三章第3.3.2點關於結合比對係規定：「審查進步性時，得以⑴多份引證文件中之全部或部分技術內容的結合，或⑵一份引證文件中不同部分之技術內容的結合，或⑶引證文件中之技術內容與其他公開形式（已公開實施或已為公眾所知悉）之先前技術的技術內容之結合，或⑷引證文件中之技術內容與通常知識的結合，或⑸其他公開形式之先前技術的技術內容與通常知識的結合，判斷申請專利之發明的整體是否能被輕易完成。」（見本院卷第167頁），本件審定書之論述符合其中的第⑷種態樣，即引證文件中之技術內容與通常知識的結合；另專利審查基準第二篇第三章第3.4.1.1點係關於有動機能結合複數引證之規定（見本院卷第168頁），惟本案僅有單一引證，自不適用該條規定，併此敘明。

㈤原告復主張引證1並未揭露單向遠離之技術特徵，是被告應具體敘明何以未揭露系爭案請求項1部分技術特徵之引證1，仍足以作為證明系爭案請求項1欠缺進步性之證據的理由等語。經查，引證1若已完全揭露系爭案的所有技術特徵，當屬欠缺新穎性要件，當系爭案與先前技術兩者間具有差異技術特徵時，則屬進步性的範疇，此參專利法第22條第2項規定「發明雖無前項各款所列情事，但為其所屬技術領域中具有通常知識者依申請前之先前技術所能輕易完成時，仍不得取得發明專利。」自明，是以，只要是在系爭案申請日前的任何已公開資料，皆可用以作為系爭案的先前技術來證明系爭案是否不具進步性，當然包含未揭露系爭案請求項1部分技術特徵之引證1。復查，發明專利審查基準關於進步性的審查原則，於第二篇第三章第3.3.2點列舉結合比對5種態樣，本件符合「引證文件中之技術內容與通常知識的結合」之第⑷種態樣，已如前述。再查，原處分已敘明引證1的往復運動檢測與系爭案單向遠離檢測之差異技術特徵僅係檢測

路徑的簡單改變，且論述未具有無法預期之功效，已符合審查基準的相關要求，原告主張尚非可採。

㈥原告又主張引證1揭露之內容具有反向教示，所屬技術領域中具有通常知識者無法由引證1之內容來推知系爭案請求項1從扇葉中心開始單向遠離之技術特徵等語。惟查，若原告前述推論為真，則在系爭案並未特別界定風機的轉速條件下，何以系爭案之無人飛行載具可由扇葉旋轉軸中心開始進行飛行檢測，引證1之無人機卻不行？由於原告於系爭案說明書中並未對此有特別說明，實難認系爭案由旋轉軸心開始飛行檢測係具有特別的技術貢獻。再者，引證1圖式第6、8圖的兩個實施例（見乙證1卷第77頁、78頁反面），乃係因應風機轉速所規畫不同的飛行檢測模式，然所屬技術領域中具有通常知識者均知，當風機轉速較慢時當然也可採用圖式第8圖的風機轉速較快之飛行模式（只是會花費較多時間），並不會去限定風機轉速較慢時只能應用第圖6的飛行檢測模式，彼此間並不具有互斥性，是以引證1並無反向教示或建議。

㈦原告雖主張引證1未提及風機檢測影像會重複而需要利用飛行路徑來解決浪費檢測時間之問題；反觀系爭案技術特徵限制飛行載具只能只會沿著第一起始點、第一檢測點、第二檢測點以及第三檢測點所形成之直線單向遠離，所規劃出之最佳化檢測路徑，不僅能避免取得重複影像，進而避免浪費檢測時間提升效率，且透過系爭案技術準確之瑕疵定位，可長期觀察特定瑕疵處，並預測維修時間點等語。惟查：

1. 系爭案請求項1記載內容，並未界定單一檢測點的停留時間，所以並無原告所稱的具有節省飛行時間，也避免擷取到重複扇葉影像的效果；原告上述所稱的功效，也未見記載於系爭案說明書中。原告訴訟代理人雖主張：說明書第2頁第4段有提到較短時間內擷取所有扇葉的影像，然綜觀系爭案說明書第3、4段前後文內容可知，第【0004】段係指系爭案相較於先前技術必須要求風機停止運轉才能進行檢測（見乙證

1卷第32-33頁）所具有的功效，並非是相較於引證1的功效，此由被告訴訟代理人當庭表示：引證1第[0038]段也有提到風機在正常運轉時利用無人機對葉片進行檢測，原告的說明書第4段所述也是在風機正常運轉時對扇葉進行檢測等語（見本院卷第105頁），即明系爭案說明書第【0004】段段所提及減少時間之效率乃不必停機即可進行檢測，而與往復運動或單向遠離之飛行態樣無涉。

2. 系爭案請求項3至5在每一採樣點的採樣數量等於扇葉數量；請求項6、7雖在第一檢測點、第二檢測點、第三檢測點停留之預設時間為扇葉旋轉一圈所需之時間，固可達到避免重複擷取扇葉影像的效果。惟查：

⑴由引證1第[0039]段記載：「如上文所述的無人機圖像採樣系統和方法，能夠根據不同工況採用合理的間距和巡航路徑及採樣點進行圖像採樣，盡可能地保障了圖像採樣的完備性和準確性，還保證了設備安全和運行穩定性」等語（見乙證1卷第80頁），可知往復運動係著眼於圖像採樣的完備性和準確性，故以往復飛行採樣方式執行風機葉片異常檢測，可避免遺漏或錯誤而須進行第二次飛行檢測的浪費與遺憾，而系爭案依原告主張係著眼於避免取得重複的影像，進而避免浪費檢測時間及降低檢測效率，故以停留預定時間後即以單向遠離方式執行風機葉片異常檢測，但卻可能發生取樣不夠完備及準確之缺憾。顯見，當所欲達成目的不同即會衍生不同的飛行路線，而此本即為所屬技術領域中具有通常知識者所能輕易嘗試的簡單改變。換言之，當引證1可確保一次檢測即能符合採樣完備性和準確性的要求時，當無須往復飛行採樣。原告於審理時復主張透過其開發可抗七級陣風之無人機及系爭案巡航方式，可快速檢測風機，且風速快更可縮短檢測時間等語（見本院卷第143頁），惟原告上開主張者實係無人機之功效，核與系爭案之風機扇葉之異常檢測方法無涉，故難據此即認系爭案具有進步性。

⑵復查，原告自承系爭案說明書完全未有任何提及瑕疵定位的相關內容（見本院卷第105頁），顯見此係原告基於引證1技術的後見之明；原告雖主張請求項中沒有寫到瑕疵定位，說明書並未有提到完全相同的用詞，但依照系爭案所採取的定點飛行技術手段，即可達到瑕疵定位的功效等語（見本院卷第105頁），然原告所稱定點飛行技術手段，其實就是定點取樣後飛至下一個定點再取樣的技術，而引證1亦是如此，只是多了往復的步驟，是以，若稱定點飛行技術具有瑕疵定位的功能，則引證1顯然亦具有此功能。

六、綜上所述，引證1之技術內容與通常知識之結合，足以證明系爭案請求項1至7不具進步性。系爭案有違專利法第22條第2項之規定不得申請之情形。被告所為「不予專利」之處分，於法並無不合，訴願決定予以維持，亦無違誤，原告徒執前詞，訴請撤銷訴願決定及原處分，並命被告為准予專利之處分，核無理由，應予駁回。

七、兩造其餘攻擊防禦方法均與本件判決結果不生影響，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　　112　　年　　1　　月　　11　　日

智慧財產第四庭

審判長法　官　林欣蓉

法　官　林昌義

法　官　吳靜怡

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　　112　　年　　1　　月　　12　　日

書記官　程翠璇