智慧財產及商業法院行政判決

113年度行專訴字第55號

民國114年6月4日辯論終結

原　　告　日商村田機械股份有限公司

代　表　人　村田大介

訴訟代理人　林志剛律師

複 代理 人　彭建國專利師

訴訟代理人　廖文慈律師

被　　告　經濟部智慧財產局

代　表　人　廖承威

訴訟代理人　傅國恩

參　加　人　姚思芩

訴訟代理人　詹勳華律師

　　林佑俞專利師

輔　佐　人　邱大晟

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113年8月22日經法字第11317304060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

一、原告之訴駁回。

二、訴訟費用由原告負擔。

事實及理由

壹、爭訟概要：

訴外人美商布魯克斯自動化機械股份有限公司於民國92年3月20日以「根據垂直旋轉式輸送帶及高架升降機之組合用於半導體製造之自動化材料處理系統」申請發明專利，申請專利範圍計26項（嗣修正為44項），並以西元2002年6月19日及同年10月11日申請之美國第60/389,993號及第60/417,993號專利案主張優先權，經被告編為第92106180號審查，准予專利，發給發明第I286989號專利證書（下稱系爭專利），

系爭專利復於99年4月30日經申准讓與登記予原告。嗣參加人以系爭專利有違核准時專利法第22條第1項及第4項規定，對之提起舉發；原告則於112年1月30日提出系爭專利申請專利範圍更正本及於同年8月2日補正更正本（刪除請求項13、25、27、33、35、41）。案經被告審認112年8月2日更正本係112年1月30日更正事項之補正，其更正符合規定，依該更正本審查，並認系爭專利請求項1至12、14至24、26、28至32、34、36至40、42至44有違前揭專利法第22條第4項規定，於113年3月22日以（113）智專議㈢05238字第11320292310號專利舉發審定書為「112年1月30日之更正事項，准予更正」、「請求項1至12、14至24、26、28至32、34、36至40、42至44舉發成立，應予撤銷」及「請求項13、25、27、33、35、41舉發駁回」之處分（下稱原處分），原告不服前揭舉發成立部分，提起訴願，經濟部於113年8月22日以經法字第11317304060號訴願決定（下稱訴願決定）予以駁回，原告不服提起本訴。本院認為本件判決之結果將影響參加人之權利或法律上利益，依職權命參加人獨立參加本件訴訟（卷一第295至296頁）。

貳、原告主張及聲明：

一、證據3、5之組合並未揭露系爭專利獨立請求項1、15、31及39「以一個高架升降機輸送載具，實現朝懸吊軌道之正下方與側方的存取材料」之技術特徵。系爭專利前揭請求項之「製程工具負載口位於懸吊軌道之下方」中之「下方」可解釋為「正下方」，證據3未揭示系爭專利的「在該懸吊軌道下方的製程工具負載口，從而證據3的叉架17無法實現系爭專利的「以一個高架升降機輸送載具，朝懸吊軌道之側方與正下方存取材料單元」之技術特徵。證據5無法實現系爭專利的「以一個高架升降機輸送載具，朝懸吊軌道之側方與正下方存取材料單元」之技術特徵，其與證據3之組合亦無法實現系爭專利的「以一個高架升降機輸送載具，實現朝懸吊軌道之正下方與側方的存取材料單元」之技術特徵。系爭專

利所記載的AMHS 100與證據5的功用及問題解決無關聯性，無法用以補充系爭專利獨立請求項1、15、31及39與證據5之間的技術差異。系爭專利之發明可使用一個高架升降輸送載具，實現朝兩種完全不同方向（種類）的移載操作，大幅提高運輸效率，未被證據3、5揭露或教示，且證據3、5有各自的技術問題要解決，難以有動機相互組合，系爭專利具有進步性，系爭專利的美國、日本及韓國對應專利曾經歷專利無效之舉發或訴訟，該些對應專利最後都未被撤銷，可為佐證。

二、聲明：原處分關於「請求項1至12、14至24、26、28至32、34、36至40、42至44舉發成立，應予撤銷」部分及訴願決定均撤銷。

參、被告答辯及聲明：

一、原告認證據3、5之組合並未揭露系爭專利請求項1、15、31及39「以一個高架升降機輸送載具，實現朝懸吊軌道之正下方與側方的存取材料」技術特徵之主張不可採：

㈠系爭專利獨立請求項1、15、31及39均記載「該高架升降機輸送載具被配置為安裝在一懸吊軌道的下方沿該懸吊軌道移動」、「該轉移台被配置為可側向地完全延伸至該高架升降機輸送載具外並縮回」、「用以將該至少一材料單元運送於在較高位置的儲存倉和在較低位置的該製程工具負載口之間」，相當於原告所稱前揭技術特徵。

㈡證據3已揭露系爭專利前揭技術特徵，其圖3所示之立體倉庫2係位於移動部件14、15之側方，但立體倉庫2仍係位於懸吊軌道T之正下方，證據3已揭露利用移動部件14、15去存取立體倉庫2之物品W，雖證據3抓取物品W的方式是由側方深入物品W的底部抓取，但抓取的方式本質上即有多種，其僅係所屬技術領域通常知識，即如系爭專利由FOUP（相當於證據3物品W）上方抓取而於正下方存取FOUP，此僅係證據3叉架17抓取物品W方式的簡單變更，證據3已揭示立體倉庫2物品W可能處於地板上方處（相當於系爭專利製程工具負載口）以及

高位儲存處（相當於系爭專利較高位置的儲存倉），故證據3已揭露系爭專利前揭技術特徵。

㈢證據5於圖1（說明書第[0018]至[0023]段）揭示系爭專利前揭技術特徵，且證據5抓取物品的方式是如系爭專利由FOUP上方抓取而於正下方存取FOUP，是以證據3的高空懸吊機構，採用證據5的臂42、卡盤機構47以抓取如證據5軌道旁的的卡匣49即可輕易完成系爭專利「以一個高架升降機輸送載具，實現朝懸吊軌道之正下方與側方的存取材料」之技術特徵；或將證據5的軌道搬運系統改為證據3的高空軌道懸吊系統，亦可輕易完成系爭專利前述技術特徵。

二、聲明：駁回原告之訴。

肆、參加人陳述及聲明：

一、原告錯誤地將系爭專利請求項記載之「製程工具載口」限縮解釋為必須位於懸吊軌道之「正下方」。原告主張之「朝懸吊軌道之正下方存取材料單元」並非系爭專利請求項之技術特徵。系爭專利請求項僅是描述將材料單元「輸送」至位於懸吊軌道「下方」的製程工具負載口。況證據3已揭示「朝懸吊軌道之正下方輸送材料單元」之技術特徵。本領域具有通常知識者有充分動機結合證據3之高架搬送裝置與證據5之側向移載機制，以實現系爭專利的完整技術方案，是以證據3、5之結合足證系爭專利不具進步性。系爭專利說明書自認的先前技術AMHS 1與證據5的側向移載機制高度相容，本領域具通常知識者有充分動機結合兩者以實現原告所稱「以一個高架升降機輸送載具，朝懸吊軌道之正下方及側方輸送材料單元」之技術特徵。

二、聲明：駁回原告之訴。

伍、爭點（卷二第16頁）：

一、證據3、5之組合是否足以證明系爭專利請求項1至7、14至16、19、20、26、28至32、34、36至40、42至44不具進步性？

二、證據3、5、6之組合是否足以證明系爭專利請求項8至12、17、18、21至24不具進步性？

陸、本院判斷：

一、系爭專利之申請日為92年3月20日，於96年5月29日經審定准予專利（乙證3即審定卷第32頁、第273頁），原告於舉發階段之112年1月30日、同年8月2日申請及補正更正（乙證1即舉發卷第274、345頁），經審查准予更正。系爭專利有無撤銷之原因，應以核准審定時有效之92年2月6日修正公布，93年7月1日施行之專利法（下稱核准時專利法）為斷。依核准時專利法第22條第4項規定發明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，不得依本法申請取得發明專利。

二、系爭專利技術分析：

㈠系爭專利技術內容：

一種高效率自動化材料處理系統(AMHS)允許一高架升降機輸送載具直接進出一個或多個包括在系統中的在製品(WIP)儲存單元以裝卸在製品(WIP)零件。該AMHS包括一高架升降機輸送次系統及至少一垂直輸送帶儲存櫃具有複數個儲存倉。該高架升降機輸送次系統包括一高架升降機輸送載具沿著至少一預定路線限定的懸吊軌道運輸。該預定路線通過垂直輸送帶儲存櫃，其容許高架輸送載具直接從輸送帶儲存倉之一存取一個或多個WIP。該選擇的輸送帶儲存倉位於懸吊軌道之下的垂直輸送帶儲存櫃的頂端。接著，高架升降機輸送載具沿著懸吊軌道移到該選擇的輸送帶儲存倉之上的位置。該高架升降機於是平行垂直輸送帶儲存櫃的縱軸下降到選擇的儲存倉。最後，操作高架升降機直接從輸送帶儲存倉挑選所需的WIP批量，或放入一個或多個WIP批量到儲存倉(系爭專利說明書發明摘要，卷二第22頁）。

㈡系爭專利申請專利範圍（主要圖式如附件一所示）：

系爭專利原核准公告之申請專利範圍共44項，其中第1、15、31、39項為獨立項，其餘為附屬項。原告於舉發階段併

提更正申請，經被告於原處分准予更正，並於113年4月21日公告在案。系爭專利更正後請求項（以下「請求項」如未註明，均指系爭專利更正後請求項內容）內容如附表所示。

三、舉發證據說明：

㈠證據3為西元2000年9月19日公開之日本第2000-255710A號「高架搬送裝置以及使用該高架搬送裝置的物品搬送方法」專利案（主要圖式如附件二所示）。

㈡證據5為西元2000年2月22日公開之日本第2000-53237A號「搬送設備」專利案（主要圖式如附件三所示）。

㈢證據6為西元2001年2月6日公開之日本第2001-31216A號「搬送系統」專利案（主要圖式如附件四所示）。

㈣前揭證據公開日均早於系爭專利優先權日（西元2002年6月19日及同年10月11日），可為系爭專利之先前技術。

四、爭點分析：

㈠證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項1至7、14至16、19、20、26、28至32、34、36至40、42至44不具進步性：

1.系爭專利請求項1之技術特徵如附表所示，其與證據3、5之比對分析如下：

⑴關於證據3（證據3-1為中譯本）部分：

①證據3揭露一高架搬送裝置，圖式第1、2、3、5、7圖及說明書第[0035]段記載「圖7為使用了高架搬送裝置5的物品搬送線之俯視圖。在圖7中，軌道3在隔著該軌道3而配設的至少一對第一立體倉1與第二立體倉庫2與作業空間P1、P2之間直接搬送工件W。因此，倉庫的入口和作業位置配設有位置感測器6a、6b、6c，其檢測高架搬送裝置5的位置。又，各貨架上配設有物品檢測感測器8，其在立體倉庫中檢測縱橫配置的物品架中有無物品W」；說明書第[0026]段記載「在第一立體倉庫1和第二立體倉庫2設有物品架，該物品架以成為縱列1z和橫列1x的方式沿XZ面整齊地配設」，其中證據3之第一立體倉庫1與第二立體倉庫2、工件W、固定架，相當於系爭專利請求項1之儲存單元、單元的材料、固定儲存位

置，故證據3已揭露系爭專利請求項1「一種自動化材料處理系統，用於在一產品製造設備內之不同位置間輸送材料，該系統包括：至少一儲存單元，其配置以倉儲複數個儲存倉，每個儲存倉被配置容納至少一單元的材料，其中該至少一儲存單元係配置用以作為至少一固定儲存位置」之技術特徵。

②證據3說明書第[0021]段記載「高架搬送裝置5的行走機構固定在作為底座的基部10以及該基部10上，為了在軌道3上行進，而由左右一對的驅動輥11、以及左右一對的輥12構成，該左右一對的驅動輥11與用於行進的驅動輥用電動機22連結，該左右一對的輥12隨著驅動輥11的旋轉而旋轉。此外，在基部10設有在產生橫擺力矩時防止旋轉之未圖示的輥」；說明書第[0022]段第1至3行記載「具有規定剛性的一對固定部件13，以從沿軌道3之間的長度方向的空間向下方下降的方式固定在該基部10的邊緣部。在這些固定部件13之間設有一對移動部件14、15，該一對移動部件14、15被升降自如地引導」；說明書第[0024]段第1至3行記載「藉由固定在基部10上的左右一對或一個升降用電動機22，對移動部件14、15分別進行相同的升降驅動，移動部件從圖示的收納狀態、以及高架搬送裝置5移動并停止在孔部7a上的狀態向圖示的箭頭Z方向下降移動」，其中證據3之軌道3、電動機22與移動部件14、15、高架搬送裝置5，相當於系爭專利請求項1之懸吊軌道、高架升降機、高架升降機輸送載具，故證據3已揭露系爭專利請求項1「一高架升降機輸送次系統，包括至少一高架升降機及至少一高架升降機輸送載具，該高架升降機輸送載具係配置以沿著至少一相鄰該儲存單元之預定路線限定的懸吊軌道移動，該懸吊軌道係設置於該儲存單元外部，其中該高架升降機輸送載具被配置為安裝在一懸吊軌道的下方沿該懸吊軌道移動」之技術特徵。

③證據3說明書第[0026]段第2至4行記載「如圖3所示，叉架17a、17b隨著叉架用電動機19的驅動以向一側伸縮的方式水平移動，由此使工件W入各物品架，移動部件14、15進一步下

降而進行載置」、說明書第[0035]段第1至3行記載「圖7為使用了高架搬送裝置5的物品搬送線之俯視圖。在圖7中，軌道3在隔著該軌道3而配設的至少一對第一立體倉1與第二立體倉庫2與作業空間P1、P2之間直接搬送工件W」與說明書第[0041]段記載「被搬送的工件W部件安裝等規定的作業結束後被搬送到下游，被搬送到下一工序。又，在作業位置P2中進行相同的作業」，其中證據3之作業空間P1、P2，相當於系爭專利請求項1之製程工具負載口，故證據3已揭露系爭專利請求項1「該儲存單元之一部分係至少部分地開放允許該高架升降機直接自一選擇的被倉儲之複數個儲存倉之一中存取至少一材料單元，及其中該高架升降機被配置直接從選擇的複數個儲存倉之一存取至少一材料單元以後續沿著該路徑輸送到一該產品製造設備內在該懸吊軌道下方的製程工具負載口，用以將該至少一材料單元運送於在較高位置的儲存倉和在較低位置的該製程工具負載口之間」之技術特徵。

④由上所述，證據3未揭露系爭專利請求項1之該高架升降機輸送載具「包括一轉移台及一夾頭部分，該高架升降機被耦合至該轉移台且該夾頭部分被耦合至該高架升降機，該轉移台被配置為可側向地完全延伸至該高架升降機輸送載具外並縮回且該夾頭部分被配置來抓取該至少一單元的材料」與「其中該高架升降機輸送載具是可操作的，用以將包括該高架升降機和該夾頭部分的該轉移台沿著該懸吊軌道帶至一與該等複數個儲存倉中的一個儲存倉側向相鄰的位置，其中該轉移台被配置成當該高架升降機輸送載具位在該與該等複數個儲存倉中的一個儲存倉側向相鄰的位置時，將包含該夾頭部分的該高架升降機從一鄰近該高架升降機輸送子系統的第一位置側向地移動至一鄰近該等複數個儲存倉中的該儲存倉的第二位置」之技術特徵。

⑵關於證據5（證據5-1為中譯本）部分：

①證據5揭露一種搬送設備，圖式第1、2、3、5圖及說明書第[0012]段記載「無塵室內的半導體晶圓等的卡匣的搬送系統

S’的整體概要。該搬送系統S’例如配置於無塵室的天花板等，并構成為具備搬送設備14，該搬送設備14具有用於引導搬送台車的軌道13。又，在軌道13的周圍配置有用於收納卡匣的儲料器15……加工上述晶圓的製造裝置16……等」；說明書第[0018]段記載「移載裝置40構成為具備：固定於卡匣收納體39的天花板部39a上之臂（臂部）42，以及由臂42支承的起重機（保持機構）43。如圖中的兩點虛線所示，臂42構成為在與搬送台車21的行進方向正交的水平方向（圖中的A方向）上進退自如」；說明書第[0019]段記載「起重機43構成為具備：可自由卷繞、卷出鋼線45的卷揚機46，以及設置於鋼線45前端的卡盤機構47。如圖2所示，卡盤機構47構成為與收納了半導體晶圓的卡匣箱（被搬送物）49的柄50卡脫自如，由此，能夠保持卡匣箱49」，其中證據5之移載裝置40、臂42、起重機43、卡盤機構47，相當於系爭專利請求項1之高架升降機輸送載具、轉移台、高架升降機、夾頭部分，故證據5已揭露系爭專利請求項1「其中該高架升降機輸送載具被配置為安裝在一懸吊軌道沿該懸吊軌道移動且包括一轉移台及一夾頭部分，該高架升降機被耦合至該轉移台且該夾頭部分被耦合至該高架升降機，該轉移台被配置為可側向地完全延伸至該高架升降機輸送載具外並縮回且該夾頭部分被配置來抓取該至少一單元的材料」之技術特徵。

②證據5說明書第[0020]段記載「該移載裝置40，能夠在使臂42向搬送台車21的側方延伸的狀態下，藉由卷揚機46捲繞鋼線45，使卡盤機構47下降。並且，如圖2所示，能夠在使卡盤機構47下降到軌道13外的狀態下，卡住位於軌道13外的卡匣箱49的柄50，進而，若將被卡住的卡匣箱49吊起，使臂42後退，則如圖1中的實線所示，能夠在將卡匣箱49保持在卡匣收納體39內部的狀態下收納位於軌道13外的卡匣箱49。又，藉由進行與此相反的過程，能夠將保持在卡匣收納體39內部的卡匣箱49移載到軌道13外」；說明書第[0023]段記載「在搬送設備14中，由於能夠在使設置於搬送台車21的移載

裝置40從搬送台車21向側方伸出的狀態下交接卡匣箱49，因此交接卡匣箱49時不會產生高度方向上的限制。由此，即使在將軌道13設置在天花板附近的情況下也能良好地進行應對。此外，由於移載裝置40能夠使卡匣箱49上下自由移動，因此，即使各裝置的製造裝置16……側的卡匣箱49的接受窗口的高度位置不同，卡匣箱49的交接作業也不會受到限制，泛用性高」，其中證據5之移載裝置40、臂42、起重機43、卡盤機構47、晶圓的製造裝置16，相當於系爭專利請求項1之高架升降機輸送載具、轉移台、高架升降機、夾頭部分、製程工具負載口，故證據5已揭露系爭專利請求項1「其中該高架升降機輸送載具是可操作的，用以將包括該高架升降機和該夾頭部分的該轉移台沿著該懸吊軌道帶至一與該等複數個儲存倉中的一個儲存倉側向相鄰的位置，其中該轉移台被配置成當該高架升降機輸送載具位在該與該等複數個儲存倉中的一個儲存倉側向相鄰的位置時，將包含該夾頭部分的該高架升降機從一鄰近該高架升降機輸送子系統的第一位置側向地移動至一鄰近該等複數個儲存倉中的該儲存倉的第二位置」之技術特徵。

⑶依上所述，證據3雖未揭露系爭專利請求項1前述1.之⑴之④所示技術特徵，惟此為證據5所揭露系爭專利請求項1前述1.之⑵之①、②所示技術特徵，由於證據3、5均為自動化搬運的技術領域，具有技術領域的關聯性，且證據3、5均係可將工件W或卡匣箱49做上下搬運之功能，具有作用或功能的共通性，再者，證據3所欲解決問題係高架搬送裝置能夠無障礙地搬送載置的物品，證據5亦揭示能使被搬物側向搬送與上下自由移動之搬送設備，熟習該項技術者基於證據5內容當可輕易想到證據3所揭示高架搬送裝置無障礙地搬送載置的物品，因此，證據5所欲解決問題應為基於證據3所揭示技術內容能易於思及，證據3與證據5間自具有解決問題共通性，所屬技術領域中具有通常知識者自有動機將證據5之臂42、起重機43、卡盤機構47設置於證據3之高架搬送裝置5

上，即能輕易完成系爭專利請求項1之發明，因此，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項1不具進步性。

2.系爭專利請求項2係直接依附於請求項1，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項1不具進步性之理由，已如前述。查證據3說明書第[0013]段揭露「該載置機構，被驅動到與該軌道正交的水平方向的兩側，從而在隔著軌道而配設的至少一對立體倉庫之間載置以及取出物品」，故證據3已揭露系爭專利請求項2之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項2之發明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項2不具進步性。

3.系爭專利請求項3係直接依附於請求項1，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項1不具進步性之理由，已如前述。查證據5說明書第[0022]段第5至8行揭露「在該搬送設備14中，由於在將卡匣箱49移載到儲料器15時，能夠利用安裝於搬送台車21側的移載機構40，因此無需在儲料器15側設置移載機構（裝載機）。因此，能夠降低儲料器15……的設備成本，並且能夠利用以往設置移載機構的空間增加儲料器15的架數」，其中儲料器15側設置移載機構（裝載機）可提供卡匣箱49移動到儲料器15外的一位置，係為相關領域之通常知識者所能輕易思及之技術，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項3之發明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項3不具進步性。

4.系爭專利請求項4係直接依附於請求項3，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項3不具進步性之理由，已如前述。查證據5說明書第[0022]段第5至8行揭露「在該搬送設備14中，由於在將卡匣箱49移載到儲料器15時，能夠利用安裝於搬送台車21側的移載機構40，因此無需在儲料器15側設置移載機構（裝載機）。因此，能夠降低儲料器15……的設備成本，並且能夠利用以往

設置移載機構的空間增加儲料器15的架數」，其中證據5揭露之移載機構係可對應為系爭專利請求項4進一步界定之附屬技術特徵，故證據5已揭露系爭專利請求項4之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項4之發明，證據3、5之組合足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係直接依附於請求項1，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項1不具進步性之理由，已如前述。查證據3說明書第[0026]段揭露「在第一立體倉庫1和第二立體倉庫2設有物品架，該物品架以成為縱列lz和橫列lx的方式沿XZ面整齊地配設」，其中證據3揭露之物品架係可對應為系爭專利請求項5之固定架子，故證據3已揭露系爭專利請求項5之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項5之發明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項5不具進步性。

6. 系爭專利請求項6係直接依附於請求項5，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項5不具進步性之理由，已如前述。查證據3說明書第[0026]段揭露「在第一立體倉庫1和第二立體倉庫2設有物品架，該物品架以成為縱列lz和橫列lx的方式沿XZ面整齊地配設」，其中證據3揭露之物品架係可對應為系爭專利請求項6之固定架子，兩立體倉庫為第一位置與第二位置；證據5說明書第[0020]段揭露「該移載裝置40，能夠在使臂42向搬送台車21的側方延伸的狀態下，藉由卷揚機46捲繞鋼線45，使卡盤機構47下降。並且，如圖2所示，能夠在使卡盤機構47下降到軌道13外的狀態下，卡住位於軌道13外的卡匣箱49的柄50，進而，若將被卡住的卡匣箱49吊起，使臂42後退，則如圖1中的實線所示，能夠在將卡匣箱49保持在卡匣收納體39內部的狀態下收納位於軌道13外的卡匣箱49。又，藉由進行與此相反的過程，能夠將保持在卡匣收納體39內部的卡匣箱49移載

到軌道13外」，當證據5之臂42、起重機43、卡盤機構47設置於證據3之高架搬送裝置5時即能從立體倉庫之物品架中存取工件W，故證據3、5已揭露系爭專利請求項6之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項6之發明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項6不具進步性。

7.系爭專利請求項7係直接依附於請求項6，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項6不具進步性之理由，已如前述。查證據3說明書第[0026]段揭露「在第一立體倉庫1和第二立體倉庫2設有物品架，該物品架以成為縱列1z和橫列1x的方式沿XZ面整齊地配設」，其中證據3揭露之物品架係可對應為系爭專利請求項7之固定架子，兩立體倉庫為第一位置與第二位置；證據5說明書第[0018]段揭露「移載裝置40構成為具備：固定於卡匣收納體39的天花板部39a上之臂（臂部）42，以及由臂42支承的起重機（保持機構）43。如圖中的兩點虛線所示，臂42構成為在與搬送台車21的行進方向正交的水平方向（圖中的A方向）上進退自如」；證據5說明書第[0020]段揭露「該移載裝置40，能夠在使臂42向搬送台車21的側方延伸的狀態下，藉由卷揚機46捲繞鋼線45，使卡盤機構47下降。並且，如圖2所示，能夠在使卡盤機構47下降到軌道13外的狀態下，卡住位於軌道13外的卡匣箱49的柄50，進而，若將被卡住的卡匣箱49吊起，使臂42後退，則如圖1中的實線所示，能夠在將卡匣箱49保持在卡匣收納體39內部的狀態下收納位於軌道13外的卡匣箱49。又，藉由進行與此相反的過程，能夠將保持在卡匣收納體39內部的卡匣箱49移載到軌道13外」，當證據5之臂42、起重機43、卡盤機構47設置於證據3之高架搬送裝置5時即能從立體倉庫之物品架中移走工件W，故證據3、5已揭露系爭專利請求項7之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項7之發明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項7不具進步性。

8.系爭專利請求項14係直接依附於請求項1，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項1不具進步性之理由，已如前述。查證據5說明書第[0011]段揭露「本發明的搬送設備應用於在半導體工廠內的無塵室中搬送收納了半導體晶圓等的卡匣之情況」，其中證據5揭露之卡匣係可對應為系爭專利請求項14之卡茨，故證據5已揭露系爭專利請求項14之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項14之發明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項14不具進步性。

9.系爭專利請求項15之技術特徵如附表所示，其與證據3、5之比對分析如下：

⑴關於證據3部分：

①證據3揭露一種使用高架搬送裝置的物品搬送方法，圖式第1、2、3、5、7圖及說明書第[0035]段記載「圖7為使用了高架搬送裝置5的物品搬送線之俯視圖。在圖7中，軌道3在隔著該軌道3而配設的至少一對第一立體倉1與第二立體倉庫2與作業空間P1、P2之間直接搬送工件W。因此，倉庫的入口和作業位置配設有位置感測器6a、6b、6c，其檢測高架搬送裝置5的位置。又，各貨架上配設有物品檢測感測器8，其在立體倉庫中檢測縱橫配置的物品架中有無物品W」；說明書第[0026]段記載「在第一立體倉庫1和第二立體倉庫2設有物品架，該物品架以成為縱列1z和橫列1x的方式沿XZ面整齊地配設」，其中證據3之第一立體倉庫1與第二立體倉庫2、工件W、固定架，相當於系爭專利請求項15之儲存單元、單元的材料、固定儲存位置，故證據3已揭露系爭專利請求項15「一種操作一自動化材料處理系統的方法，該系統用於在一產品製造設備內之不同位置間輸送材料，該方法包括以下步驟：至少一儲存倉儲存單元中倉儲複數個儲存倉，每一儲存倉容納至少一單元材料，其中該至少一儲存單元係配置用以作為至少一固定儲存位置」之技術特徵。

②證據3說明書第[0021]段記載「高架搬送裝置5的行走機構固定在作為底座的基部10以及該基部10上，為了在軌道3上行進，而由左右一對的驅動輥11、以及左右一對的輥12構成，該左右一對的驅動輥11與用於行進的驅動輥用電動機22連結，該左右一對的輥12隨著驅動輥11的旋轉而旋轉。此外，在基部10設有在產生橫擺力矩時防止旋轉之未圖示的輥」；說明書第[0022]段第1至3行記載「具有規定剛性的一對固定部件13，以從沿軌道3之間的長度方向的空間向下方下降的方式固定在該基部10的邊緣部。在這些固定部件13之間設有一對移動部件14、15，該一對移動部件14、15被升降自如地引導」；說明書第[0024]段第1至3行記載「藉由固定在基部10上的左右一對或一個升降用電動機22，對移動部件14、15分別進行相同的升降驅動，移動部件從圖示的收納狀態、以及高架搬送裝置5移動并停止在孔部7a上的狀態向圖示的箭頭 Z方向下降移動」，其中證據3之電動機22與移動部件14、15、高架搬送裝置5、軌道3，相當於系爭專利請求項15之高架升降機、高架升降機輸送載具、懸吊軌道，故證據3已揭露系爭專利請求項15「利用包括在一高架升降機輸送次系統中的高架升降機直接從選擇的儲存倉存取至少一材料單元，該高架升降機輸送次系統進一步包括一高架升降機輸送載具；其中該高架升降機輸送載具被配置為安裝在一懸吊軌道的下方沿該懸吊軌道移動」之技術特徵。

③證據3說明書第[0026]段第2至4行記載「如圖3所示，叉架17a、17b隨著叉架用電動機19的驅動以向一側伸縮的方式水平移動，由此使工件W入各物品架，移動部件14、15進一步下降而進行載置」；說明書第[0035]段第1至3行記載「圖7為使用了高架搬送裝置5的物品搬送線之俯視圖。在圖7中，軌道3在隔著該軌道3而配設的至少一對第一立體倉1與第二立體倉庫2與作業空間P1、P2之間直接搬送工件W」；說明書第[0041]段記載「被搬送的工件W部件安裝等規定的作業結束後被搬送到下游，被搬送到下一工序。又，在作業位置P2中

進行相同的作業」，其中證據3之軌道3、作業空間P1、P2，相當於系爭專利請求項15之懸吊軌道、製程工具負載口，故證據3已揭露系爭專利請求項15之「該儲存倉儲存單元之一部分係至少部分地開放允許直接自一選擇的被倉儲之複數個儲存倉之一中存取至少一材料單元」，及「利用該高架升降機輸送次系統輸送該至少一材料單元到該產品製造設備中在該懸吊軌道下方的製程工具負載口，其中該輸送步驟包括藉由該高架升降機輸送載具沿著一懸吊軌道移動至該製程工具負載口，用以將該至少一材料單元運送於在較高位置的儲存倉和在較低位置的該製程工具負載口之間，該懸吊軌道限定至少一相鄰該儲存倉儲存單元之預定路線，及其中該懸吊軌道係設置於該儲存倉儲存單元外部」之技術特徵。

④由上所述，證據3未揭露系爭專利請求項15之該高架升降機輸送載具「包括一轉移台及一夾頭部分，該高架升降機被耦合至該轉移台且該夾頭部分被耦合至該高架升降機，該轉移台被配置為可側向地完全延伸至該高架升降機輸送載具外並縮回且該夾頭部分被配置來夾住該至少一單元的材料」與「其中該高架升降機輸送載具是可操作的，用以將包括該高架升降機和該夾頭部分的該轉移台沿著該懸吊軌道帶至一與該等複數個儲存倉中的一個儲存倉側向相鄰的位置，當該高架升降機輸送載具位在該與該等複數個儲存倉中的一個儲存倉側向相鄰的位置時，利用該轉移台將包含該夾頭部分的該高架升降機從一鄰近該高架升降機輸送子系統的第一位置側向地移動至一鄰近該選擇的儲存倉的第二位置，當該高架升降機載具位在鄰近該選擇的儲存倉的該第二位置時，利用該高架升降機的夾頭部分從該選擇的儲存倉夾住該至少一材料單元」之技術特徵。

⑵關於證據5部分：

①查證據5揭露一種搬送設備，圖式第1、2、3、5圖及說明書第[0012]段記載「無塵室內的半導體晶圓等的卡匣的搬送系統S'的整體概要。該搬送系統S'例如配置於無塵室的天花板

等，并構成為具備搬送設備14，該搬送設備14具有用於引導搬送台車的軌道13。又，在軌道13的周圍配置有用於收納卡匣的儲料器15……加工上述晶圓的製造裝置16……等」；說明書第[0018]段記載「移載裝置40構成為具備：固定於卡匣收納體39的天花板部39a上之臂（臂部）42，以及由臂42支承的起重機（保持機構）43。如圖中的兩點虛線所示，臂42構成為在與搬送台車21的行進方向正交的水平方向（圖中的A方向）上進退自如」；說明書第[0019]段記載「起重機43構成為具備：可自由卷繞、卷出鋼線45的卷揚機46，以及設置於鋼線45前端的卡盤機構47。如圖2所示，卡盤機構47構成為與收納了半導體晶圓的卡匣箱（被搬送物）49的柄50卡脫自如，由此，能夠保持卡匣箱49」，其中證據5之移載裝置40、臂42、起重機43、卡盤機構47，相當於系爭專利請求項15之高架升降機輸送載具、轉移台、高架升降機、夾頭部分，故證據5已揭露系爭專利請求項15「其中該高架升降機輸送載具被配置為安裝在一懸吊軌道沿懸吊軌道移動且包括一轉移台及一夾頭部分，該高架升降機被耦合至該轉移台且該夾頭部分被耦合至該高架升降機，該轉移台被配置為可側向地完全延伸至該高架升降機輸送載具外並縮回且該夾頭部分被配置來夾住該至少一單元的材料」之技術特徵。

②證據5說明書第[0020]段記載「該移載裝置40，能夠在使臂42向搬送台車21的側方延伸的狀態下，藉由卷揚機46捲繞鋼線45，使卡盤機構47下降。並且，如圖2所示，能夠在使卡盤機構47下降到軌道13外的狀態下，卡住位於軌道13外的卡匣箱49的柄50，進而，若將被卡住的卡匣箱49吊起，使臂42後退，則如圖1中的實線所示，能夠在將卡匣箱49保持在卡匣收納體39內部的狀態下收納位於軌道13外的卡匣箱49。又，藉由進行與此相反的過程，能夠將保持在卡匣收納體39內部的卡匣箱49移載到軌道13外」；說明書第[0023]段記載「在搬送設備14中，由於能夠在使設置於搬送台車21的移載裝置40從搬送台車21向側方伸出的狀態下交接卡匣箱49，因

此交接卡匣箱49時不會產生高度方向上的限制。由此，即使在將軌道13設置在天花板附近的情況下也能良好地進行應對。此外，由於移載裝置40能夠使卡匣箱49上下自由移動，因此，即使各裝置的製造裝置16……側的卡匣箱49的接受窗口的高度位置不同，卡匣箱49的交接作業也不會受到限制，泛用性高」，其中證據5之移載裝置40、臂42、起重機43、卡盤機構47、晶圓的製造裝置16，相當於系爭專利請求項15之高架升降機輸送載具、轉移台、高架升降機、夾頭部分、製程工具負載口，故證據5已揭露系爭專利請求項15「其中該高架升降機輸送載具是可操作的，用以將包括該高架升降機和該夾頭部分的該轉移台沿著該懸吊軌道帶至一與該等複數個儲存倉中的一個儲存倉側向相鄰的位置，當該高架升降機輸送載具位在該與該等複數個儲存倉中的一個儲存倉側向相鄰的位置時，利用該轉移台將包含該夾頭部分的該高架升降機從一鄰近該高架升降機輸送子系統的第一位置側向地移動至一鄰近該選擇的儲存倉的第二位置，當該高架升降機載具位在鄰近該選擇的儲存倉的該第二位置時，利用該高架升降機的夾頭部分從該選擇的儲存倉夾住該至少一材料單元」之技術特徵。

⑶依上所述，證據3雖未揭露系爭專利請求項15前述9.之⑴之④所示技術特徵，惟此為證據5所揭露系爭專利請求項15前述9.之⑵之①、②所示技術特徵，又證據3、5具有組合動機亦如前述1.之⑶所示，所屬技術領域中具有通常知識者自有動機將證據5之臂42、起重機43、卡盤機構47設置於證據3之高架搬送裝置5上，即能輕易完成系爭專利請求項15之發明，因此，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項15不具進步性。

10.系爭專利請求項16係直接依附於請求項15，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項15不具進步性之理由，已如前述。查證據3說明書第[0013]段揭露「該載置機構，被驅動到與該軌道正交的水平方向的

兩側，從而在隔著軌道而配設的至少一對立體倉庫之間載置以及取出物品」，故證據3已揭露系爭專利請求項16之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項16之發明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項16不具進步性。

11.系爭專利請求項19係直接依附於請求項15，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項15不具進步性之理由，已如前述。查證據3說明書第[0026]段揭露「在第一立體倉庫1和第二立體倉庫2設有物品架，該物品架以成為縱列lz和橫列lx的方式沿XZ面整齊地配設」，其中證據3揭露之物品架係可對應為系爭專利請求項19之固定的架子，故證據3已揭露系爭專利請求項19之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項19之發明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項19不具進步性。

12.系爭專利請求項20係直接依附於請求項19，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項19不具進步性之理由，已如前述。其中證據3揭露之物品架係可對應為系爭專利請求項20之固定架子，兩立體倉庫為第一位置與第二位置；證據5說明書第[0018]段揭露「移載裝置40構成為具備：固定於卡匣收納體39的天花板部39a上之臂（臂部）42，以及由臂42支承的起重機（保持機構）43。如圖中的兩點虛線所示，臂42構成為在與搬送台車21的行進方向正交的水平方向（圖中的A方向）上進退自如」；證據5說明書第[0020]段揭露「該移載裝置40，能夠在使臂42向搬送台車21的側方延伸的狀態下，藉由卷揚機46捲繞鋼線45，使卡盤機構47下降。並且，如圖2所示，能夠在使卡盤機構47下降到軌道13外的狀態下，卡住位於軌道13外的卡匣箱49的柄50，進而，若將被卡住的卡匣箱49吊起，使臂42後退，則如圖1中的實線所示，能夠在將卡匣箱49保持在卡匣收納體39內部的狀態下收納位於軌道13外的卡匣箱49。又，藉由

進行與此相反的過程，能夠將保持在卡匣收納體39內部的卡匣箱49移載到軌道13外」，當證據5之臂42、起重機43、卡盤機構47設置於證據3之高架搬送裝置5時即能從立體倉庫之物品架中移走工件W，故證據3、5已揭露系爭專利請求項20之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項20之發明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項20不具進步性。

13.系爭專利請求項26係直接依附於請求項25，由於系爭專利請求項25已於112年8月2日更正刪除併入系爭專利請求項15中，系爭專利請求項26的依附關係雖有瑕疵，惟未影響請求項內容的實質判斷，其係界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項15不具進步性之理由，已如前述。查證據5說明書第[0011]段揭露「本發明的搬送設備應用於在半導體工廠內的無塵室中搬送收納了半導體晶圓等的卡匣之情況」，其中證據5揭露之卡匣係可對應為系爭專利請求項26之卡莢，故證據5已揭露系爭專利請求項26之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項26之發明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項26不具進步性。

14.系爭專利請求項28係直接依附於請求項27，由於系爭專利請求項27已於112年8月2日更正刪除併入系爭專利請求項15中，系爭專利請求項28的依附關係雖有瑕疵，惟未影響系爭專利請求項28內容的實質判斷，其係界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項15不具進步性之理由，已如前述。查證據3說明書第[0026]段揭露「在第一立體倉庫1和第二立體倉庫2設有物品架，該物品架以成為縱列1z和橫列1x的方式沿XZ面整齊地配設」，其中證據3揭露之物品架係可對應為系爭專利請求項28之固定架子，故證據3已揭露系爭專利請求項28之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項28之發

明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項28不具進步性。

15.系爭專利請求項29係直接依附於請求項15，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項15不具進步性之理由，已如前述。查證據3說明書第[0026]段揭露「在第一立體倉庫1和第二立體倉庫2設有物品架，該物品架以成為縱列1z和橫列1x的方式沿XZ面整齊地配設」，其中證據3揭露之物品架係可對應為系爭專利請求項29之複數個儲存倉，故證據3已揭露系爭專利請求項29之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項29之發明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項29不具進步性。

16.系爭專利請求項30係直接依附於請求項29，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項29不具進步性之理由，已如前述。查證據3說明書第[0026]段揭露「在第一立體倉庫1和第二立體倉庫2設有物品架，該物品架以成為縱列1z和橫列1x的方式沿XZ面整齊地配設」，其中證據3揭露之物品架係可對應為系爭專利請求項30之固定儲存位置與固定架子，故證據3已揭露系爭專利請求項30之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項30之發明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項30不具進步性。

17.系爭專利請求項31之技術特徵如附表所示，其與證據3、5之比對分析如下：

⑴關於證據3部分：

①證據3揭露一高架搬送裝置，圖式第1、2、3、5、7圖及說明書第[0035]段記載「圖7為使用了高架搬送裝置5的物品搬送線之俯視圖。在圖7中，軌道3在隔著該軌道3而配設的至少一對第一立體倉1與第二立體倉庫2與作業空間P1、P2之間直接搬送工件W。因此，倉庫的入口和作業位置配設有位置感測器6a、6b、6c，其檢測高架搬送裝置5的位置。又，各貨

架上配設有物品檢測感測器8，其在立體倉庫中檢測縱橫配置的物品架中有無物品W」；說明書第[0026]段記載「在第一立體倉庫1和第二立體倉庫2設有物品架，該物品架以成為縱列lz和橫列lx的方式沿XZ面整齊地配設」，其中證據3之第一立體倉庫1與第二立體倉庫2、工件W、固定架，相當於系爭專利請求項31儲存單元、單元的材料、固定儲存位置，故證據3已揭露系爭專利請求項31之「一種自動化材料處理系統，包括：至少一儲存單元，包括至少一儲存倉，該至少一儲存倉係被配置用以容納至少一單元的材料，其中該至少一儲存倉係配置作為一固定儲存位置」之技術特徵。

②證據3說明書第[0021]段記載「高架搬送裝置5的行走機構固定在作為底座的基部10以及該基部10上，為了在軌道3上行進，而由左右一對的驅動輥11、以及左右一對的輥12構成，該左右一對的驅動輥11與用於行進的驅動輥用電動機22連結，該左右一對的輥12隨著驅動輥11的旋轉而旋轉。此外，在基部10設有在產生橫擺力矩時防止旋轉之未圖示的輥」；說明書第[0022]段第1至3行記載「具有規定剛性的一對固定部件13，以從沿軌道3之間的長度方向的空間向下方下降的方式固定在該基部10的邊緣部。在這些固定部件13之間設有一對移動部件14、15，該一對移動部件14、15被升降自如地引導」；說明書第[0024]段第1至3行記載「藉由固定在基部10上的左右一對或一個升降用電動機22，對移動部件14、15分別進行相同的升降驅動，移動部件從圖示的收納狀態、以及高架搬送裝置5移動并停止在孔部7a上的狀態向圖示的箭頭Z方向下降移動」，其中證據3之軌道3、電動機22與移動部件14、15、高架搬送裝置5，相當於系爭專利請求項31懸吊軌道、高架升降機、高架升降機輸送載具，故證據3已揭露系爭專利請求項31之「一高架升降機輸送次系統，包括至少一高架升降機輸送載具」、「該高架升降機輸送載具係被配置以沿著至少一相鄰該儲存倉單元之預定路線限定的懸吊

軌道移動」，及「該高架升降機輸送載具安裝在該懸吊軌道的下方沿著該懸吊軌道移動」之技術特徵。

③證據3說明書第[0026]第2至4行段記載「如圖3所示，叉架17a、17b隨著叉架用電動機19的驅動以向一側伸縮的方式水平移動，由此使工件W入各物品架，移動部件14、15進一步下降而進行載置」；說明書第[0035]段第1至3行記載「圖7為使用了高架搬送裝置5的物品搬送線之俯視圖。在圖7中，軌道3在隔著該軌道3而配設的至少一對第一立體倉1與第二立體倉庫2與作業空間P1、P2之間直接搬送工件W」；說明書第[0041]段記載「被搬送的工件W部件安裝等規定的作業結束後被搬送到下游，被搬送到下一工序。又，在作業位置P2中進行相同的作業」，其中證據3之作業空間P1、P2，相當於系爭專利請求項31之製程工具負載口，故證據3已揭露系爭專利請求項31「該高架升降機被配置直接從選擇的複數個儲存倉之一存取至少一材料單元以便後續沿著該路徑在一產品製造設備內之不同的位置間輸送，用以將該至少一材料單元運送於位在較高位置的儲存倉和位於該懸吊軌道下方且在較低位置的製程工具負載口之間」之技術特徵。

④由上所述，證據3未揭露系爭專利請求項31之「至少一具有夾頭部分之高架升降機，該夾頭部分係被配置用以夾住該至少一材料單元」、「其中該高架升降機輸送載具包括一轉移台及一夾頭部分，該高架升降機被耦合至該轉移台且該夾頭部分被耦合至該高架升降機，該轉移台被配置為可側向地完全延伸至該高架升降機輸送載具外並縮回」與「其中該高架升降機輸送載具是可操作的，用以將包括該高架升降機和該夾頭部分的該轉移台沿著該懸吊軌道帶至一與該至少一儲存倉側向相鄰的位置，其中該轉移台被配置成當該高架升降機輸送載具位在該與該至少一儲存倉側向相鄰的位置時，將包含該夾頭部分的該高架升降機從一鄰近該高架升降機輸送子系統的第一位置側向地移動至一鄰近該至少一儲存倉的第二位置」之技術特徵。

⑵關於證據5部分：

①證據5揭露一種搬送設備，圖式第1、2、3、5圖及說明書第[0012]段記載「無塵室內的半導體晶圓等的卡匣的搬送系統S'的整體概要。該搬送系統S'例如配置於無塵室的天花板等，并構成為具備搬送設備14，該搬送設備14具有用於引導搬送台車的軌道13。又，在軌道13的周圍配置有用於收納卡匣的儲料器15……加工上述晶圓的製造裝置16……等」；說明書第[0018]段記載「移載裝置40構成為具備：固定於卡匣收納體39的天花板部39a上之臂（臂部）42，以及由臂42支承的起重機（保持機構）43。如圖中的兩點虛線所示，臂42構成為在與搬送台車21的行進方向正交的水平方向（圖中的A方向）上進退自如」；說明書第[0019]段記載「起重機43構成為具備：可自由卷繞、卷出鋼線45的卷揚機46，以及設置於鋼線45前端的卡盤機構47。如圖2所示，卡盤機構47構成為與收納了半導體晶圓的卡匣箱（被搬送物）49的柄50卡脫自如，由此，能夠保持卡匣箱49」，其中證據5之移載裝置40、臂42、起重機43、卡盤機構47，相當於系爭專利請求項31之高架升降機輸送載具、轉移台、高架升降機、夾頭部分，故證據5已揭露系爭專利請求項31「至少一具有夾頭部分之高架升降機，該夾頭部分係被配置用以夾住該至少一材料單元」、「其中該高架升降機輸送載具包括一轉移台及一夾頭部分，該高架升降機被耦合至該轉移台且該夾頭部分被耦合至該高架升降機，該轉移台被配置為可側向地完全延伸至該高架升降機輸送載具外並縮回」之技術特徵。

②證據5說明書第[0020]段記載「該移載裝置40，能夠在使臂42向搬送台車21的側方延伸的狀態下，藉由卷揚機46捲繞鋼線45，使卡盤機構47下降。並且，如圖2所示，能夠在使卡盤機構47下降到軌道13外的狀態下，卡住位於軌道13外的卡匣箱49的柄50，進而，若將被卡住的卡匣箱49吊起，使臂42後退，則如圖1中的實線所示，能夠在將卡匣箱49保持在卡匣收納體39內部的狀態下收納位於軌道13外的卡匣箱49。

又，藉由進行與此相反的過程，能夠將保持在卡匣收納體39內部的卡匣箱49移載到軌道13外」；說明書第「0023」段記載「在搬送設備14中，由於能夠在使設置於搬送台車21的移載裝置40從搬送台車21向側方伸出的狀態下交接卡匣箱49，因此交接卡匣箱49時不會產生高度方向上的限制。由此，即使在將軌道13設置在天花板附近的情況下也能良好地進行應對。此外，由於移載裝置40能夠使卡匣箱49上下自由移動，因此，即使各裝置的製造裝置16……側的卡匣箱49的接受窗口的高度位置不同，卡匣箱49的交接作業也不會受到限制，泛用性高」，其中證據5之移載裝置40、臂42、起重機43、卡盤機構47、晶圓的製造裝置16，相當於系爭專利請求項31之高架升降機輸送載具、轉移台、高架升降機、夾頭部分、製程工具負載口，故證據5已揭露系爭專利請求項31「其中該高架升降機輸送載具是可操作的，用以將包括該高架升降機和該夾頭部分的該轉移台沿著該懸吊軌道帶至一與該至少一儲存倉側向相鄰的位置，其中該轉移台被配置成當該高架升降機輸送載具位在該與該至少一儲存倉側向相鄰的位置時，將包含該夾頭部分的該高架升降機從一鄰近該高架升降機輸送子系統的第一位置側向地移動至一鄰近該至少一儲存倉的第二位置」之技術特徵。

⑶依上所述，證據3雖未揭露系爭專利請求項31前述17.之⑴之④所示技術特徵，惟此為證據5所揭露系爭專利請求項31前述17.之⑵之①、②所示技術特徵，又證據3、5具有組合動機亦如前述1.之⑶所示，所屬技術領域中具有通常知識者自有動機將證據5之臂42、起重機43、卡盤機構47設置於證據3之高架搬送裝置5上，即能輕易完成系爭專利請求項31之發明，因此，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項31不具進步性。

18.系爭專利請求項32係直接依附於請求項31，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項31不具進步性之理由，已如前述。其中證據3揭露兩立體倉

庫可為儲存倉；證據5說明書第[0018]段揭露「移載裝置40構成為具備：固定於卡匣收納體39的天花板部39a上之臂（臂部）42，以及由臂42支承的起重機（保持機構）43。如圖中的兩點虛線所示，臂42構成為在與搬送台車21的行進方向正交的水平方向（圖中的A方向）上進退自如」；證據5說明書第[0020]段揭露「該移載裝置40，能夠在使臂42向搬送台車21的側方延伸的狀態下，藉由卷揚機46捲繞鋼線45，使卡盤機構47下降。並且，如圖2所示，能夠在使卡盤機構47下降到軌道13外的狀態下，卡住位於軌道13外的卡匣箱49的柄50，進而，若將被卡住的卡匣箱49吊起，使臂42後退，則如圖1中的實線所示，能夠在將卡匣箱49保持在卡匣收納體39內部的狀態下收納位於軌道13外的卡匣箱49。又，藉由進行與此相反的過程，能夠將保持在卡匣收納體39內部的卡匣箱49移載到軌道13外」，當證據5之臂42、起重機43、卡盤機構47設置於證據3之高架搬送裝置5時即能提供至少一工件W直接至該立體倉庫，故證據3、5已揭露系爭專利請求項32之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項32之發明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項32不具進步性。

19.系爭專利請求項34係直接依附於請求項33，由於系爭專利請求項33已於112年8月2日更正刪除併入系爭專利請求項31中，系爭專利請求項34的依附關係雖有瑕疵，惟未影響系爭專利請求項34內容的實質判斷，其係界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項31不具進步性之理由，已如前述。查證據3說明書第[0026]段揭露「在第一立體倉庫1和第二立體倉庫2設有物品架，該物品架以成為縱列lz和橫列lx的方式沿XZ面整齊地配設」，其中證據3揭露之物品架係可對應為系爭專利請求項34之固定架子，故證據3已揭露系爭專利請求項34之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項34之發

明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項34不具進步性。

20.系爭專利請求項36係直接依附於請求項35，由於系爭專利請求項35已於112年8月2日更正刪除併入系爭專利請求項31中，系爭專利請求項36的依附關係雖有瑕疵，惟未影響系爭專利請求項36內容的實質判斷，其係界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項31不具進步性之理由，已如前述。其中證據3揭露之物品架係可對應為系爭專利請求項36之固定架子，兩立體倉庫為第一位置與第二位置；證據5說明書第[0018]段揭露「移載裝置40構成為具備：固定於卡匣收納體39的天花板部39a上之臂（臂部）42，以及由臂42支承的起重機（保持機構）43。如圖中的兩點虛線所示，臂42構成為在與搬送台車21的行進方向正交的水平方向（圖中的A方向）上進退自如」；證據5說明書第[0020]段揭露「該移載裝置40，能夠在使臂42向搬送台車21的側方延伸的狀態下，藉由卷揚機46捲繞鋼線45，使卡盤機構47下降。並且，如圖2所示，能夠在使卡盤機構47下降到軌道13外的狀態下，卡住位於軌道13外的卡匣箱49的柄50，進而，若將被卡住的卡匣箱49吊起，使臂42後退，則如圖1中的實線所示，能夠在將卡匣箱49保持在卡匣收納體39內部的狀態下收納位於軌道13外的卡匣箱49。又，藉由進行與此相反的過程，能夠將保持在卡匣收納體39內部的卡匣箱49移載到軌道13外」，當證據5之臂42、起重機43、卡盤機構47設置於證據3之高架搬送裝置5時即能從立體倉庫之物品架中移走工件W，故證據3、5已揭露系爭專利請求項36之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項36之發明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項36不具進步性。

□系爭專利請求項37係直接依附於請求項31，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項31不具進步性之理由，已如前述。其中證據3揭露之兩立體

倉庫為第二位置與第三位置；證據5說明書第[0018]段揭露「移載裝置40構成為具備：固定於卡匣收納體39的天花板部39a上之臂（臂部）42，以及由臂42支承的起重機（保持機構）43。如圖中的兩點虛線所示，臂42構成為在與搬送台車21的行進方向正交的水平方向（圖中的A方向）上進退自如」；證據5說明書第[0020]段揭露「該移載裝置40，能夠在使臂42向搬送台車21的側方延伸的狀態下，藉由卷揚機46捲繞鋼線45，使卡盤機構47下降。並且，如圖2所示，能夠在使卡盤機構47下降到軌道13外的狀態下，卡住位於軌道13外的卡匣箱49的柄50，進而，若將被卡住的卡匣箱49吊起，使臂42後退，則如圖1中的實線所示，能夠在將卡匣箱49保持在卡匣收納體39內部的狀態下收納位於軌道13外的卡匣箱49。又，藉由進行與此相反的過程，能夠將保持在卡匣收納體39內部的卡匣箱49移載到軌道13外」，證據5之卡盤機構47下降位置可為第一位置，當證據5之臂42、起重機43、卡盤機構47設置於證據3之高架搬送裝置5時該兩立體倉庫係排列於該架搬送裝置5之相反側，故證據3、5已揭露系爭專利請求項37之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項37之發明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項37不具進步性。

□系爭專利請求項38係直接依附於請求項31，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項31不具進步性之理由，已如前述。查證據5說明書第[0011]段揭露「本發明的搬送設備應用於在半導體工廠內的無塵室中搬送收納了半導體晶圓等的卡匣之情況」，其中證據5揭露之卡匣係可對應為系爭專利請求項38之卡莢，故證據5已揭露系爭專利請求項38之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項38之發明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項38不具進步性。

□系爭專利請求項39之技術特徵如附表所示，其與證據3、5之比對分析如下：

⑴關於證據3部分：

①證據3揭露一種使用高架搬送裝置的物品搬送方法，圖式第1、2、3、5、7圖及說明書第[0035]段記載「圖7為使用了高架搬送裝置5的物品搬送線之俯視圖。在圖7中，軌道3在隔著該軌道3而配設的至少一對第一立體倉1與第二立體倉庫2與作業空間P1、P2之間直接搬送工件W。因此，倉庫的入口和作業位置配設有位置感測器6a、6b、6c，其檢測高架搬送裝置5的位置。又，各貨架上配設有物品檢測感測器8，其在立體倉庫中檢測縱橫配置的物品架中有無物品W」；說明書第[0026]段記載「在第一立體倉庫1和第二立體倉庫2設有物品架，該物品架以成為縱列lz和橫列lx的方式沿XZ面整齊地配設」，其中證據3之第一立體倉庫1與第二立體倉庫2、工件W、固定架，相當於系爭專利請求項39之儲存單元、單元的材料、固定儲存位置，故證據3已揭露系爭專利請求項39「一種操作一自動化材料處理系統的方法，包括以下步驟：以至少一儲存單元之儲存倉容納至少一單元材料，其中該至少一儲存倉係配置作為一固定儲存位置」之技術特徵。

②證據3說明書第[0021]段記載「高架搬送裝置5的行走機構固定在作為底座的基部10以及該基部10上，為了在軌道3上行進，而由左右一對的驅動輥11、以及左右一對的輥12構成，該左右一對的驅動輥11與用於行進的驅動輥用電動機22連結，該左右一對的輥12隨著驅動輥11的旋轉而旋轉。此外，在基部10設有在產生橫擺力矩時防止旋轉之未圖示的輥」；說明書第[0022]段第1至3行記載「具有規定剛性的一對固定部件13，以從沿軌道3之間的長度方向的空間向下方下降的方式固定在該基部10的邊緣部。在這些固定部件13之間設有一對移動部件14、15，該一對移動部件14、15被升降自如地引導」；說明書第[0024]段第1至3行記載「藉由固定在基部10上的左右一對或一個升降用電動機22，對移動部件14、15分別進行相同的升降驅動，移動部件從圖示的收納狀態、以及高架搬送裝置5移動并停止在孔部7a上的狀態向圖示的箭

頭 Z 方向下降移動」，其中證據3之電動機22與移動部件14、15、高架搬送裝置5、軌道3，相當於系爭專利請求項39高架升降機、高架升降機輸送載具、懸吊軌道，故證據3已揭露系爭專利請求項39之「利用包括在一高架升降機輸送次系統中的高架升降機」、「該高架升降機輸送次系統進一步包括一高架升降機輸送載具，該高架升降機輸送載具被配置為安裝在該懸吊軌道的下方沿該懸吊軌道移動」之技術特徵。

③證據3說明書第[0026]段第2至4行記載「如圖3所示，叉架17a、17b隨著叉架用電動機19的驅動以向一側伸縮的方式水平移動，由此使工件W入各物品架，移動部件14、15進一步下降而進行載置」；說明書第[0035]段第1至3行記載「圖7為使用了高架搬送裝置5的物品搬送線之俯視圖。在圖7中，軌道3在隔著該軌道3而配設的至少一對第一立體倉1與第二立體倉庫2與作業空間P1、P2之間直接搬送工件W」；說明書第[0041]段記載「被搬送的工件W部件安裝等規定的作業結束後被搬送到下游，被搬送到下一工序。又，在作業位置P2中進行相同的作業」，其中證據3之軌道3、作業空間P1、P2，相當於系爭專利請求項39懸吊軌道、製程工具負載口，故證據3已揭露系爭專利請求項39之「利用該高架升降機輸送次系統將該至少一材料單元在該產品製造設備中不同的位置間輸送，用以將該至少一材料單元運送於在較高位置的該儲存倉和位於該懸吊軌道下方且在較低位置的製程工具負載口之間，其中該輸送之步驟包括藉由該高架升降機輸送載具沿著該懸吊軌道移動至該不同的位置，該懸吊軌道限定至少一相鄰該儲存單元之預定路線」之技術特徵。

④由上所述，證據3未揭露系爭專利請求項39之「高架升降機之一夾頭部分直接從至少一儲存倉存取至少一材料單元」、「該高架升降機輸送載具包括該轉移台及該轉移台的夾頭部分，該轉移台被配置為可側向地完全延伸至該高架升降機輸送載具外並縮回」與「其中該高架升降機輸送載具是可操作

的，用以將包括該高架升降機和該夾頭部分的該轉移台沿著該懸吊軌道帶至一與該至少一儲存倉側向相鄰的位置，當該高架升降機輸送位在該與該至少一儲存倉側向相鄰的位置時，利用該轉移台將包含該夾頭部分的該高架升降機從一鄰近該高架升降機輸送次系統的第一位置側向地移動至一鄰近該至少一儲存倉的第二位置，當該高架升降機位於鄰近該至少一儲存倉的該第二位置時，利用該高架升降機的夾頭部分從該至少一儲存倉夾住該至少一材料單元」之技術特徵。

⑵關於證據5部分：

①證據5揭露一種搬送設備，圖式第1、2、3、5圖及說明書第[0012]段記載「無塵室內的半導體晶圓等的卡匣的搬送系統S'的整體概要。該搬送系統S'例如配置於無塵室的天花板等，并構成為具備搬送設備14，該搬送設備14具有用於引導搬送台車的軌道13。又，在軌道13的周圍配置有用於收納卡匣的儲料器15……加工上述晶圓的製造裝置16……等」；說明書第[0018]段記載「移載裝置40構成為具備：固定於卡匣收納體39的天花板部39a上之臂（臂部）42，以及由臂42支承的起重機（保持機構）43。如圖中的兩點虛線所示，臂42構成為在與搬送台車21的行進方向正交的水平方向（圖中的A方向）上進退自如」；說明書第[0019]段記載「起重機43構成為具備：可自由卷繞、卷出鋼線45的卷揚機46，以及設置於鋼線45前端的卡盤機構47。如圖2所示，卡盤機構47構成為與收納了半導體晶圓的卡匣箱（被搬送物）49的柄50卡脫自如，由此，能夠保持卡匣箱49」，其中證據5之移載裝置40、臂42、起重機43、卡盤機構47，相當於系爭專利請求項39之高架升降機輸送載具、轉移台、高架升降機、夾頭部分，故證據5已揭露系爭專利請求項39「高架升降機之一夾頭部分直接從至少一儲存倉存取至少一材料單元」、「該高架升降機輸送載具包括該轉移台及該轉移台的夾頭部分，該轉移台被配置為可側向地完全延伸至該高架升降機輸送載具外並縮回」之技術特徵。

②證據5說明書第[0020]段記載「該移載裝置40，能夠在使臂42向搬送台車21的側方延伸的狀態下，藉由卷揚機46捲繞鋼線45，使卡盤機構47下降。並且，如圖2所示，能夠在使卡盤機構47下降到軌道13外的狀態下，卡住位於軌道13外的卡匣箱49的柄50，進而，若將被卡住的卡匣箱49吊起，使臂42後退，則如圖1中的實線所示，能夠在將卡匣箱49保持在卡匣收納體39內部的狀態下收納位於軌道13外的卡匣箱49。又，藉由進行與此相反的過程，能夠將保持在卡匣收納體39內部的卡匣箱49移載到軌道13外」；說明書第[0023]段記載「在搬送設備14中，由於能夠在使設置於搬送台車21的移載裝置40從搬送台車21向側方伸出的狀態下交接卡匣箱49，因此交接卡匣箱49時不會產生高度方向上的限制。由此，即使在將軌道13設置在天花板附近的情況下也能良好地進行應對。此外，由於移載裝置40能夠使卡匣箱49上下自由移動，因此，即使各裝置的製造裝置16……側的卡匣箱49的接受窗口的高度位置不同，卡匣箱49的交接作業也不會受到限制，泛用性高」，其中證據5之移載裝置40、臂42、起重機43、卡盤機構47、晶圓的製造裝置16，相當於系爭專利請求項39之高架升降機輸送載具、轉移台、高架升降機、夾頭部分、製程工具負載口，故證據5已揭露系爭專利請求項39「其中該高架升降機輸送載具是可操作的，用以將包括該高架升降機和該夾頭部分的該轉移台沿著該懸吊軌道帶至一與該至少一儲存倉側向相鄰的位置，當該高架升降機輸送位在該與該至少一儲存倉側向相鄰的位置時，利用該轉移台將包含該夾頭部分的該高架升降機從一鄰近該高架升降機輸送次系統的第一位置側向地移動至一鄰近該至少一儲存倉的第二位置，當該高架升降機位於鄰近該至少一儲存倉的該第二位置時，利用該高架升降機的夾頭部分從該至少一儲存倉夾住該至少一材料單元」之技術特徵。

⑶依上所述，證據3雖未揭露系爭專利請求項39前述□之⑴之④所示技術特徵，惟此為證據5所揭露系爭專利請求項39前

述□之⑵之①、②所示技術特徵，又證據3、5具有組合動機亦如前述1.之⑶所示，所屬技術領域中具有通常知識者自有動機將證據5之臂42、起重機43、卡盤機構47設置於證據3之高架搬送裝置5上，即能輕易完成系爭專利請求項39之發明，因此，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項39不具進步性。

□系爭專利請求項40係直接依附於請求項39，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項39不具進步性之理由，已如前述。其中證據3揭露兩立體倉庫可為儲存倉；證據5說明書第[0018]段揭露「移載裝置40構成為具備：固定於卡匣收納體39的天花板部39a上之臂（臂部）42，以及由臂42支承的起重機（保持機構）43。如圖中的兩點虛線所示，臂42構成為在與搬送台車21的行進方向正交的水平方向（圖中的A方向）上進退自如」；與說明書第[0020]段揭露「該移載裝置40，能夠在使臂42向搬送台車21的側方延伸的狀態下，藉由卷揚機46捲繞鋼線45，使卡盤機構47下降。並且，如圖2所示，能夠在使卡盤機構47下降到軌道13外的狀態下，卡住位於軌道13外的卡匣箱49的柄50，進而，若將被卡住的卡匣箱49吊起，使臂42後退，則如圖1中的實線所示，能夠在將卡匣箱49保持在卡匣收納體39內部的狀態下收納位於軌道13外的卡匣箱49。又，藉由進行與此相反的過程，能夠將保持在卡匣收納體39內部的卡匣箱49移載到軌道13外」，當證據5之臂42、起重機43、卡盤機構47設置於證據3之高架搬送裝置5時即能提供至少一工件W直接至該立體倉庫，故證據3、5已揭露系爭專利請求項40之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項40之發明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項40不具進步性。

□系爭專利請求項42係直接依附於請求項41，由於系爭專利請求項41已於112年8月2日更正刪除併入系爭專利請求項39中，系爭專利請求項42的依附關係雖有瑕疵，惟未影響系爭

專利請求項42內容的實質判斷，其係界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項39不具進步性之理由，已如前述。其中證據3揭露之兩立體倉庫為第一位置與第二位置；證據5說明書第[0018]段揭露「移載裝置40構成為具備：固定於卡匣收納體39的天花板部39a上之臂（臂部）42，以及由臂42支承的起重機（保持機構）43。如圖中的兩點虛線所示，臂42構成為在與搬送台車21的行進方向正交的水平方向（圖中的A方向）上進退自如」；證據5說明書第[0020]段揭露「該移載裝置40，能夠在使臂42向搬送台車21的側方延伸的狀態下，藉由卷揚機46捲繞鋼線45，使卡盤機構47下降。並且，如圖2所示，能夠在使卡盤機構47下降到軌道13外的狀態下，卡住位於軌道13外的卡匣箱49的柄50，進而，若將被卡住的卡匣箱49吊起，使臂42後退，則如圖1中的實線所示，能夠在將卡匣箱49保持在卡匣收納體39內部的狀態下收納位於軌道13外的卡匣箱49。又，藉由進行與此相反的過程，能夠將保持在卡匣收納體39內部的卡匣箱49移載到軌道13外」，當證據5之臂42、起重機43、卡盤機構47設置於證據3之高架搬送裝置5時即能從立體倉庫之物品架中移走工件W，故證據3、5已揭露系爭專利請求項42之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項42之發明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項42不具進步性。

□系爭專利請求項43係直接依附於請求項39，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項39不具進步性之理由，已如前述。其中證據3揭露之兩立體倉庫為第二位置與第三位置；證據5說明書第[0018]段揭露移載裝置40構成為具備：固定於卡匣收納體39的天花板部39a上之臂（臂部）42，以及由臂42支承的起重機（保持機構）43。如圖中的兩點虛線所示，臂42構成為在與搬送台車21的行進方向正交的水平方向（圖中的A方向）上進退自如；證據5說明書第[0020]段揭露「該移載裝置40，能夠在

使臂42向搬送台車21的側方延伸的狀態下，藉由卷揚機46捲繞鋼線45，使卡盤機構47下降。並且，如圖2所示，能夠在使卡盤機構47下降到軌道13外的狀態下，卡住位於軌道13外的卡匣箱49的柄50，進而，若將被卡住的卡匣箱49吊起，使臂42後退，則如圖1中的實線所示，能夠在將卡匣箱49保持在卡匣收納體39內部的狀態下收納位於軌道13外的卡匣箱49。又，藉由進行與此相反的過程，能夠將保持在卡匣收納體39內部的卡匣箱49移載到軌道13外」，證據5之卡盤機構47下降位置可為第一位置，當證據5之臂42、起重機43、卡盤機構47設置於證據3之高架搬送裝置5時該兩立體倉庫係排列於該架搬送裝置5之相反側，故證據3、5已揭露系爭專利請求項43之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項43之發明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項43不具進步性。

□系爭專利請求項44係直接依附於請求項39，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項39不具進步性之理由，已如前述。查證據5說明書第[0011]段揭露「本發明的搬送設備應用於在半導體工廠內的無塵室中搬送收納了半導體晶圓等的卡匣之情況」，其中證據5揭露之卡匣係可對應為系爭專利請求項44之卡茨，故證據5已揭露系爭專利請求項44之附屬技術特徵，依據證據3、5所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項44之發明，證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項44不具進步性。

□原告主張不可採之理由：

⑴原告稱系爭專利請求項1、15、31、39之「製程工具負載口位於懸吊軌道之『下方』」，由系爭專利說明書第17頁第2段、第18頁第2段與圖6可解釋為「製程工具負載口位於懸吊軌道之『正下方』」；系爭專利請求項1、15、31、39之發明能夠以一個高架升降機輸送實現「朝懸吊軌道的側方及正下方之兩種方向的存取材料單元」之技術內容，未為證據3、5所揭示等情（卷一第176至186頁、第208至212頁、第22

0至223頁、第229至233頁、第236至240頁，卷二第75至81頁、第166至175頁、第238至241頁、第259至261頁、第265至273頁）。惟查：

①系爭專利請求項1、15、31、39僅記載製程工具負載口位於懸吊軌道之「下方」，並未限定該製程工具負載口需位於懸吊軌道之「正下方」，復觀諸系爭專利說明書完全未有任何提及「正下方」的相關內容，且系爭專利圖6僅足認定製程工具負載口位於懸吊軌道之下方，不足以認定製程工具負載口位於懸吊軌道之正下方之特徵，是以原告所稱之以一個高架升降機輸送載具，實現朝「懸吊軌道之正下方」存取材料單元非系爭專利請求項1、15、31、39所界定之技術特徵。

②證據3之圖式第2、7圖已揭露高架搬送裝置5上設有驅動馬達22以及移動部件14、15，其用以控制叉架17沿垂直方向移動，叉架17a、17b隨著叉架用電動機19的驅動以向一側伸縮的方式水平移動。高架搬送裝置5可將工件W自立體倉庫1、2之物品架搬送至作業位置P1的工序進行處理，其中，作業位置P1皆係位於軌道3之下方，是以證據3已揭露系爭專利「以高架升降機輸送載具朝懸吊軌道之下方與側方之兩種方向的存取材料單元」之技術特徵。

③證據5之圖式第1圖與說明書第[0018]至[0023]段已揭露搬送台車21上設有移載裝置40，其中移載裝置40包含可在水平方向進退的臂42以及由臂42支承的起重機43。起重機43具備卡盤機構47。當搬送台車21沿軌道移動至目標位置後，臂42可向側方延伸，並藉由卡盤機構47下降到軌道13外的狀態下抓取卡匣箱49，其中臂42向側方延伸與卡盤機構47下降即為「朝懸吊軌道的側方及下方之兩種方向」之技術內容，是以證據5已揭露系爭專利「以一個高架升降機輸送實現朝懸吊軌道的側方及下方之兩種方向的存取材料單元」之技術特徵。

⑵原告稱證據3、5間不具結合動機，證據3是為了解決「傳統台車占據較多空間」之問題，證據3才提出不需配重的高架

懸吊台車。基於「所欲解決問題」，證據3之高架搬送裝置5難有動機去組合證據5的搭配「配重51」的臂42，可能還構成反向教示等情（卷一第212頁，卷二第101至111頁、第174至176頁、第186至189頁、第242至244頁、第275至277頁）。查證據3說明書第[0009]段雖記載「本發明係鑒於上述問題點而完成者，其目的在於提供一種高架搬送裝置，其可藉由設置例如在立體倉庫與期望的作業位置之間行進之高架行走車來節省整體空間，進而能夠無障礙地搬送載置的物品」之功能，然觀諸證據3說明書第[0026]段記載，證據3如圖3所示，叉架17a、17b隨著叉架用電動機19的驅動以向一側伸縮的方式水平移動，由此使工件W進入各物品架，移動部件14、15進一步下降而進行載置，係給出「向一側伸縮存取材料單元」教示，與證據5同具備朝軌道之一側存取材料單元之功能，再者，證據3所欲解決問題係高架搬送裝置能夠無障礙地搬送載置的物品，證據5亦揭示能使被搬物側向搬送與上下自由移動之搬送設備，熟習該項技術者基於證據5內容當可輕易想到證據3所揭示高架搬送裝置無障礙地搬送載置的物品，因此，證據5所欲解決問題應為基於證據3所揭示技術內容能易於思及，證據3與證據5間自具有解決問題共通性，是以，本發明所屬技術領域中具有通常知識者，自有動機結合證據3、5之技術內容，以證據3之高架搬送裝置5，採用證據5之臂42、起重機43、卡盤機構47，從而實現系爭專利之發明，況且證據3並無任何勸阻所屬技術領域中具有通常知識者不可採取其他手段如證據5之臂42、起重機43、卡盤機構47之說明，故非屬反向教示。

⑶原告稱證據3的搬運物品的機制(先下降、後延伸；底部-抬起)與證據5之搬運物品的機制(先延伸、後下降；頂部-抓取)不同；證據3透過叉架17伸入棚架中才能存取物品，證據5的移載裝置40難以進入到立體倉庫1的多段棚架中；證據3之高架搬送裝置5若被強加證據5的臂時，更會讓證據3的整體結構變得極為複雜等情（卷一第212至213頁，卷二第177

至182頁、第244至248頁、第279至285頁）。惟查證據3已揭露高架搬送裝置5具有垂直方向上下之機制，將證據5之臂42、起重機43、卡盤機構47設置於證據3之高架搬送裝置5上，其仍具有垂直上下的機制，另具有臂可側向延伸的機制，故證據3與證據5之組合即具有先下降或先延伸之機制，再者，系爭專利請求項中並未記載搬運物品的機制、棚架的高度，以及高架升降機、移轉台與夾頭部分的詳細結構特徵，僅記載「該高架升降機被耦合至該轉移台且該夾頭部分被耦合至該高架升降機，該轉移台被配置為可側向地完全延伸至該高架升降機輸送載具外並縮回且該夾頭部分被配置來抓取該至少一單元的材料」與「其中該高架升降機輸送載具是可操作的，用以將包括該高架升降機和該夾頭部分的該轉移台沿著該懸吊軌道帶至一與該等複數個儲存倉中的一個儲存倉側向相鄰的位置，其中該轉移台被配置成當該高架升降機輸送載具位在該與該等複數個儲存倉中的一個儲存倉側向相鄰的位置時，將包含該夾頭部分的該高架升降機從一鄰近該高架升降機輸送子系統的第一位置側向地移動至一鄰近該等複數個儲存倉中的該儲存倉的第二位置」之技術特徵，其如前述已為證據5所揭露。

㈡證據3、5、6之組合足以證明系爭專利請求項8至12、17、18、21至24不具進步性：

1.系爭專利請求項8係直接依附於請求項1，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項1不具進步性之理由，已如前述。查證據6圖式第1圖與說明書第[0004]段揭露「一種搬送系統，其中，設有：自動倉庫，該自動倉庫以搬送機構環形連結多個貨架并使其在垂直面內循環、以及搬送裝置，該搬送裝置具備用於在該自動倉庫的外部搬送物品之移載裝置，在該自動倉庫中設有：搬出搬入口，該搬出搬入口用於在所需的貨架與搬送裝置之間藉由該移載裝置直接移載物品、以及一種機構，該機構用於根據所需的貨架與該搬出搬入口的位置確定循環方向」，其中證據

6揭露之多個貨架并使其在垂直面內循環係可對應為系爭專利請求項8之垂直輸送帶儲存櫃，故證據6已揭露系爭專利請求項8之附屬技術特徵，由於證據3、5、6均為自動化搬運的技術領域，具有技術領域的關聯性，且證據3、5、6均係可將工件W或卡匣箱49或物品40做上下搬運之功能，具有作用或功能的共通性，所屬技術領域中具有通常知識者自有動機將證據5之臂42、起重機43、卡盤機構47與證據6之在垂直面內循環的多個貨架設置於證據3之高架搬送裝置5與立體倉庫上，即能輕易完成系爭專利請求項8之發明，因此，證據3、5、6之組合足以證明系爭專利請求項8不具進步性。

2.系爭專利請求項9係直接依附於請求項8，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5、6之組合足以證明系爭專利請求項8不具進步性之理由，已如前述。查證據6圖式第1圖與說明書第[0005]段揭露「設置兩種搬送裝置，即高架行走車以及地面行走車，並且至少設置兩種搬出搬入口，即第一搬出搬入口以及第二搬出搬入口，該第一搬出搬入口用於高架行走車並設置在自動倉庫的上部」，其中證據6之多個貨架并使其在垂直面內循環被配置移動自動倉庫的上方區域以允許高架行走車從第一搬出搬入口存取物品，故證據6已揭露系爭專利請求項9之附屬技術特徵，依據證據3、5、6所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項9之發明，證據3、5、6之組合足以證明系爭專利請求項9不具進步性。

3.系爭專利請求項10係直接依附於請求項9，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5、6之組合足以證明系爭專利請求項9不具進步性之理由，已如前述，查證據6圖式第1圖與說明書第[0013]段揭露「34為由天花板6支承的軌道，36為高架行走車，38為其移載裝置，并圖示了夾持物品40的狀態。高架行走車36具備移載裝置38軌道34的高度」，故證據6已揭露系爭專利請求項10之附屬技術特徵，依據證據3、5、6所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項10之發明，證據3、5、6之組合足以證明系爭專利請求項10不具進步性。

4.系爭專利請求項11係直接依附於請求項8，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5、6之組合足以證明系爭專利請求項8不具進步性之理由，已如前述。查證據6圖式第1圖與說明書第[0012]段揭露「在循環式自動倉庫2中例如設有三種搬出搬入口28、30、32，其中，搬出搬入口28為用於高架行走車的搬出搬入口，搬出搬入口30為用於無人搬送車的搬出搬入口，搬出搬入口32為與半導體等的處理裝置之間的搬出搬入口。可不設置與半導體等的處理裝置之間的搬出搬入口32。並且，將自動倉庫2用作在這些搬出搬入口28、30、32之間搬送物品之高速、小容量的儲料器，其用於高架行走車與無人搬送車之間的交接、以及高架行走車與無人搬送車與處理裝置之間的搬送」，其中證據6之自動倉庫具有機構用於根據所需的貨架與搬出搬入口循環貨架位置，該貨架循環鄰近搬出搬入口的位置為第一位置，搬出搬入口可設於循環式自動倉庫之側，搬送裝置位於循環式自動倉庫之側為第二位置，故證據6已揭露系爭專利請求項11之附屬技術特徵，依據證據3、5、6所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項11之發明，證據3、5、6之組合足以證明系爭專利請求項11不具進步性。

5.系爭專利請求項12係直接依附於請求項11，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5、6之組合足以證明系爭專利請求項11不具進步性之理由，已如前述。查證據3圖式第7圖揭露軌道3的至少一部分實際上排列平行於立體倉庫之縱軸接近靠儲存櫃旁邊的位置，故證據3已揭露系爭專利請求項12之附屬技術特徵，依據證據3、5、6所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項12之發明，證據3、5、6之組合足以證明系爭專利請求項12不具進步性。

6.系爭專利請求項17係直接依附於請求項15，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項15不具進步性之理由，已如前述。查證據6說明書第[0007]段揭露「由於多個貨架在垂直面內循環，且根據物品的出庫

入庫所需的貨架與搬出搬入口的位置確定貨架的循環方向，因此能夠迅速地搬出搬入物品」，其中證據6之貨架相當於系爭專利17之儲存倉，貨架在垂直面內循環相當於系爭專利17之可移動的架子，故證據6已揭露系爭專利請求項17之附屬技術特徵，由於證據3、5、6均為自動化搬運的技術領域，具有技術領域的關聯性，且證據3、5、6均係可將工件W或卡匣箱49或物品40做上下搬運之功能，具有作用或功能的共通性，所屬技術領域中具有通常知識者自有動機將證據5之臂42、起重機43、卡盤機構47與證據6之在垂直面內循環的多個貨架設置於證據3之高架搬送裝置5與立體倉庫上，即能輕易完成系爭專利請求項17之發明，因此，證據3、5、6之組合足以證明系爭專利請求項17不具進步性。

7. 系爭專利請求項18係直接依附於請求項17，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5、6之組合足以證明系爭專利請求項17不具進步性之理由，已如前述。查證據6圖式第1圖與說明書第[0004]段揭露「該自動倉庫中設有：搬出搬入口，該搬出搬入口用於在所需的貨架與搬送裝置之間藉由該移載裝置直接移載物品、以及一種機構，該機構用於根據所需的貨架與該搬出搬入口的位置確定循環方向。其中，所謂確定循環方向，是指將循環的方向設定為靠近搬出搬入口的方向，惟，根據與貨架的當前循環方向等的關係，不排除例如向離搬出搬入口有一到兩個貨架左右的方向循環」，故證據6已揭露系爭專利請求項18之附屬技術特徵，依據證據3、5、6所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項18之發明，證據3、5、6之組合足以證明系爭專利請求項18不具進步性。

8. 系爭專利請求項21係直接依附於請求項15，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項15不具進步性之理由，已如前述，查證據6圖式第1圖與說明書第[0005]段揭露「設置兩種搬送裝置，即高架行走車以及地面行走車，並且至少設置兩種搬出搬入口，即第一搬出搬入口以及第二搬出搬入口，該第一搬出搬入口用於高架行走

車並設置在自動倉庫的上部」，其中證據6之多個貨架并使其在垂直面內循環被配置移動自動倉庫的上方區域以允許高架行走車從第一搬出搬入口存取物品，故證據6已揭露系爭專利請求項21之附屬技術特徵，依據證據3、5、6所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項21之發明，證據3、5、6之組合足以證明系爭專利請求項21不具進步性。

9. 系爭專利請求22係直接依附於請求項21，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5、6之組合足以證明系爭專利請求項21不具進步性之理由，已如前述，查證據6圖式第1圖與說明書第[0013]段揭露「34為由天花板6支承的軌道，36為高架行走車，38為其移載裝置，并圖示了夾持物品40的狀態。高架行走車36具備移載裝置38軌道34的高度」，故證據3、5、6已揭露系爭專利請求項22之附屬技術特徵，依據證據6所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項22之發明，證據3、5、6之組合足以證明系爭專利請求項22不具進步性。

10. 系爭專利請求項23係直接依附於請求項15，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5之組合足以證明系爭專利請求項15不具進步性之理由，已如前述。查證據6圖式第1圖與說明書第[0012]段揭露「在循環式自動倉庫2中例如設有三種搬出搬入口28、30、32，其中，搬出搬入口28為用於高架行走車的搬出搬入口，搬出搬入口30為用於無人搬送車的搬出搬入口，搬出搬入口32為與半導體等的處理裝置之間的搬出搬入口。可不設置與半導體等的處理裝置之間的搬出搬入口32。並且，將自動倉庫2用作在這些搬出搬入口28、30、32之間搬送物品之高速、小容量的儲料器，其用於高架行走車與無人搬送車之間的交接、以及高架行走車與無人搬送車與處理裝置之間的搬送」，其中證據6之自動倉庫具有機構用於根據所需的貨架與搬出搬入口循環貨架位置，該貨架循環鄰近搬出搬入口的位置為第一位置，搬出搬入口可設於循環式自動倉庫之側，搬送裝置位於循環式自動倉庫之側為第二位置，故證據6已揭露系爭專利請求項23之附屬技術特徵，依

據證據3、5、6所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項23之發明，證據3、5、6之組合足以證明系爭專利請求項23不具進步性。

11.系爭專利請求項24係直接依附於請求項23，並界定如附表所示附屬技術特徵。證據3、5、6之組合足以證明系爭專利請求項23不具進步性之理由，已如前述，查證據3圖式第7圖揭露軌道3的至少一部分實際上排列平行於立體倉庫之縱軸接近靠儲存櫃旁邊的位置，故證據3已揭露系爭專利請求項24之附屬技術特徵，依據證據3、5、6所揭露內容即可輕易完成系爭專利請求項24之發明，證據3、5、6之組合足以證明系爭專利請求項24不具進步性。

柒、綜上所述，系爭專利請求項1至12、14至24、26、28至32、34、36至40、42至44違反核准時專利法第22條第4項規定，原處分所為「請求項1至12、14至24、26、28至32、34、36至40、42至44舉發成立，應予撤銷」之處分，並無違誤，訴願決定予以維持，亦無不合。從而，原告訴請撤銷此部分原處分及訴願決定，為無理由，應予駁回。

捌、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料經本院斟酌後，核與判決結果不生影響，並無逐一論述必要。

玖、結論：原告之訴為無理由，依智慧財產案件審理法第2條，行政訴訟法第98條第1項前段，判決如主文。

中　　華　　民　　國　　114　　年　　6　　月　　30　　日

智慧財產第一庭

審判長法　官　汪漢卿

法　官　蔡惠如

法　官　陳端宜

以上正本係照原本作成。

一、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；如於本判決宣示或公告後送達前提

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）。

二、上訴未表明上訴理由且未於前述20日內補提上訴理由書者，逕以裁定駁回。

三、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49條之1第1項第3款）。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3項、第4項）。

得不委任律師為訴訟代理人之情形	所需要件
㈠符合右列情形之一者，得不委任律師為訴訟代理人	1.上訴人或其代表人、管理人、法定代理人具備法官、檢察官、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，上訴人或其代表人、管理人、法定代理人具備會計師資格者。 3.專利行政事件，上訴人或其代表人、管理人、法定代理人具備專利師資格或依法得為專利代理人者。
㈡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㈠、㈡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㈡所示關係之釋明文書影本及委任書。

中　　華　　民　　國　　114　　年　　6　　月　　30　　日

書記官　吳祉瑩