

01 智慧財產及商業法院行政判決

02 114年度行專訴字第38號

03 民國115年2月26日辯論終結

04 原 告 廣流智權有限公司  
05 代 表 人 李文賢  
06 訴訟代理人 陳政大專利師（兼送達代收人）  
07 陳鈺夫專利師  
08 被 告 經濟部智慧財產局  
09 代 表 人 廖承威  
10 訴訟代理人 林育弘  
11 參 加 人 台灣新光保全股份有限公司  
12 代 表 人 吳昕東

13 上列當事人間因新型專利舉發事件，原告不服經濟部中華民國11  
14 4年6月12日經法字第11417303420號訴願決定，就對其不利之部  
15 分提起行政訴訟，並經本院命參加人獨立參加本件訴訟，本院判  
16 決如下：

17 主 文

- 18 一、訴願決定及原處分關於「請求項2至3舉發不成立」部分均撤  
19 銷。  
20 二、被告就第110201129號「攝像系統」新型專利應為「請求項2  
21 至3舉發成立」之處分。  
22 三、訴訟費用由原告負擔。

23 事實及理由

24 壹、程序事項：

- 25 一、參加人經合法通知（本院卷第383頁），無正當理由於言詞辯  
26 論期日未到場，核無民事訴訟法第386條各款所列情形，依  
27 行政訴訟法第218條準用民事訴訟法第385條第1項前段規  
28 定，准原告、被告聲請，由其一造辯論而為判決（本院卷第  
29 391頁）。
- 30 二、原告於舉發時，就我國公告號第M616232號「攝像系統」  
31 （下稱系爭專利）請求項2、3不具進步性部分，提出證據

01 3、證據4、證據5之組合為證明，於本件行政訴訟階段，提  
02 出證據6主張以下列爭點6.所示證據組合，以證明系爭專利  
03 請求項2、3不具進步性，核係就同一撤銷理由所提出之新證  
04 據，依智慧財產案件審理法第70條第1項規定，本院應予審  
05 酌。

06 貳、實體事項：

07 一、事實概要：

08 參加人前於民國110年1月29日向被告申請系爭專利，申請專  
09 利範圍共10項，經被告形式審查後核准。嗣原告以系爭專利  
10 違反核准時專利法第120條準用第22條第1項第1款及第2項、  
11 第23條、第26條第1項及第2項規定，對之提起舉發。被告以  
12 114年1月8日（114）智專議（二）04227字第00000000000號  
13 專利舉發審定書為「請求項1、4至10舉發成立，應予撤  
14 銷」、「請求項2至3舉發不成立」之處分。原告就原處分有  
15 關舉發不成立部分不服，提起訴願，經經濟部以114年6月12  
16 日經法字第00000000000號訴願決定駁回後，向本院提起訴  
17 訟。本院因認本件判決結果，倘認為訴願決定及原處分應予  
18 撤銷，參加人之權利或法律上利益恐將受有損害，爰依職權  
19 裁定命參加人獨立參加本件訴訟。

20 二、原告聲明請求訴願決定及原處分關於「請求項2至3舉發不成  
21 立」部分均撤銷；被告就系爭專利應為「請求項2至3舉發成  
22 立」之處分(原告於言詞辯論期日為更正，見本院卷第392頁  
23 第14至20行)，並主張：

24 (一)科儀新知是由「國家實驗研究院台灣儀器科技研究中心」發  
25 行出版的期刊，依據國家圖書館的出版類別屬為「學術期  
26 刊」。「視覺式行人偵測追蹤技術之發展」一文引用的參考  
27 文獻共15篇，屬於計算機視覺(Computer Vision)領域最  
28 具權威性的研究文獻，實難認該文所揭露之內容為通常知  
29 識。又被告引用科儀新知215期「視覺式行人偵測追蹤技術  
30 之發展」一文，並未給予原告陳述意見之機會。

01 (二)「機器學習法」、「電腦視覺法」是一個方法論領域或技術  
02 範疇的上位概念，而不是特定的演算法，無從讓所屬技術領  
03 域中具有通常知識者理解請求項所界定的「人工智慧演算  
04 法」。系爭專利說明書對請求項所界定的「人工智慧演算  
05 法」未有任何定義，亦未說明其如何實現「人工智慧演算  
06 法」的演算模型。具有通常知識者無從完成請求項1所界定  
07 的「人工智慧演算法」而達到執行影像辨識程序以辨識影像  
08 中的目標偵測物，違反可據以實現要件。科儀新知215期  
09 「視覺式行人偵測追縱技術之發展」非教科書或工具書，並  
10 不符合「申請時之通常知識」「機器學習法」、「電腦視覺  
11 法」僅是人工智慧的態樣之一而不是演算法類型或演算法定  
12 義，無法用以說明「人工智慧演算法」之定義及其必要步驟  
13 或流程，即無法支持請求項界定的「人工智慧演算法」。

14 (三)系爭專利請求項1至10未明確記載「人工智慧演算法」的必  
15 要步驟或流程等必要技術特徵，參酌申請時之通常知識，仍  
16 無法理解人工智慧演算法之意義及技術內容，因此無法解決  
17 系爭專利所欲解決之問題而達到「降低監控的人力資源」與  
18 「讓影像辨識的結果更為精準」之功效，因此，系爭專利請  
19 求項1至10欠缺必要技術特徵而不明確。「機器學習法」、  
20 「電腦視覺法」僅是人工智慧的態樣之一而不是演算法類型  
21 或演算法定義，無法用以說明「人工智慧演算法」之定義及  
22 其必要步驟或流程，即無法支持請求項界定的「人工智慧演  
23 算法」之範圍。

24 (四)證據1已揭露邊緣運算裝置判斷目標物件在偵測區域內的行  
25 為是否符合行為規則並產生結果訊號，將事件紀錄傳送至資  
26 料庫存入，並提供交通監控中心之使用者介面呈現事件紀  
27 錄，已實質隱含邊緣運算裝置「輸出一事件紀錄通知至雲端  
28 伺服器」。而事件紀錄通知無論是異常或正常通知，係依使  
29 用者需求而定，依通常知識即能直接置換。證據1應足以證  
30 明系爭專利請求項1擬制喪失新穎性。原處分比對系爭專利

01 請求項1與證據1之認定有誤，進而推論證據1不足證明系爭  
02 專利請求項2、3擬制喪失新穎性亦有違誤。

03 (五)證據2已揭示遠端主控裝置120以有線或無線通訊網路連接現  
04 場警備裝置110，而取得現場警備裝置110傳送的即時影像資  
05 料，其中以有線的通訊網路即屬於電性連接，已揭示「一攝  
06 影模組，用以取得一環境的一影像；以及一保全模組，電性  
07 連接於該攝影模組以取得該影像」；證據2之「影像資料之  
08 畫面」相當於系爭專利之「防護範圍」。即使認定系爭專利  
09 請求項1與證據2有差異(假設語)，原處分顯然忽略系爭專利  
10 請求項1與證據2「差異僅在於依通常知識即能直接置換的技  
11 術特徵」，應屬於擬制喪失新穎性。原處分比對系爭專利請  
12 求項1與證據2之認定有誤，進而推論證據2不足證明系爭專  
13 利請求項2、3擬制喪失新穎性亦有違誤。

14 (六)證據4之「攝影機21拍攝取得的視訊資料」的範圍相當於系  
15 爭專利之「防護範圍」、證據4之「異物侵入」相當於系爭  
16 專利之「該目標偵測物進入一防護範圍」，已揭露「於該目  
17 標偵測物進入一防護範圍時輸出一異常通知」技術特徵；另  
18 以保全監視系統的保全模組於偵測判斷到異常時發出異常通  
19 知、影像辨識人物入侵為所屬技術領域中具有通常知識者依  
20 通常知識即能簡單地進行修飾、置換、省略或轉用等而完  
21 成。

22 (七)證據6已揭示系統會依據目標移動情況「決定何時將追蹤交  
23 接給下一攝影機(hand-off)」，即目標從第一攝影機移至  
24 第二攝影機時的自動hand-off機制，並且揭示攝影系統可控制  
25 多鏡頭、進行追蹤移交、改變視角。又證據6已揭示請求  
26 項2、3所界定之技術特徵。因此，證據3與6之結合、證據4  
27 與6之結合、證據3、4及6之結合、證據4、5及6之結合、證  
28 據3、4、5及6之結合足證系爭專利請求項2、3不具進步性。

29 三、被告聲明求為判決原告之訴駁回，並抗辯：

30 (一)原處分所引用2018年6月發佈科儀新知215期視覺式行人偵測  
31 追縱技術之發展一文(即乙證1-10)，第45頁所列參考文獻1-

01 6公開日期均早於系爭專利申請日，均涉及機器學習行人偵  
02 測追縱技術，乙證1-10參考文獻1之技術為傳統經典演算  
03 法，且被廣泛使用，屬於普遍使用的資訊，為申請時點之一  
04 般知識。

05 (二)所屬技術領域中具有通常知識者，在說明書第13頁整段之基  
06 礎上，參酌申請時點前經典行人偵測演算法(HOG、DPM、CNN  
07 演算法)，無須過度實驗，即能瞭解其內容，據以製造及使用  
08 申請專利之發明，解決問題，並且產生預期的功效。

09 (三)系爭專利請求項1至10所界定之「用以辨識影像中目標偵測  
10 物之人工智慧演算法」特徵，已敘明必要技術特徵，無不明  
11 確之情事；另發明所屬技術領域中具有通常知識者，參酌申  
12 請時之通常知識及申請時點前經典行人偵測演算法(HOG、DP  
13 M、CNN演算法)，即可由系爭專利說明書第13段整體內容理  
14 解「用以辨識影像中行人之人工智慧演算法」之技術意義，  
15 並可合理延伸至系爭專利請求項1至10所界定「用以辨識影  
16 像中目標偵測物之人工智慧演算法」之範圍。

17 (四)證據1係揭示當邊緣運算裝置偵測到欲追縱的目標物件T0，  
18 即汽車時，會先判斷該目標物件T0是否位於偵測區域MA內，  
19 如位於偵測區域MA內，則對該目標物件T0進行追蹤，並不會  
20 判斷該目標物件T0位於偵測區域MA內時就輸出一異常通知至  
21 雲端伺服器，故證據1並未揭露「該保全模組更於該目標偵  
22 測物進入一防護範圍時輸出一異常通知至雲端伺服器」之內  
23 技術特徵。

24 (五)證據2說明書第30段記載內容可知，係由遠端主機裝置120中  
25 的處理單元1202執行物件入侵辨識及通報程序，非由現場警  
26 備裝置110中的監控主機執行，又證據2係以多個連續影像資  
27 料畫面比對後，在後續的影像中出現了初始影像所沒有的影  
28 像。則判斷有物件入侵與系爭專利之辨識影像中的一目標偵  
29 測物，更於該目標偵測物進入一防護範圍時判斷有異物入侵  
30 有所不同，故兩者確實存在前述差異。因與證據1揭示內容  
31 非屬完全相同、差異僅在於文字之記載形式或能直接且無歧

01 異得知之技術特徵、差異僅在於相對應之技術特徵的上下位  
02 概念、或差異僅在於依通常知識即能直接置換，故證據2不  
03 足以證明系爭專利請求項1擬制喪失新穎性。

04 (六)證據4未揭露系爭專利請求項1「該保全模組於一警戒狀態時  
05 以一人工智慧演算法對該影像執行一影像辨識程序以辨識該  
06 影像中的一目標偵測物，該保全模組更於該目標偵測物進入  
07 一防護範圍時輸出一異常通知」之內技術特徵，且前述差異  
08 特徵整體非所屬技術領域中具有通常知識者，參酌證據5揭  
09 示內容及申請時之通常知識，有動機結合或簡單修飾證據4  
10 之保全監視系統從而輕易獲得，系爭專利請求項2進一步界  
11 定之附屬技術特徵亦未見於證據4、5。

12 (七)又證據3、6之組合、證據3、4、6之組合、證據3、4、5、6  
13 之組合，足以證明系爭專利請求項2、3不具進步性。

14 四、參加人未到場，亦未提出任何書狀陳述意見。

15 五、本件法官依行政訴訟法第132條準用民事訴訟法第270條之1  
16 第1項第3款、第3項規定，整理兩造不爭執事項並協議簡化  
17 爭點如下：

18 (一)不爭執事項：

19 如事實及理由欄一、事實概要所示。

20 (二)本件爭點：

- 21 1.系爭專利請求項2、3所對應之說明書內容是否違反專利法第  
22 120條準用第26條第1項之規定？
- 23 2.系爭專利請求項2、3是否違反專利法第120條準用第26條第2  
24 項之規定？
- 25 3.證據1是否足以證明系爭專利請求項2、3擬制喪失新穎性？
- 26 4.證據2是否足以證明系爭專利請求項2、3擬制喪失新穎性？
- 27 5.證據4、證據3、4之組合、證據4、5之組合、證據3、4、5之  
28 組合，是否足以證明系爭專利請求項2、3不具進步性？
- 29 6.證據3、6之組合、證據4、6之組合、證據3、4、6之組合、  
30 證據4、5、6之組合、證據3、4、5、6之組合，是否足以證  
31 明系爭專利請求項2、3不具進步性？

01 六、得心證之理由：

02 (一)系爭專利申請日為110年1月29日，於同年7月12日經形式審  
03 查准予專利，系爭專利有無撤銷原因，自應依核准當時之10  
04 8年5月1日修正公布、同年11月1日施行之專利法為斷（下僅  
05 稱專利法）。

06 (二)按凡利用自然法則之技術思想，對物品之形狀、構造或組合  
07 之創作，而可供產業上利用者，得依系爭專利核准時專利法  
08 第104條及第120條準用第22條第1項前段規定申請取得新型  
09 專利。又新型如「為其所屬技術領域中具有通常知識者依申  
10 請前之先前技術所能輕易完成時」或「與申請在先而在其申  
11 請後始公開或公告之發明或新型專利申請案所附說明書、申  
12 請專利範圍或圖式載明之內容相同者」，不得取得新型專  
13 利，同法第120條準用第22條第2項及第23條定有明文。另  
14 「說明書應明確且充分揭露，使該發明所屬技術領域中具有  
15 通常知識者，能瞭解其內容，並可據以實現」、「申請專利  
16 範圍應界定申請專利之新型；其得包括一項以上之請求項，  
17 各請求項應以明確、簡潔之方式記載，且必須為說明書所支  
18 持」，復為同法第120條準用第26條第1項及第2項所明定。  
19 而對於獲准專利權之新型，任何人認有違反前揭專利法規定  
20 者，依法得附具證據，向專利專責機關提起舉發。從而，系  
21 爭專利有無違反前揭專利法之情事而應撤銷其新型專利權，  
22 依法應由舉發人附具證據證明之。

23 (三)系爭專利技術分析：

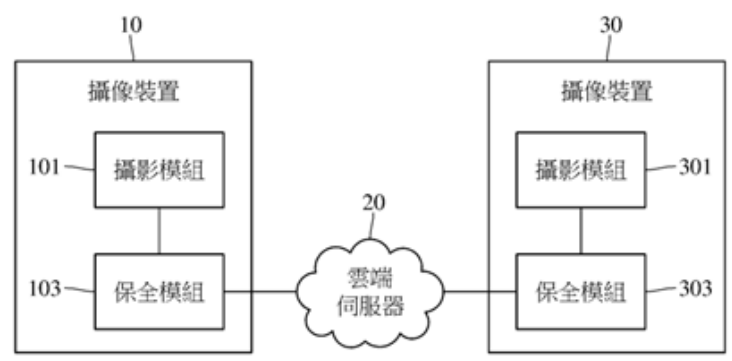
24 1.系爭專利為一種攝像系統，特別係關於一種可以於辨識到有人  
25 進入管制區域時執行通報程序的攝像系統，該攝像系統至  
26 少包含攝像裝置10及雲端伺服器20，而該攝像裝置10包含攝  
27 影模組101及保全模組103，且保全模組103通訊連接於雲端  
28 伺服器20。其中，保全模組103判斷目標偵測物是否進入防  
29 護範圍，保全模組103係於判斷目標偵測物的座標位置落在  
30 防護範圍內時輸出一異常通知，雲端伺服器20在接收到異常  
31 通知後，雲端伺服器20便據以執行通報程序，該通報程序包

01 含以雲端伺服器20輸出異常通知至一警報單位主機，通報程  
02 序亦可以包含以雲端伺服器20產生對應於異常通知的一異常  
03 資訊，通報程序更可以包含以雲端伺服器20輸出異常通知至  
04 與保全模組103設置於不同區域的另一保全模組，因此該另  
05 一保全模組可以依據異常通知發出警示(摘自說明書段落[00  
06 01]、[0010]、[0014]、[0016]、[0017]、[0019])。

07 2.圖式：

08 系爭專利圖3為攝像系統的方塊圖、圖4為攝像系統的運作示  
09 意圖(紅色文字為本判決增加之說明)。

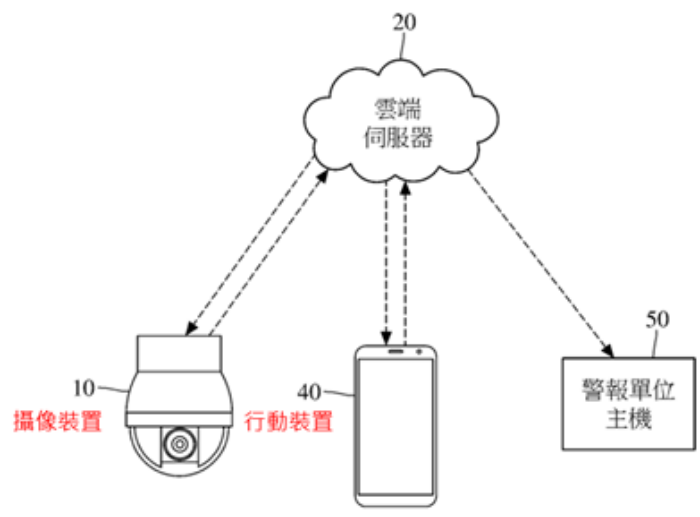
10



11

圖3

12



13

圖4

14 3.系爭專利申請專利範圍(僅列與爭點相關之請求項1至3)：

15 請求項1：一種攝像系統，包含：一攝像裝置，該攝像裝置  
16 包含：一攝影模組，用以取得一環境的一影像；  
17 以及一保全模組，電性連接於該攝影模組以取得  
18 該影像，該保全模組於一警戒狀態時以一人工智

01 慧演算法對該影像執行一影像辨識程序以辨識該  
02 影像中的一目標偵測物，該保全模組更於該目標  
03 偵測物進入一防護範圍時輸出一異常通知；以及  
04 一雲端伺服器，通訊連接於該攝像裝置的該保全  
05 模組以接收該異常通知，該雲端伺服器係於接收  
06 到該異常通知時執行一通報程序。

07 請求項2：如請求項1所述的攝像系統，更包含另一攝像裝置  
08 ，其中該保全模組係一第一保全模組，該環境係  
09 一第一環境，該第一保全模組係於該警戒狀態下  
10 的一偵測狀態執行該影像辨識程序，該第一保全  
11 模組更於該目標偵測物離開該第一環境時輸出一  
12 移動通知至該雲端伺服器，並由該雲端伺服器控  
13 制該另一攝裝置的一第二保全模組進入該偵測狀  
14 態。

15 請求項3：如請求項2所述的攝像系統，其中該第二保全模組  
16 係設置於一第二環境，且該第二環境鄰接於該第  
17 一環境。

#### 18 (四)舉發證據技術分析：

19 1.證據1為我國西元2019年11月12日申請、2021年6月1日公開  
20 第202121338A號「看基於影像的物件追蹤方法」專利，為申  
21 請在先而在系爭專利之申請日(2020年12月25日)後始公開，  
22 可用以主張系爭專利違反擬制喪失新穎性之證據文件。證據  
23 1揭露一種基於影像的物件追蹤方法，包含辨識影像中的物  
24 件並判斷物件是否為目標物件，當判斷物件係目標物件時，  
25 判斷目標物件是否位於影像內的偵測區域內，以及當判斷目  
26 標物件位於偵測區域內時，產生關聯於目標物件的座標資訊  
27 及時間資訊，以追蹤目標物件(摘自摘要，乙證1卷第58頁)  
28 。其圖式如下：

29 證據1圖2係基於影像的物件追蹤方法的流程圖(乙證1卷第49  
30 頁)。

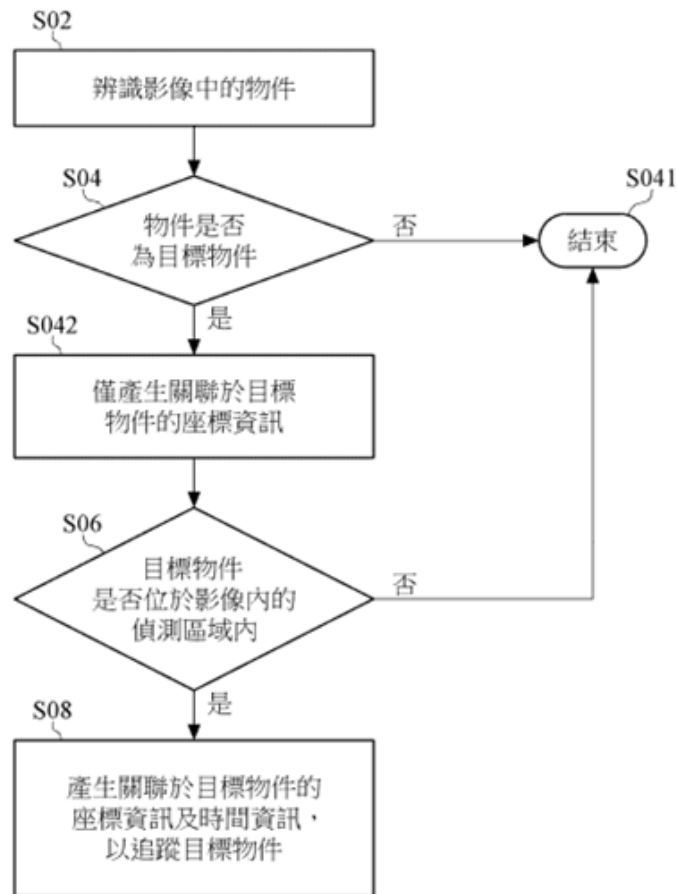


圖2

03 2.證據2為我國2021年1月12日申請、2022年7月16日公開第202

04 228085A號「智慧保全系統及其操作方法」專利，為申請在

05 先而在系爭專利之申請日(2020年12月25日)後始公開，可用

06 以主張系爭專利違反擬制喪失新穎性之證據文件。證據2揭

07 露一種智慧保全系統，包括一現場警備裝置，用以擷取現場

08 端的一即時影像資料以及即時感測資料；一遠端主控裝置接

09 收即時影像資料以及即時感測資料，並執行人工智慧演算法

10 辨識該即時影像；以及一行動裝置，配置於一機動警衛，其

11 中當該人工智慧演算法辨識出即時影像資料有一異常狀況發

12 生時，該遠端主控裝置產生一警告信號傳送至行動裝置，以

13 派遣此機動警衛至現場端進行處理(摘自摘要，乙證1卷第45

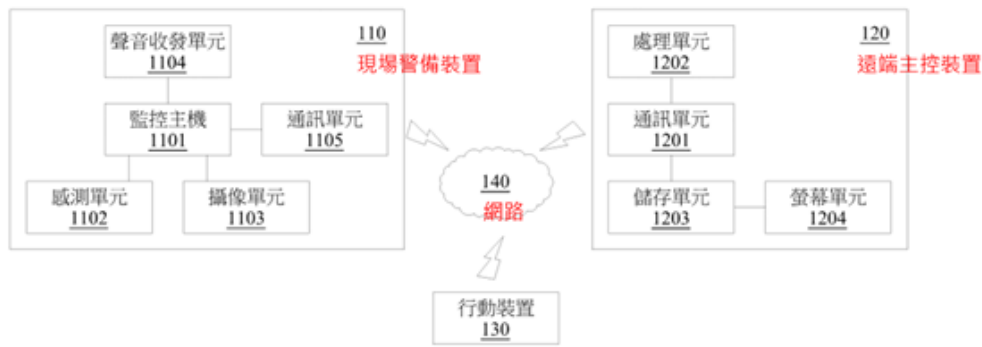
14 頁)。其圖式如下：

15 證據2第1圖為智慧保全系統概略圖(紅色文字為增加之說明

16 ，乙證1卷第36頁背面)。

01

02



03

04

第1圖

05

3. 證據3為我國2014年12月01日公告第M491218U號「保全主機」專利，其公告日早於系爭專利之申請日(2020年12月25日)，可用以主張系爭專利不具新穎性或進步性之證據文件。證據3揭露一種保全主機，包含有一影像擷取裝置、一智能影像分析系統以及一資料傳輸裝置。該影像擷取裝置用來紀錄該用戶端位置之一影像畫面。該智能影像分析系統耦接於該影像擷取裝置，用來分析該影像畫面，並根據分析的結果來判斷是否要將該影像畫面回傳至一中央控制平台。該資料傳輸裝置耦接於該智能影像分析系統與該中央控制平台，用來於該智能影像分析系統判斷該影像畫面需回傳至該中央控制平台時，將該影像畫面回傳至該中央控制平台(摘自摘要，乙證1卷第34頁)。其圖式如下：

06

07

08

09

10

11

12

13

14

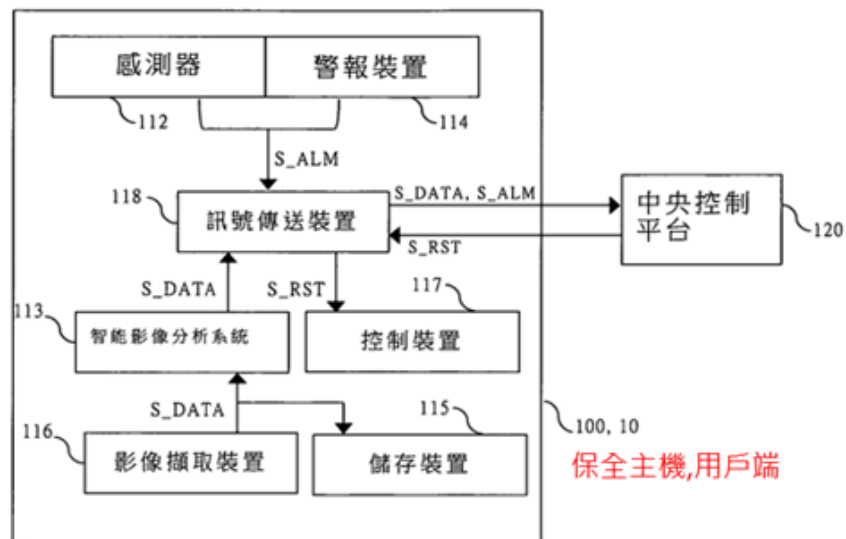
15

16

17

18

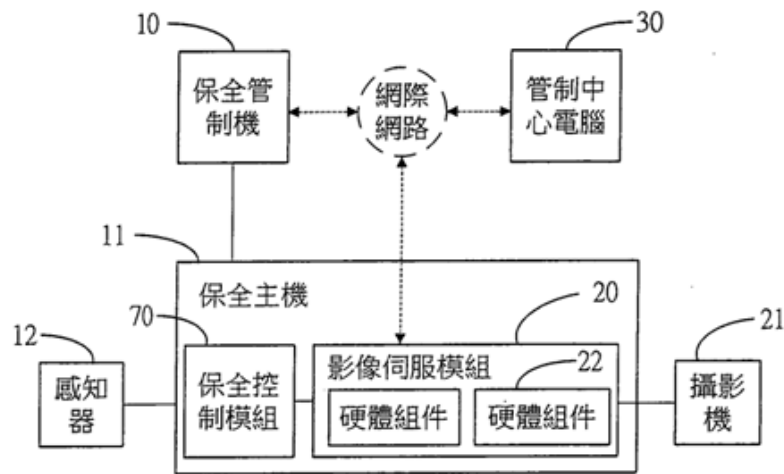
證據3第1圖為保全主機的功能方塊圖(紅色文字為增加之說明，乙證1卷第28頁)。



第1圖

4.證據4為我國2014年10月01日公告第M487495U號「保全監視系統」專利，其公告日早於系爭專利之申請日(2020年12月25日)，可用以主張系爭專利不具新穎性或進步性之證據文件。證據4揭露一種保全監視系統，包含保全管制機、管制中心電腦、攝影機、影像伺服模組、感知器及保全主機。管制中心電腦經網際網路與保全管制機通訊。影像伺服模組經攝影機取得視訊資料，由網際網路傳送視訊資料至管制中心電腦。保全主機連接感知器以接收偵測訊號，根據偵測訊號判斷是否發生異常事件。保全主機具有影像伺服模組，影像伺服模組具有硬體組件，並執行自我測試程序，於測試到一硬體組件異常時，產生異常訊號，保全主機於接收到異常訊號時或判斷到發生異常事件時傳送保全訊號至保全管制機。藉此整合偵測訊號及異常訊號，以便於監控及降低管制中心電腦負載(摘自摘要，乙證1卷第27頁)。其圖式如下：  
證據4第1圖為保全監視系統的架構示意圖(乙證1卷第18頁)

。



第1圖

02

03

04

05

06

07

08

09

10

11

12

13

14

15

16

17

18

19

5.證據5為我國2013年03月21日公告第M449322U號「保全平面圖控制系統與保全主機」專利，其公告日早於系爭專利之申請日(2020年12月25日)，可用以主張系爭專利不具新穎性或進步性之證據文件。證據5揭露一種由保全主機並一圖資伺服器所組成的保全平面圖控制系統，根據本創作的實施例之一，保全主機主要特徵在於包括可以顯示保全平面圖的顯示器，保全主機除了連接所處位置的保全裝置外，更能透過網路連線設於遠端管制中心的圖資伺服器。保全主機的顯示器亦可結合有觸控功能，提供人員操作，另可設有提供近端裝置存取的近端通訊功能，讓人員操作電子裝置而存取保全平面圖。圖資伺服器提供遠端存取、同步與編修保全平面圖的功能，能夠在保全平面圖更改時，即時同步各端保全主機所顯示的保全平面圖(摘自摘要，乙證1卷第15頁)。其圖式如下：

證據5圖1為保全平面圖控制系統之示意圖；圖2為保全平面圖控制系統之另一示意圖(紅色文字為增加之說明，乙證1卷第3頁)。

01

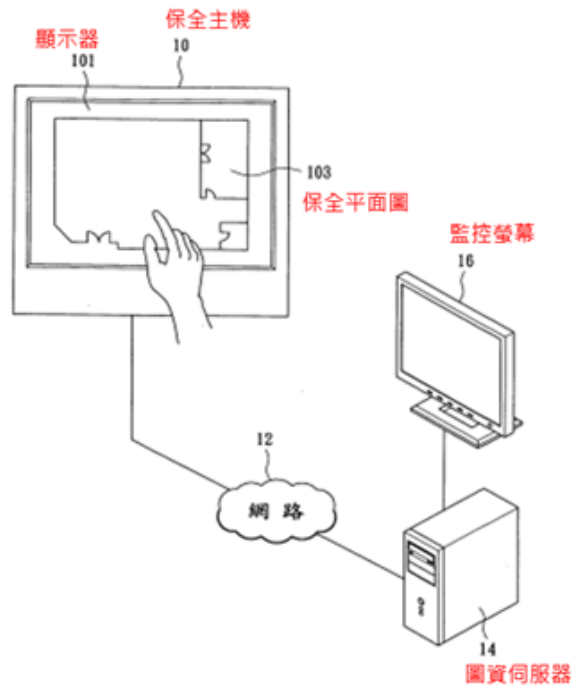


圖1

02

03

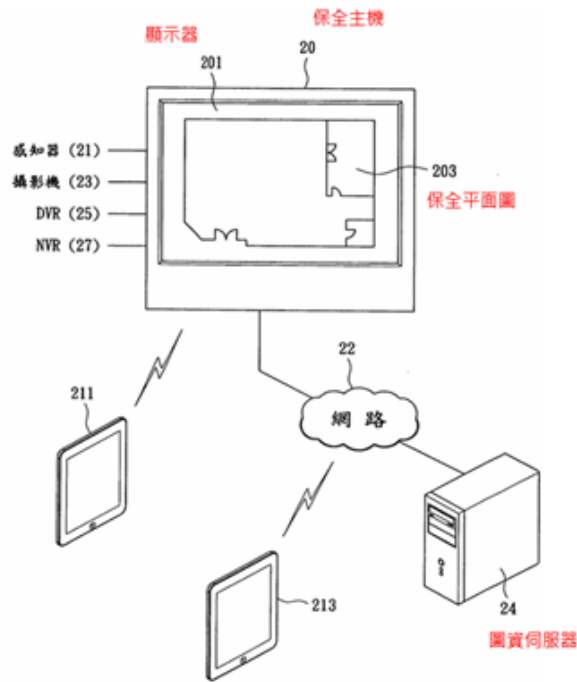


圖2

04

05

06

07

08

09

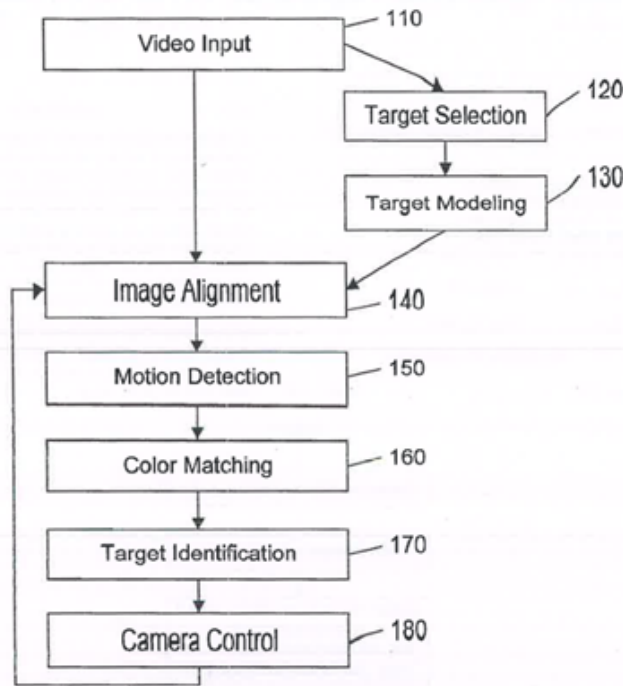
10

6. 證據6為美國2002年11月14日公開第2002/0167537A1號「Motion-based tracking with pan-tilt-zoom camera」專利，其公開日早於系爭專利之申請日(2020年12月25日)，可用以主張系爭專利不具新穎性或進步性之證據文件。證據6揭露在一整合式安全系統中，對目標進行追蹤通常包括控制一個或多個攝影機以方便跟踪，而對於一多攝影機系統，對目標

01 進行追蹤之系統會決定何時將追蹤從一個攝影機「交接」到  
02 另一個攝影機(摘自說明書段落[0017]，本院卷一第125頁)  
03 。

04 證據6圖1為影像追蹤系統之範例流程圖(本院卷一第122頁)

05 。



07 圖1

08 (五)系爭專利請求項2、3所對應之說明書內容未違反專利法第12  
09 0條準用第26條第1項之規定：

- 10 1.按「專利法第26條第1項規定『使該發明所屬技術領域中具有  
11 通常知識者，能瞭解其內容，並可據以實現』，指說明書  
12 應明確且充分記載申請專利之發明，記載之用語亦應明確，  
13 使該發明所屬技術領域中具有通常知識者，在說明書、申請  
14 專利範圍及圖式三者整體之基礎上，參酌申請時之通常知  
15 識，無須過度實驗，即能瞭解其內容，據以製造及使用申請  
16 專利之發明，解決問題，並且產生預期的功效」為專利審查  
17 基準第二篇第一章第1.3.1節「可據以實現要件」所揭示。
- 18 2.原告主張系爭專利請求項界定「人工智慧演算法」，其說明  
19 書僅記載「人工智慧演算法(Artificial Intelligence Alg  
20 orithm)」、「機器學習法(Machine Learning)」、「電腦  
21 視覺法」，均屬於手段名稱及功能，並未揭示其必要步驟或

01 流程，具有通常知識者無從完成請求項1所界定的「人工智  
02 慧演算法」而達到執行影像辨識程序以辨識影像中的目標偵  
03 測物，因此違反可據以實現要件，而原處分所使用之「科儀  
04 新知215期」的「視覺式行人偵測追蹤技術之發展」屬於先  
05 前技術，非屬於通常知識云云(本院卷第22至24頁)。惟查，  
06 依系爭專利說明書第[0013]段記載「保全模組103在接收到  
07 影像且處於一警戒狀態下的偵測狀態時，保全模組103便以  
08 人工智慧演算法(Artificial Intelligence Algorithm)對  
09 影像執行一影像辨識程序，以辨識影像中的一目標偵測物。  
10 意即，保全模組103可以是以機器學習法(Machine Learnin  
11 g)實現影像辨識程序的執行，且機器學習法較佳係電腦視覺  
12 法(Computer Vision)，以使保全模組103可以執行影像辨識  
13 程序。舉例而言，若保全模組103已預先存有辨識行人的設  
14 定，則保全模組103在取得影像後便對該影像執行影像辨識  
15 程序，以辨識出影像中的行人」，雖僅說明以人工智慧演算  
16 法對影像執行影像辨識程序，以辨識影像中的目標偵測物，  
17 然使用人工智慧演算法做影像辨識已為所屬技術領域中之通  
18 常知識，而目標偵測亦為其已知的應用類型，此亦可依原處  
19 分使用之「科儀新知215期」的「視覺式行人偵測追蹤技術  
20 之發展」文章第35至37頁記載「行人偵測技術可以區分為雷  
21 達感測與視覺感測兩大類，其中視覺式行人偵測為透過低成  
22 本攝影機作為硬體感測裝置再加上軟體演算法進行分析以達  
23 偵測目的，因此具有低硬體需求、低製造成本、小體積易於  
24 嵌入自動化設備等優點。視覺式行人偵測法主要透過影像取  
25 得外部環境資訊，並對影像進行解析，先抽取物體之影像特  
26 徵，接著透過分類器來確認影像中行人的存在。目前主流的  
27 視覺式行人偵測技術都是以機器學習方式來學習分類器的參  
28 數以達最佳正確率，而近年崛起之深度學習行人偵測方法則  
29 是更同時自動學習物體影像特徵與分類器參數等兩個部分，  
30 達到更高之偵測率。1. 傳統機器學習方法……傳統做法中另  
31 外一個經典演算法是由N. Dalal與B. Triggs提出的梯度方向

01 直方圖(histogram of oriented gradient, HOG)行人偵測  
02 演算法……可變形部件模型(deformable part model, DPM)  
03 也是傳統做法中經典的演算法之一……2. 深度學習方法:深度  
04 學習的方法中以Y. LeCun等人提出了convolutional neural  
05 network(CNN)為最典型的演算方法,並常見於電腦視覺之  
06 研究」(本院卷第82至84頁),其中所述「透過低成本攝影機  
07 之視覺式行人偵測技術,其包含傳統機器學習方法及深度學  
08 習方法,傳統機器學習方法包括:histogram of oriented  
09 gradient(HOG)、deformable part model(DPM),而深度學  
10 習方法中之convolutional neural network(CNN)為最典型  
11 的演算方法,並常見於電腦視覺之研究」之內容證之。是系  
12 爭專利請求項2、3所包含請求項1「該保全模組於一警戒狀  
13 態時以一『人工智慧演算法』對該影像執行一影像辨識程序  
14 以辨識該影像中的一目標偵測物」之技術特徵所對應之說明  
15 書內容,為所屬技術領域中具有通常知識者,在系爭專利說  
16 明書第[0013]段之基礎上,參酌申請時之通常知識,無須過  
17 度實驗即能瞭解,並可據以實現所述辨識影像之目標偵測物  
18 的方法,故系爭專利說明書內容未違反專利法第120條準用  
19 第26條第1項之規定。

20 (六)系爭專利請求項2、3未違反專利法第120條準用第26條第2項  
21 之規定:

- 22 1.按「請求項應明確……即每一請求項中記載之範疇及必要技  
23 術特徵應明確,且每一請求項之間的依附關係亦應明確。解  
24 釋請求項時得參酌說明書、圖式及申請時之通常知識」、  
25 「請求項必須為說明書所支持,係要求每一請求項記載之申  
26 請標的必須根據說明書揭露之內容為基礎,且請求項之範圍  
27 不得超出說明書揭露之內容」,為專利審查基準第二篇第一  
28 章第2.4.1節「明確」、第2.4.3節「為說明書所支持」所揭  
29 示。
- 30 2.原告主張系爭專利請求項界定「人工智慧演算法」,為解決  
31 問題所不可或缺的技术特徵,然而請求項未明確記載「人工

01 智慧演算法」的必要步驟或流程等必要技術特徵，並且參酌  
02 申請時之通常知識，仍無法理解人工智慧演算法之意義及技  
03 術內容，請求項欠缺必要技術特徵而不明確，而「機器學習  
04 法」、「電腦視覺法」僅是人工智慧的態樣之一而不是演算  
05 法類型或演算法定義，亦無法支持請求項界定的「人工智慧  
06 演算法」云云(本院卷第24至26頁)。惟如前述，系爭專利請  
07 求項2、3所包含請求項1「該保全模組於一警戒狀態時以一  
08 『人工智慧演算法』對該影像執行一影像辨識程序以辨識該  
09 影像中的一目標偵測物」之技術特徵，為所屬技術領域中具  
10 有通常知識者由系爭專利說明書第[0013]段揭示之內容並參  
11 酌申請時之通常知識，即可瞭解其意義，並無不明確之處且  
12 為說明書所支持。因此，系爭專利請求項2、3未違反核准時  
13 專利法第120條準用第26條第2項之規定。

14 (七)證據1不足以證明系爭專利請求項2、3擬制喪失新穎性：

15 1.系爭專利請求項2與證據1之比對說明：

16 (1)證據1說明書第[0011]段記載「本發明的基於影像的物件追  
17 蹤方法可以藉由邊緣運算的架構將追蹤的結果傳輸到雲端的  
18 監控中心，以對追蹤的結果進一步作運算」、第[0013]段記  
19 載「參考步驟S02：辨識一影像中的一物件。所述的影像例  
20 如是以拍攝道路場景的攝像裝置所取得的影像，且影像(即  
21 圖1)中可能包含一或多個待辨識的物件0。舉例而言，待辨  
22 識的物件0可以包含汽車、機車、腳踏車、公車、行人等。  
23 其中，辨識影像中的物件0可以是以人工智慧(Artificial I  
24 ntelligence, AI)的技術執行」、第[0014]段記載「參考步  
25 驟S04：判斷物件是否為目標物件。詳細而言，於步驟S04中  
26 ，邊緣運算裝置判斷例如是上述的汽車、機車、腳踏車、公  
27 車、行人等的物件0是否為欲追蹤的目標物件T0，且目標物  
28 件T0的數量可以是一或多個。為便於理解，本實施例以汽車  
29 做為欲追蹤的目標物件T0，然本發明不以此為限」、第[001  
30 7]段記載「當邊緣運算裝置於步驟S06判斷目標物件T0非位  
31 在偵測區域MA內時，邊緣運算裝置即於步驟S041結束方法；

01 反之，當邊緣運算裝置判斷目標物件T0係位在偵測區域MA內  
02 時，則邊緣運算裝置於步驟S08進一步產生關聯於此座標資  
03 訊的時間資訊，並記錄目標物件T0的座標資訊及時間資訊，  
04 以供追蹤目標物件T0」，其中所述之「攝像裝置」、「邊緣  
05 運算裝置」、「偵測區域MA」可對應系爭專利請求項2所包  
06 含請求項1之「攝影模組」、「保全模組」、「防護範圍」  
07 ，是證據1已揭示系爭專利請求項2所包含請求項1「一種攝  
08 像系統，包含：一攝像裝置，該攝像裝置包含：一攝影模組  
09 ，用以取得一環境的一影像；以及一保全模組，電性連接於  
10 該攝影模組以取得該影像，該保全模組於一警戒狀態時以一  
11 人工智慧演算法對該影像執行一影像辨識程序以辨識該影像  
12 中的一目標偵測物」之技術特徵。

13 (2)證據1說明書第[0031]段記載「若行為規則是車輛的行徑方  
14 向與通常規則的行徑方向相反(即定義行為規則係車輛逆向  
15 行駛)，且邊緣運算裝置於步驟S10判定目標物件(車輛)的行  
16 為符合行為規則(逆向行駛)時，則此時邊緣運算裝置便於步  
17 驟S13輸出通知，且邊緣運算裝置輸出的通知較佳包含「車  
18 輛逆向行駛」的訊息，以通知交通監控中心的人員有車輛逆  
19 向行駛」，即證據1雖揭示當邊緣運算裝置判斷目標物件T0  
20 於偵測區域MA內的行為符合行為規則時，該邊緣運算裝置將  
21 通知交通監控中心的人員有車輛逆向行駛，惟此與系爭專利  
22 請求項2所包含請求項1保全模組於目標偵測物進入一防護範  
23 圍時「即」輸出異常通知，並由雲端伺服器接收該異常通知  
24 時執行一通報程序之技術特徵並不相同，且所述差異非僅是  
25 文字記載形式之不同或能直接且無歧異得知者，亦非相對應  
26 之技術特徵的上、下位概念或依通常知識即能直接置換者，  
27 是證據1並未揭示系爭專利請求項2所包含請求項1「該保全  
28 模組更於該目標偵測物進入一防護範圍時輸出一異常通知；  
29 以及一雲端伺服器，通訊連接於該攝像裝置的該保全模組以  
30 接收該異常通知，該雲端伺服器係於接收到該異常通知時執  
31 行一通報程序」之技術特徵。

01 (3)證據1說明書第[0013]段記載「步驟S02：辨識一影像中的一  
02 物件。所述的影像例如是以拍攝道路場景的攝像裝置所取得的  
03 影像，且影像(即圖1)中可能包含一或多個待辨識的物件  
04 0」、第[0016]段記載「偵測區域MA的數量可以是一或多個，  
05 意即一個影像內可以具有一或多個偵測區域MA，且任二偵測  
06 區域MA較佳是相互分隔」、第[0018]段記載「邊緣運算裝置  
07 可以依據目標物件T0在影像中的座標資訊及時間資訊判斷此  
08 目標物件T0在偵測區域MA內的位置以及出現的時間。此外，  
09 當邊緣運算裝置收集有多個影像時，則邊緣運算裝置更基於  
10 該些影像追蹤影像內的目標物件T0，因此當目標物件T0係位  
11 在偵測區域MA內時，則邊緣運算裝置針對每一影像中的目標  
12 物件T0所記錄的座標資訊及時間資訊，更可以被用以追蹤目  
13 標物件T0在偵測區域MA內的移動路徑、停留時間、移動時  
14 間、移動速度等」，即證據1僅揭示「影像中可包含一或多個  
15 待辨識的物件0」、「偵測區域MA的數量可以是一或多個」、  
16 「當邊緣運算裝置收集有多個影像時，對每一影像中的目標  
17 物件T0所記錄的座標資訊及時間資訊，可用以追蹤目標物件T  
18 0在偵測區域MA內的移動路徑、停留時間、移動時間、移動速  
19 度等」，此與系爭專利請求項2之攝像系統所進一步界定另設  
20 一攝像裝置，雲端伺服器於該目標偵測物離開該第一環境時  
21 控制該另一攝像裝置進入偵測狀態之技術特徵並不相同，且  
22 所述差異非僅是文字記載形式之不同或能直接且無歧異得知  
23 者，亦非相對應之技術特徵的上、下位概念或依通常知識即  
24 能直接置換者，是證據1並未揭示系爭專利請求項2所進一步  
25 限定「更包含另一攝像裝置，其中該保全模組係一第一保全  
26 模組，該環境係一第一環境，該第一保全模組係於該警戒狀  
27 態下的一偵測狀態執行該影像辨識程序，該第一保全模組更  
28 於該目標偵測物離開該第一環境時輸出一移動通知至該雲端  
29 伺服器，並由該雲端伺服器控制該另一攝像裝置的一第二保全  
30 模組進入該偵測狀態」之技術特徵。

01 (4)綜上，證據1並未揭示系爭專利請求項2之全部技術特徵，故  
02 證據1不足以證明系爭專利請求項2擬制喪失新穎性。

03 2.系爭專利請求項3與證據1之比對說明：

04 系爭專利請求項3係直接依附於系爭專利請求項2之附屬項，  
05 證據1不足以證明系爭專利請求項2擬制喪失新穎性，已如前  
06 述，故證據1亦不足以證明系爭專利請求項3擬制喪失新穎性  
07 。

08 (八)證據2不足以證明系爭專利請求項2、3擬制喪失新穎性：

09 1.系爭專利請求項2與證據2之比對說明：

10 (1)證據2說明書第[0023]段記載「現場警備裝置110更包括一監  
11 控主機1101、一感測單元 1102、一攝像單元1103、一聲音  
12 收發單元1104以及一通訊單元1105」、第[0026]段記載「在  
13 攝像單元1103執行錄製影像後，影像資料可通過監控主機11  
14 01進行影像資料之壓縮處理，再透過通訊單元1105傳送處理  
15 後之影像資料至遠端主控裝置120」、第[0030]段記載「處  
16 理單元1202在透過通訊單元1201收到現場警備裝置110傳送  
17 的影像資料後，可透過該螢幕單元1204顯示影像，處理單元  
18 1202會偵測所接收影像資料之畫面中是否有異常的物體動作  
19 。若影像資料之畫面中有異常的物體動作，處理單元1202判  
20 定為異常狀況，而發出一異常警報通知遠端主控裝置120的  
21 處理人員進行對應處理，同時亦通知對應機動警衛進行待命  
22 。反之則判定為正常狀況，而繼續辨識影像資料畫面中是否  
23 有異常的物體動作。在一實施例中，本案處理單元1202是透  
24 過執行一人工智慧演算法，來對影像資料之畫面進行人工智  
25 慧辨識，以判斷畫面中是否有異常的物體動作。辨識影像資  
26 料畫面至少包括辨識明暗度變化、物件位移或物件入侵……  
27 物件入侵，係指多個連續影像資料畫面比對後，在後續的影  
28 像中出現了初始影像所沒有的影像」，其中所述之「現場警  
29 備裝置」、「攝像單元」、「監控主機及通訊單元」、「遠  
30 端主控裝置」可對應系爭專利請求項2所包含請求項1之「攝  
31 像裝置」、「攝影模組」、「保全模組」、「雲端伺服器」

01           ，是證據2已揭示系爭專利請求項2所包含請求項1「一種攝  
02 像系統，包含：一攝像裝置，該攝像裝置包含：一攝影模組  
03           ，用以取得一環境的一影像；以及一保全模組，電性連接於  
04 該攝影模組以取得該影像；以及一雲端伺服器，通訊連接於  
05 該攝像裝置的該保全模組以接收該異常通知，該雲端伺服器  
06 係於接收到該異常通知時執行一通報程序」之技術特徵。

07 (2)依前述證據2說明書第[0030]段記載可知，證據2係由遠端主  
08 控裝置之處理單元執行人工智慧演算法以判斷影像資料之畫  
09 面中是否有物件入侵等異常的物體動作，該物件入侵之判斷  
10           ，係指多個連續影像資料畫面比對後，在後續的影像中出現  
11 了初始影像所沒有的影像，此與系爭專利請求項2所包含請  
12 求項1係由攝像裝置之保全模組執行影像辨識程序，並於目  
13 標偵測物一進入防護範圍時即輸出異常通知之技術特徵並不  
14 相同，且所述差異非僅是文字記載形式之不同或能直接且無  
15 歧異得知者，亦非相對應之技術特徵的上、下位概念或依通  
16 常知識即能直接置換者，是證據2並未揭示系爭專利請求項2  
17 所包含請求項1「該保全模組於一警戒狀態時以一人工智慧  
18 演算法對該影像執行一影像辨識程序以辨識該影像中的一目  
19 標偵測物，該保全模組更於該目標偵測物進入一防護範圍時  
20 輸出一異常通知」之技術特徵。

21 (3)證據2說明書第[0022]段記載「現場警備裝置110可分別設置  
22 於不同社區、銀行或政府機關作為安全維護之用」，即證據  
23 2揭示可於不同處所分別設置具有攝像單元之現場警備裝置  
24           ，另依前述證據2說明書第[0030]段記載可知，證據2揭示遠  
25 端主控裝置之處理單元可接收現場警備裝置傳送的影像資  
26 料，透過執行一人工智慧演算法，來辨識物件位移，惟此與  
27 系爭專利請求項2之攝像系統所進一步界定另設一攝像裝置  
28           ，雲端伺服器於該目標偵測物離開該第一環境時控制該另一  
29 攝像裝置進入偵測狀態之技術特徵並不相同，且所述差異非  
30 僅是文字記載形式之不同或能直接且無歧異得知者，亦非相  
31 對應之技術特徵的上、下位概念或依通常知識即能直接置換

01 者，是證據2並未揭示系爭專利請求項2所進一步限定之技術  
02 特徵。

03 (4)綜上，證據2並未揭示系爭專利請求項2之全部技術特徵，故  
04 證據2不足以證明系爭專利請求項2擬制喪失新穎性。

05 2.系爭專利請求項3與證據2之比對說明：

06 系爭專利請求項3係直接依附於系爭專利請求項2之附屬項，  
07 證據2不足以證明系爭專利請求項2擬制喪失新穎性，已如前  
08 述，故證據2亦不足以證明系爭專利請求項3擬制喪失新穎性  
09 。

10 3.原告主張系爭專利請求項2所包含請求項1並未限定保全模組  
11 「位於攝像裝置端」，證據2已揭示遠端主控裝置120以有線  
12 或無線的通訊網路連接現場警備裝置110，而取得現場警備  
13 裝置110傳送的即時影像資料，其中以有線的通訊網路即屬  
14 於電性連接，且以有線傳輸或無線傳輸取得影像、電性連接  
15 或通訊連接取得影像、於本地運算或雲端運算為所屬技術領  
16 域中具有通常知識者依通常知識即能直接置換；證據2之  
17 「影像資料之畫面」相當於系爭專利之「防護範圍」云云（  
18 本院卷第34、35頁）。然查：

19 (1)依證據2說明書第[0016]段記載「本案之技術內容，是透過  
20 遠端主控裝置執行一人工智慧演算法，來對現場警備裝置所  
21 擷取之影像資料畫面進行人工智慧辨識，以判斷畫面中是否  
22 有異常的物體動作，以遠端監控之方式進行安全維護，因此  
23 可無須警衛人員緊盯畫面進行監控，也無須每一現場端均派  
24 駐一駐點警衛人員，因此可大幅減少警衛人力，降低成本」  
25 ，即證據2已明確揭示透過遠端主控裝置執行一人工智慧演  
26 算法以對影像資料畫面進行辨識，此與系爭專利請求項2所  
27 包含請求項1係由現場攝像裝置執行影像辨識程序並不相同  
28 。又擬制喪失新穎性所稱「直接置換」應考量所述之差異特  
29 徵是否具有「相同之功能」，且基於該相同功能依通常知識  
30 即能進行的直接置換，證據2現場警備裝置並未具有可執行  
31 物件入侵辨識之相關功能，是難認將遠端主控裝置執行一人

01 工智慧演算法以對影像資料畫面進行辨識之功能由現場警備  
02 裝置執行，為所屬技術領域中具有通常知識者依通常知識即  
03 能直接置換。

04 (2)另如前述，證據2係以多個連續影像資料畫面比對後，在後  
05 續的影像中出現了初始影像所沒有的影像，則判斷有物件入  
06 侵，而系爭專利請求項2所包含請求項1係辨識影像中的防護  
07 範圍是否有目標偵測物進入，故證據2之「影像資料之畫面  
08 」當不同於系爭專利之「防護範圍」。

09 (3)綜上，原告所述理由並不足採。

10 (九)證據4、證據3、4之組合、證據4、5之組合、證據3、4、5之  
11 組合，不足以證明系爭專利請求項2、3不具進步性：

12 1.關於系爭專利請求項2：

13 (1)證據3說明書第[0011]段記載「保全主機100設置於一用戶端  
14 10，包含有至少一感測器112、一智能影像分析系統113、一  
15 警報裝置114、一儲存裝置115、一影像擷取裝置116、一控  
16 制裝置117以及一資料傳輸裝置118」、第[0012]段記載「影  
17 像擷取裝置116主動紀錄該用戶端位置之一影像畫面S\_DAT  
18 A，以提供一監控功能」、第[0015]段記載「智能影像分析  
19 系統113耦接於影像擷取裝置116，用來分析影像畫面S\_DAT  
20 A，如果智能影像分析系統113判斷影像畫面S\_DATA中有入  
21 侵、逗留、位移等事件發生，訊號傳送裝置118便會將影像  
22 畫面S\_DATA回傳至中央控制平台120。詳細來說，智能影像  
23 分析系統113可以對影像畫面S\_DATA中一特定的範圍進行設  
24 定，稱為電子圍籬，智能影像分析系統113可以對電子圍籬  
25 中的物體來進行追蹤，來判斷是否有逗留、位移等事件發  
26 生，也可以透過偵測物體進入電子圍籬來判斷是否有入侵的  
27 事件發生。中央控制平台120於收到影像畫面S\_DATA後，便  
28 可透過保全人員觀看影像畫面S\_DATA來判斷是否有保全危安  
29 的事情發生。由於保全人員僅會在中央控制平台120通知有  
30 可能危安事件發生時才需要凝神觀看影像，因為可以大幅節  
31 省保全人員的體力，也可避免因保全人員閃神所忽略的危安

01 事件」、第[0016]段記載「在第2圖中，移動軌跡T為偵測到  
02 的移動物件0的移動軌跡。當軌跡T與假想線L有交錯時，代  
03 表移動物件0跨過了外牆，如此一來，便可判定入侵的事件  
04 發生。請注意，判定入侵情事的演算法亦可與其他演算法加  
05 以合併，以減少誤判的可能性，舉例來說，智能影像分析系  
06 統113可以進一步結合移動軌跡T的方向來判斷是移動物件0  
07 進入外牆或是離開外牆；或是進一步分析移動物件0的大  
08 小、形狀是否為人類，以排除演算法對小動物的誤判」、第  
09 [0019]段記載「在第4圖中，保全主機100係透過對外伺服器  
10 210耦接於中央控制平台120。對外伺服器210係用來檢驗來  
11 自於保全主機200之警報訊號S\_ALM、影像資料S\_DATA以及用  
12 戶端10的地址是否安全，並且於判定警報訊號S\_ALM、影像  
13 資料S\_DATA以及用戶端10的地址為安全時，才將警報訊號S\_  
14 ALM、影像資料S\_DATA以及用戶端10的地址傳送至中央控制  
15 平台120」，其中所述之「保全主機」、「影像擷取裝  
16 置」、「智能影像分析系統及訊號傳送裝置」、「電子圍  
17 籬」、「對外伺服器」可對應系爭專利請求項2所包含請求  
18 項1之「攝像裝置」、「攝影模組」、「保全模組」、「防  
19 護範圍」、「雲端伺服器」，是證據3已揭示系爭專利請求  
20 項2所包含請求項1「一種攝像系統，包含：一攝像裝置，該  
21 攝像裝置包含：一攝影模組，用以取得一環境的一影像；以  
22 及一保全模組，電性連接於該攝影模組以取得該影像，該保  
23 全模組於一警戒狀態時以一人工智慧演算法對該影像執行一  
24 影像辨識程序以辨識該影像中的一目標偵測物，該保全模組  
25 更於該目標偵測物進入一防護範圍時輸出一異常通知；以及  
26 一雲端伺服器，通訊連接於該攝像裝置的該保全模組以接收  
27 該異常通知，該雲端伺服器係於接收到該異常通知時執行一  
28 通報程序」之全部技術特徵，惟證據3並未揭示系爭專利請  
29 求項2所進一步限定之技術特徵。

30 (2)證據4說明書第[0010]段記載「參閱第1圖所示，保全監視系  
31 統包含：保全管制機10、管制中心電腦30、攝影機21、影像

01 伺服模組20、感知器12及保全主機11。保全管制機10可連線  
02 至網際網路以與保全主機11通訊，並可與管制中心電腦通訊  
03 連接(如透過RS485等通訊技術)。保全主機11具有影像伺服  
04 模組20及保全控制模組70，攝影機21與影像伺服模組20連接  
05 」、第[0011]段記載「參閱第2圖所示，影像伺服模組20具  
06 有硬體組件22，硬體組件22係執行自我測試程序，於測試到  
07 硬體組件的至少其中之一異常時，產生異常訊號」、第[00  
08 13]段記載「自我測試程序係可偵測確認視訊資料是否有異  
09 常，亦即自我測試程序得偵測確認攝影機21拍攝取得的視訊  
10 資料中，是否有異物侵入、物品不尋常之移動或其他異常事  
11 件。換言之，自我測試程序係可為位移偵測程序、異物入侵  
12 偵測程序、人臉辨識偵測程序或其他等影像處理相關程序」  
13 、第[0014]段記載「硬體組件22的至少一者為儲存裝置，以  
14 儲存攝影機21之視訊資料；也就是說，一硬體組件22作為儲  
15 存裝置時，得儲存攝影機21所拍攝擷取的視訊資料，使作為  
16 執行自我測試程序的硬體組件22得自其中取得視訊資料，且  
17 加以自我測試，並於有異常時產生異常訊號，並傳送至保全  
18 主機11」、第[0015]段記載「保全控制模組70亦會將異常訊  
19 號轉換為保全訊號，以傳送至保全管制機10。換言之，保全  
20 主機11的保全控制模組70於接收到異常訊號時或判斷到發生  
21 異常事件時，會傳送一保全訊號至保全管制機10，也就是說  
22 ，保全訊號係對應於異常訊號、異常事件之偵測訊號或其組  
23 合，本創作並非以此為限。另外，管制中心電腦30會經由保  
24 全管制機10取得保全訊號，使管制中心電腦30取得保全訊號  
25 後，可迅速得知發生異常事件之現場狀況，供管制中心電腦  
26 30的監控人員得視需求而派遣人力至現場支援」，其中所述  
27 之「攝影機」、「影像伺服模組」、「保全管制機」可對應  
28 系爭專利請求項2所包含請求項1之「攝影模組」、「保全模  
29 組」、「雲端伺服器」，又證據4揭示影像伺服器模組中的  
30 硬體組件可執行自我偵測程序以辨識視訊資料中是否有異物  
31 侵入、物品不尋常之移動或其他異常事件，並於有異常時產

01 生異常訊號通知，是證據4可對應系爭專利請求項2所包含請  
02 求項1「一種攝像系統，包含：一攝像裝置，該攝像裝置包  
03 含：一攝影模組，用以取得一環境的一影像；以及一保全模  
04 組，電性連接於該攝影模組以取得該影像，該保全模組於一  
05 警戒狀態時以一人工智慧演算法對該影像執行一影像辨識程  
06 序以辨識該影像中的一目標偵測物…輸出一異常通知；以及  
07 一雲端伺服器，通訊連接於該攝像裝置的該保全模組以接收  
08 該異常通知，該雲端伺服器係於接收到該異常通知時執行一  
09 通報程序」之技術特徵。惟證據4並未揭示如何判斷是否有  
10 異物侵入並於有異常時產生異常訊號通知，是證據4並未揭  
11 示可對應系爭專利請求項2所包含請求項1「保全模組更於該  
12 目標偵測物進入一防護範圍時輸出一異常通知」之技術特  
13 徵，另證據4說明書第[0022]段記載「參閱第6圖所示，保全  
14 監視系統可包含一個或複數個另一影像伺服模組20' 及攝影  
15 機21'，以可擴充連接攝影機21'。例如，前述影像伺服模  
16 組20可連接四台攝影機21，而新增影像伺服模組21'之後，  
17 又可再連接四台攝影機21'。影像伺服模組20'係與保全主  
18 機11的保全控制模組70通訊連接，藉此保全控制模組70得以  
19 經由影像伺服模組20'取得另一攝影機21'之另一視訊資料  
20 及其異常事件之訊息」，即證據4雖揭示保全監視系統可包  
21 含一個或複數個另一影像伺服模組及攝影機，以取得另一視  
22 訊資料及其異常事件，惟其並未揭示可對應系爭專利請求項  
23 2所進一步限定之技術特徵。

24 (3)證據5說明書第7頁第2段記載「保全主機10透過網路12連線  
25 於一管制中心的圖資伺服器14，管制中心主要透過圖資伺服  
26 器連線設於各地各處的保全主機10，管制中心除了需要監視  
27 各場合的保全狀態與保全主機10的運作狀態外，本創作更藉  
28 藉此圖資伺服器14管理各端保全主機10所顯示的保全平面圖  
29 103，包括能夠在更新後，透過網路12即時同步更新保全平  
30 面圖103。圖資伺服器14可連結有監控螢幕16，讓管制中心  
31 人員可以藉此同步監控各保全主機10的平面圖狀態」、第9

01 頁第1段記載「保全主機20具有用以顯示保全平面圖203的顯  
02 示器201，保全主機20透過網路22連線管制中心端的圖資伺  
03 服器24，此例中，行動裝置211示意直接近端連線保全主機2  
04 0，可對應同步顯示載於保全主機20的平面圖；而行動裝置2  
05 13則是透過網路22遠端連線於圖資伺服器24，此行動裝置21  
06 3同步顯示保全平面圖的方式則是直接與圖資伺服器24進行  
07 同步」、圖2揭示保全主機可電性連接攝影機，即證據5揭示  
08 一種由保全主機、圖資伺服器所組成的保全平面圖控制系統  
09 ，保全主機能顯示保全平面圖，且圖資伺服器可透過網路連  
10 接以管理各端保全主機所顯示之保全平面圖，使管制中心人  
11 員可藉此同步監控各保全主機之平面圖狀態，是證據5可對  
12 應系爭專利請求項2所包含請求項1「一種攝像系統，包含：  
13 一攝像裝置，該攝像裝置包含：一攝影模組，用以取得一環  
14 境的一影像；以及一保全模組，電性連接於該攝影模組以取  
15 得該影像；以及一雲端伺服器，通訊連接於該攝像裝置的該  
16 保全模組」之技術特徵，惟證據5未揭示可對應系爭專利請  
17 求項2所包含請求項1「保全模組於一警戒狀態時以一人工智  
18 慧演算法對該影像執行一影像辨識程序以辨識該影像中的一  
19 目標偵測物」、「保全模組更於該目標偵測物進入一防護範  
20 圍時輸出一異常通知」、「雲端伺服器接收該異常通知，該  
21 雲端伺服器係於接收到該異常通知時執行一通報程序」之技  
22 術特徵、及可對應系爭專利請求項2所進一步限定之技術特  
23 徵。

24 (4)綜上，證據3雖已揭示系爭專利請求項2所包含請求項1之全  
25 部技術特徵，惟證據3未揭示可對應系爭專利請求項2所進一  
26 步限定之技術特徵，而該等技術特徵並非該發明所屬技術領  
27 域中具有通常知識者依證據3之內容所能預期者，自非屬依  
28 據申請前之先前技術所能輕易完成。證據4、5皆未揭示可對  
29 應系爭專利請求項2所包含請求項1「保全模組更於該目標偵  
30 測物進入一防護範圍時輸出一異常通知」之技術特徵，亦未  
31 揭示可對應系爭專利請求項2所進一步限定之技術特徵，又

01 該等技術特徵並非該發明所屬技術領域中具有通常知識者依  
02 證據4、5之內容所能預期者，自非屬依據申請前之先前技術  
03 所能輕易完成。因此，證據4、證據3、4之組合、證據4、5  
04 之組合、證據3、4、5之組合，不足以證明系爭專利請求項2  
05 不具進步性。

06 2.關於系爭專利請求項3:

07 系爭專利請求項3係直接依附於系爭專利請求項2之附屬項，  
08 證據4、證據3、4之組合、證據4、5之組合、證據3、4、5之  
09 組合，不足以證明系爭專利請求項2不具進步性，已如前  
10 述，故證據4、證據3、4之組合、證據4、5之組合、證據3、  
11 4、5之組合亦不足以證明系爭專利請求項3不具進步性。

12 3.原告主張證據4之「攝影機21拍攝取得的視訊資料」的範圍  
13 相當於系爭專利之「防護範圍」、證據4之「異物侵入」相  
14 相當於系爭專利之「該目標偵測物進入一防護範圍」；證據4  
15 之「複數個另一影像伺服模組20' 及攝影機21' 」相當於系  
16 爭專利之「另一攝像裝置」、「雲端伺服器」，證據4之  
17 「保全控制模組70得以經由影像伺服模組20' 取得另一攝影  
18 機21' 之另一視訊資料及其異常事件之訊息」相當於系爭專  
19 利之「該第一保全模組更於該目標偵測物離開該第一環境時  
20 輸出一移動通知至該雲端伺服器，並由該雲端伺服器控制該  
21 另一攝裝置的一第二保全模組進入該偵測狀態」；系爭專利  
22 與證據4「差異僅在於依通常知識即能簡單地進行修飾、置  
23 換的技術特徵」云云(本院卷第36至38頁)。但查：

24 (1)如前所述，證據4僅揭示影像伺服器模組中的硬體組件可執  
25 行自我偵測程序以辨識視訊資料中是否有異物侵入、物品不  
26 尋常之移動或其他異常事件，並於有異常時產生異常訊號通  
27 知，並未揭示「如何判斷是否有異物入侵」之相關技術內容  
28 ，難認所述證據4「攝影機21拍攝取得的視訊資料」的範圍  
29 相當於系爭專利請求項2所包含請求項1用以判斷是否對目標  
30 偵測物產生異常通知之「防護範圍」。

31 (2)又如前述，證據4僅揭示保全監視系統可包含一個或複數個

01 另一影像伺服模組及攝影機，以取得另一視訊資料及其異常  
02 事件，並未揭示不同攝影機間在目標偵測物追蹤上具有協作  
03 關係。

04 (3)綜上，在證據4之基礎下難認發明所屬技術領域中具有通常  
05 知識者可依證據4所揭示之技術內容即可進行簡單地修飾、  
06 置換、省略或轉用而完成前述技術特徵，證據4並未揭示可  
07 對應系爭專利請求項2所包含之技術特徵，所稱理由並不足  
08 採。

09 (十)雖證據4、6之組合、證據4、5、6之組合，不足以證明系爭  
10 專利請求項2、3不具進步性；惟證據3、6之組合、證據3、  
11 4、6之組合、證據3、4、5、6之組合，足以證明系爭專利請  
12 求項2、3不具進步性；：

13 1.證據3未揭示可對應系爭專利請求項2所進一步限定之技術特  
14 徵，證據4、5並未揭示可對應系爭專利請求項2所包含請求  
15 項1「保全模組更於該目標偵測物進入一防護範圍時輸出一  
16 異常通知」之技術特徵、及可對應系爭專利請求項2所進一  
17 步限定之技術特徵，已如前述。

18 2.證據6說明書第[0017]段記載「在一整合式安全系統中，對  
19 目標進行追蹤通常包括控制一個或多個攝影機以方便跟踪，  
20 而對於一多攝影機系統，對目標進行追蹤之系統會決定何時  
21 將追蹤從一個攝影機“交接”到另一個攝影機」，即證據6  
22 已揭示系統會依據目標移動的情況將目標交接給另一個攝影  
23 機，以進行目標之追蹤，是證據6可對應系爭專利請求項2所  
24 進一步限定之技術特徵及系爭專利請求項3所進一步限定  
25 「其中該第二保全模組係設置於一第二環境，且該第二環境  
26 鄰接於該第一環境」之技術特徵。

27 3.證據3及證據6同屬利用攝影機偵測是否有入侵者之安全防護  
28 技術，具有技術領域關連性及功能或作用之共通性，是所屬  
29 技術領域中具有通常知識者為對入侵者之追蹤，在基於證據  
30 3所揭示之內容下，自有動機組合證據6之技術內容以完成系  
31 爭專利請求項2、3之全部技術特徵，故證據3、6之組合足以

01 證明系爭專利請求項2、3不具進步性，從而證據3、4、6之  
02 組合、證據3、4、5、6之組合，亦足以證明系爭專利請求項  
03 2、3不具進步性。

04 4.另證據6因亦未揭示可對應系爭專利請求項2所包含請求項1  
05 「保全模組更於該目標偵測物進入一防護範圍時輸出一異常  
06 通知」之技術特徵，故證據4、6之組合、證據4、5、6之組  
07 合，尚不足以證明系爭專利請求項2、3不具進步性。

08 七、綜上所述，本件證據3、6之組合、證據3、4、6之組合、證  
09 據3、4、5、6之組合，足以證明系爭專利請求項2、3不具進  
10 步性，故系爭專利已違反核准時專利法第120條準用第22條  
11 第1項之規定，自不得取得新型專利。從而，本件事證明  
12 確，被告所為系爭專利請求項2至3舉發不成立之原處分，於  
13 法即有未合，訴願決定予以維持，亦有違誤，故原告訴請撤  
14 銷訴願決定及原處分關於「請求項2至3舉發不成立」部分，  
15 並命被告應就系爭專利為「請求項2至3舉發成立，應予撤  
16 銷」之處分，為有理由，應予准許。

17 八、本件判決基礎已經明確，兩造其餘主張或答辯及訴訟資料經  
18 本院斟酌後，核與判決結果不生影響，並無一一論述的必要  
19 。

20 九、又因原告於原處分及訴願決定階段並未適時提出證據6之新  
21 證據，而係於本件訴訟審理時始提出，爰依行政訴訟法第10  
22 4條準用民事訴訟法第82條規定，認為原告之訴雖有理由，  
23 惟全部訴訟費用仍應由原告負擔，附此敘明。

24 十、結論：本件原告之訴為有理由，爰依智慧財產案件審理法第  
25 2條、行政訴訟法第104條、第200條第3款、第218條，民事  
26 訴訟法第82條、第385條第1項，判決如主文。

27 中 華 民 國 115 年 3 月 19 日

28 智慧財產第一庭

29 審判長法官 汪漢卿

30 法官 吳俊龍

31 法官 曾啓謀

01 以上正本係照原本作成。

02 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  
03 明上訴理由，其未表明上訴理由者，應於提起上訴後20日內  
04 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  
05 起上訴者，應於判決送達後20日內補提上訴理由書（均須按  
06 他造人數附繕本）。

07 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，  
08 逕以裁定駁回。

09 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  
10 法第49條之1第1項第3款）。但符合下列情形者，得例外不  
11 委任律師為訴訟代理人（同條第3項、第4項）。  
12

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。
(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	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。

01

審 訴 訟 代 理 人	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 115 年 3 月 27 日

03

書記官 丘若瑤