

智慧財產及商業法院行政判決

114年度行專訴字第48號

民國115年5月7日辯論終結

原告 徐全福

被告 經濟部智慧財產局

代表人 廖承威

訴訟代理人 陳國衍

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114年8月12日經法第11417304450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：

原告於民國112年2月23日以「電助力自行車中置內轉子馬達與驅動裝置」向被告申請發明專利，經被告編為第112106646號審查（下稱本案），不予專利。原告不服，申請再審查。案經被告依113年9月30日修正本及114年1月13日申請專利範圍修正頁審查，核認本案仍有違專利法第22條第2項規定，以114年3月6日（114）智專議（三）05132字第11420246500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，復遭經濟部為訴願駁回之決定，原告仍未甘服，遂依法提起本件行政訴訟。

二、原告聲明請求訴願決定及原處分均撤銷，被告應就本案作成准予專利之審定，並主張：

本案主要元件為單級擺線齒輪減速機構，而引證1的相對應元件為單級行星齒輪減速機構，二者元件特徵不同、性能不同、設計技術不同、產生功效不同，且擺線齒輪具有傳動扭矩大、低摩擦阻力、低噪音振動、相同減速比下具有較小尺寸等優點，熟悉齒輪傳動設計者，都瞭解擺線齒輪減速機構

01 比行星齒輪減速機構具有這些優點。引證1採用漸開線齒輪
02 行星減速機構，本案採用擺線齒輪減速機構，二者存在性能
03 與設計上的差異巨大，若非專門研究單位，如國內工業技術
04 研究院機械工業研究所，將無法勝任擺線齒輪減速機構設計
05 和製造，更遑論簡單地進行修飾、置換、省略或轉用。引證
06 2係使用於輪圈的輪轂馬達所用的二級擺線齒輪減速機構，
07 而本案係為中置馬達所用的單級擺線齒輪減速機構。具有通
08 常知識者應不具有技術能力可以輕易將二級轉換成單級擺線
09 齒輪減速機構。又引證1、2、3不具有技術領域之關聯性、
10 所欲解決問題之共通性、功能或作用之共通性及三者間並不
11 具有「教示或建議」，沒有動機能結合複數引證。

12 三、被告聲明請求為判決原告之訴駁回，並抗辯：

13 引證1已揭露自行車中置內轉子馬達主要技術，而其減速機
14 構為漸開線少齒差行星減速機構，引證1與引證2的擺線齒減
15 速機構(同本案)傳動原理相同，皆為內齒輪與外齒輪的齒數
16 相差很少的內嚙合傳動，故兩者動力傳遞類似，以引證2之
17 擺線齒減速機構取代轉用引證1之漸開線少齒差行星減速機
18 構，以引證1與引證2相互組合並無難度。引證3的霍爾傳感
19 器改裝應用於引證1輕易達成偵測踩踏頻率，結合引證2之擺
20 線齒減速機構，應屬該發明所屬技術領域中具有通常知識
21 者，依申請前之先前技術所能簡單完成；引證1至3間之技術
22 內容揭示並未有反向教示或彼此不相容。又本案所強調的眾
23 多優點僅屬個別內轉子馬達驅動裝置之機構發明局部特點，
24 且由引證1至3所揭示者同屬電助力自行車，具有技術領域之
25 關聯性，且引證1至3均利用驅動馬達提供騎行助力，故具有
26 功能或作用之共通性，因此，本項所請之發明其整體對照引
27 證1至3並未產生無法預期之功效，為該發明所屬技術領域中
28 具有通常知識者可依引證1至3所揭示技術內容結合加以簡單
29 變更所能輕易完成本案之發明。綜上及原審定書所述，本案
30 請求項1至5、7、8之不具進步性理由已如原審定書所載，引
31 證1至3間具有合理之組合動機，原處分並無違誤。

01 四、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
02 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
03 爭點如下：

04 (一)不爭執事項：

05 如事實及理由欄一、事實概要所示。

06 (二)本件爭點：

07 引證1、引證2以及引證3之組合是否足以證明本案請求項1至
08 5、7、8不具進步性？

09 五、得心證之理由：

10 (一)本案申請日為112年1月3日，再審查核駁審定日為114年3月6
11 日，本件於115年5月7日言詞辯論終結，故本案是否符合專
12 利要件，應以111年5月4日修正公布、同年7月1日施行之專
13 利法（下稱專利法）為斷。

14 (二)本案技術分析：

15 1.本案摘要說明：

16 如本案摘要所示，其為電助力車的驅動裝置，本案的裝置包
17 含一殼體，一曲柄軸組，一內轉子馬達，一擺線齒減速機構
18 ，一輸出軸組，一霍爾傳感器組，及一星形鍊齒片座組所組
19 成。曲柄軸、內轉子中空軸、內齒座圓心、減速輸出軸、單
20 向輸出軸、和單向軸承，皆位於同一軸心，且曲柄軸外徑皆
21 小於其他轉動軸。內轉子中空軸一端設有一偏心軸，偏心軸
22 上設有一軸承，軸承外徑上設有一擺線齒盤，擺線齒盤外周
23 圓設有一環形內齒座，此擺線齒盤外徑小於環形內齒座、故
24 擺線齒盤以偏心軸為圓心作自轉、同時繞環形內齒座之圓心
25 作公轉。本發明裝置經由擺線齒盤帶動輸出軸和星形鍊齒盤
26 ，具有體積小、重量輕、高減速比、高扭矩、成本低等功
27 效。

28 2.本案申請專利範圍分析：

29 本案申請專利範圍共計8個請求項，其中請求項1為獨立項，
30 其餘為附屬項。原告主張本案請求項1至8應具有進步性，上
31 開請求項內容如下：

01 第1項：一種電助力自行車中置內轉子馬達與驅動裝置包含
02 一外殼體；一曲柄軸組包含，一曲柄軸和二端曲
03 柄接頭，並貫穿且安置於外殼體中心；一內轉子馬
04 達包含，一定子線圈，一內轉子，一中空偏心軸，
05 此內轉子馬達裝置於外殼體左側，並與曲柄軸同軸
06 心；一擺線齒減速機構包含，一擺線齒盤，一環形
07 內齒座，和一軸承，此擺線齒減速機構裝置於內轉
08 子馬達右側，並與曲柄軸同軸心；一輸出軸組包含
09 一減速輸出軸，一單向輸出軸，一單向軸承，一
10 複數傳動銷，此輸出軸組裝置於擺線齒減速機構右
11 側，並與曲柄軸同軸心；一霍爾傳感器組包含，一
12 霍爾傳感器，一磁鐵環座，一複數圓形磁鐵，其中
13 磁鐵環座和複數圓形磁鐵裝置於單向輸出軸外圓周
14 並與曲柄軸同軸心。

15 第2項：如申請專利範圍第1項所述之電助力自行車中置內轉
16 子馬達與驅動裝置，其中，內轉子馬達為內轉子無
17 刷直流馬達，定子線圈之外圓固定結合於外殼體內
18 徑，且內轉子馬達安置於外殼體左側。

19 第3項：如申請專利範圍第1項所述之電助力自行車中置內轉
20 子馬達與驅動裝置，其中，曲柄軸、內轉子、中空
21 偏心軸、環形內齒座圓心、減速輸出軸、和單向輸
22 出軸，皆位於同一軸心，且曲柄軸外徑皆小於中空
23 偏心軸內徑、減速輸出軸內徑、單向輸出軸內徑、
24 和單向軸承內徑。

25 第4項：如申請專利範圍第1項所述之電助力自行車中置內轉
26 子馬達與驅動裝置，其中，內轉子一端設有一中空
27 偏心軸，中空偏心軸上設有一軸承，軸承外徑上設
28 有一擺線齒盤，擺線齒盤外周圓設有一環形內齒座
29 依據擺線齒減速機構設計方程式，環形內齒座之
30 齒數為 $N+1$ 時，則與環形內齒座嚙合之擺線齒盤之齒
31 數必為 N ，依據擺線齒設計方程式相互嚙合轉動時產

生減速比必為 N ，由於擺線齒盤齒數 N 小於環形內齒座齒數 $N+1$ ，故此擺線齒盤外徑小於環形內齒座、此擺線齒盤以中空偏心軸為圓心作自轉、同時繞環形內齒座圓心作公轉。

第5項：如申請專利範圍第1項所述之電助力自行車中置內轉子馬達與驅動裝置，其中，擺線齒盤是一個單數擺線齒盤。

第6項：如申請專利範圍第1項所述之電助力自行車中置內轉子馬達與驅動裝置，其中，係在環形內齒座上直接製造成滾子外形，以減少零件數量，並固定於外殼體內側。

第7項：如申請專利範圍第1項所述之電助力自行車中置內轉子馬達與驅動裝置，其中，減速輸出軸經由複數傳動銷由擺線齒盤帶動旋轉，減速輸出軸直接和單向輸出軸嚙合一起旋轉、又單向輸出軸直接和鏈齒片座組嚙合一起旋轉。

第8項：如申請專利範圍第1項所述之電助力自行車中置內轉子馬達與驅動裝置，其中，在單向輸出軸上裝置一霍爾傳感器組，其中包含霍爾傳感器、磁鐵環座、複數圓形磁鐵，此霍爾傳感器功能用為偵測是否有雙腳踩踏，和踩踏頻率，並將ON/OFF訊擺線息傳訊給外置控制器。

3. 本案技術說明：

如本案說明書第0022段所載，並參照第2圖，本案之動力輸出方式主要為「腳踏曲柄→曲柄軸21→單向軸承53→單向輸出軸52→霍爾傳感器61→內轉子32→中空偏心軸33→擺線齒盤41→減速輸出軸51→單向輸出軸52→鏈齒片座組」。以上霍爾傳感器61的功能，如本案說明書第0019段所示，在於偵測是否有踩踏板使曲柄軸21旋轉，當有人踩踏時，霍爾傳感器61會通知控制器接通電源，使內轉子馬達31開始運轉，由電能轉換成動能輸出，達到使腳踏更輕鬆省力的功能。

01 4.本案之圖式如本判決附圖一所示。

02 (三)核駁證據技術分析：

03 1.引證1（主引證）為西元2017年1月25日公告之中國大陸第CN
04 205911895U號「電動自行車微型中置電機」專利案，其公告
05 日早於本案申請日（2023年2月23日），可為本案之先前技
06 術。引證1為一種電動自行車微型中置電機，其特徵是：轉
07 子固接在偏心軸上，偏心軸通過軸承支撐有行星齒輪，行星
08 齒輪與內齒圈嚙合，內齒圈外圓與超越離合器觸接，超越離
09 合器與離合器支撐架固接，離合器支撐架透過軸承支撐在主
10 軸上，離合器支撐架並與動力輸出套固接，主外殼內固接有
11 銷軸約束盤，銷軸約束盤透過銷軸與行星齒輪連接，主軸一
12 側端固接超越離合器並與動力輸出套固接。有益效果：本實
13 用新型可使馬達外徑尺寸及重量顯著減少。依照電動自行車的
14 五通寬度標準設計軸向尺寸，安裝在自行車後，幾乎察覺
15 不出馬達的存在，其輸出功率以及齒輪嚙合強度均達到自行
16 車的標準，進而滿足了輕量化小型化的市場需求（參證據2
17 摘要），引證1主要圖式如本判決附圖二所示。

18 2.引證2為2006年12月21日公告之中華民國第I269005號「具齒
19 輪減速機構之輪圈馬達」專利案，其公告日早於本案申請日
20 （2023年2月23日），可為本案之先前技術。引證2為一種齒
21 輪減速機構，其包括至少一環齒輪、第一托架、第一齒輪總
22 成、第二托架、第二齒輪總成。其中第一托架中心具有一凸
23 軸。第一齒輪總成係位於第一托架之底側，與環齒輪相嚙
24 合，且與一旋轉動力源之輸出軸相連動。第二齒輪總成係位
25 於第二托架之底側，與環齒輪相嚙合，且與第一托架之凸軸
26 相連動。其中當旋轉動力源作動時，轉動第一齒輪總成，而
27 帶動第一托架之凸軸旋轉，而轉動第二齒輪總成，進而使環
28 齒輪與第二托架之間產生相對運動而輸出動力（參引證2摘
29 要），引證2主要圖式如本判決附圖三所示。

30 3.引證3為2020年9月25日公告之中國大陸第CN211568219U號
31 「助力自行車的轉速傳感結構」專利案，其公告日早於本案

申請日（2018年10月8日），可為本案之先前技術。引證3為一種助力自行車的轉速感測結構，包括車架和轉速感知器，車架的五通內設有中軸，轉速傳感器包括霍爾傳感器，中軸上套設有安裝塊，安裝塊置於五通內，且安裝塊隨中軸轉動，安裝塊的外周設有若干磁鐵，五通上設有所述霍爾傳感器，霍爾傳感器與安裝塊相近；此款助力自行車的傳感結構、安裝塊以及磁鐵隱藏在五通內的中軸上，磁鐵與霍爾感測器在中軸徑向方向上傳動檢測，中軸寬度不變，兩側腳踏曲柄可以更接近，更符合人體工學設計，安裝塊不易集塵，五通保持乾淨整潔，有利於中軸保持良好運行，保證轉速傳感器的精準度，而且，安裝塊和磁鐵不會被碰撞，霍爾傳感器與磁鐵保持有效的感應距離，使轉速傳感器工作穩定（參引證3摘要），引證3主要圖式如本判決附圖四所示。

(四)引證1、2、3之組合足以證明本案請求項1不具進步性：

1.引證1為一電動自行車微型中置電機，引證1圖式第1圖與說明書第[0021]段揭示「一種電動自行車微型中置電機，包括定子2、轉子3、主軸1、主外殼14、左端蓋15、右端蓋17，所述主軸分別通過固定在左端蓋的左端蓋支撐軸承16以及固定在右端蓋的右端蓋支撐軸承18支撐在主外殼上，所述轉子固接在偏心軸4上，所述偏心軸透過偏心軸支撐軸承5支撐在主軸上，偏心軸另一端透過行星齒輪支撐軸承6支撐有行星齒輪7」，引證1圖式第1至3圖與說明書第[0020]至[0024]段揭露一電動自行車，使用中置內轉子馬達(包括主外殼14、主軸1、定子2、轉子3、偏心軸4)以及一減速齒輪組(包括行星齒輪支撐軸承6、行星齒輪7、內齒圈9、動力輸出套19、動力輸出套支撐軸承20、超越離合器內圈22、超越離合器外圈21及一牙盤23)，引證1之主外殼14、主軸1、定子2、轉子3、偏心軸4、動力輸出套19以及動力輸出套支撐軸承20，相當於本案請求項1之外殼體1、曲柄軸21、馬達定子31、馬達內轉子32、中空偏心軸33、單向輸出軸52以及單向軸承53；引證1已揭露本案請求項1「一種電助力自行車中置內轉子馬

達與驅動裝置包含：一外殼體；一曲柄軸組包含，一曲柄軸和二端曲柄接頭，並貫穿且安置於外殼體中心；一內轉子馬達包含，一定子線圈，一內轉子，一中空偏心軸，此內轉子馬達裝置於外殼體左側，並與曲柄軸同軸心」以及「一輸出軸組包含，一減速輸出軸，一單向輸出軸，一單向軸承」，但引證1並未揭露本案請求項1「一擺線齒減速機構包含，一擺線齒盤，一環形內齒座，和一軸承，此擺線齒減速機構裝置於內轉子馬達右側，並與曲柄軸同軸心」以及「一複數傳動銷，此輸出軸組裝置於擺線齒減速機構右側，並與曲柄軸同軸心；一霍爾傳感器組包含，一霍爾傳感器，一磁鐵環座，一複數圓形磁鐵，其中磁鐵環座和複數圓形磁鐵裝置於單向輸出軸外圓周，並與曲柄軸同軸心」；引證1與本案請求項1的差異在於引證1雖與本案請求項1相同均使用減速機構，但引證1使用行星齒輪減速機構，而本案請求項1使用擺線齒減速機構，且引證1並未揭露本案請求項1霍爾傳感器組。

2.引證2說明書第10頁第7至15行揭示一種用於自行車輪圈(或稱輪轂)與馬達結合的擺線齒減速機構，說明書第13頁第3行至第21行及圖式第4圖所揭示之擺線齒輪減速機構2，包含一殼架20、一第一環齒輪21、一第一托架22、傳動銷223、第一齒輪總成23以及一軸承234，引證2之一第一托架22、傳動銷223、第一齒輪總成23、第一環齒輪21以及一軸承234相當於本案請求項1減速輸出軸51、傳動銷52以及擺線齒減速機構之擺線齒盤41、環形內齒座42和一軸承43，即引證2已揭露本案請求項1之「減速輸出軸」、「複數傳動銷」以及「一擺線齒減速機構包含，一擺線齒盤，一環形內齒座，和一軸承」技術特徵。

3.引證3說明書第[0006]段揭示一種助力自行車用於中軸的轉速傳感機構，其說明書第0022至0025段及圖式第2、3圖揭示霍爾傳感器41安裝在中軸2上，包含安裝塊42及若干磁鐵43，亦即引證3已揭露本案請求項1「一霍爾傳感器組包含，一霍爾傳感器，一磁鐵環座，一複數圓形磁鐵，其令磁鐵環

座和複數圓形磁鐵裝置於單向輸出軸外圓周，並與曲柄軸同軸心」技術特徵。

4.如前所述，引證1與本案請求項1差異在於引證1使用行星齒輪減速機構，與本案請求項1所使用的擺線齒減速機構不同，此差異僅在於減速機構的選擇不同，況引證2已揭露擺線齒減速機構同樣用於電力自行車與馬達結合，當所屬技術領域通常知識者在引證1的基礎上，基於引證2輪圈馬達採用擺線齒輪減速機構的教示(引證2說明書第12頁倒數第1行至第13頁第2行以及第15頁第16至18行)，因引證1中置馬達與引證2輪圈馬達同屬自行車電動馬達控制技術，當能以引證2擺線齒輪減速機構取代行星齒輪減速機構，且基於引證2關於高減速比用於輪圈馬達的教示(引證2說明書第5頁第19至24行以及第8頁第5至17行)，引證1為在中置馬達取得高減速比，採用擺線齒輪系取代行星齒輪系，所屬技術領域通常知識者當會輕易思及；引證1雖未揭露霍爾傳感器，惟霍爾傳感器(或其他傳動傳感器)是助力自行車利用電動馬達時所不可或缺的一環，其係用於偵測自行車曲柄軸是否旋轉以控制電能是否傳輸給馬達，故引證1與引證3的結合亦屬輕易思及。綜上，所屬技術領域具有通常知識者當有動機且可輕易思及將引證2擺線齒輪減速機構取代引證1之行星齒輪減速機構以及將引證3之霍爾傳感器組運用至引證1之電動自行車驅動裝置上，故本案請求項1為所屬技術領域中具有通常知識者依引證1至3簡單變更所能輕易完成者，引證1至3之組合足以證明本案請求項1不具進步性。

5.原告主張引證1至3並無結合動機，惟引證1已揭露中置馬達使用行星減速齒輪，基於引證2的高減速比的教示，以擺線減速齒輪取代行星減速齒輪，以及基於引證3霍爾傳感器用於電動助力自行車的教示，引證1至3間具有結合動機。另原告主張引證2使用的是二級擺線齒減速機構，對比本案請求項1一級擺線齒減速機構，不僅安裝位置不同，且複雜度更甚，惟考量中軸馬達使用，較輪圈馬達要求更小的體積，採

01 用一級擺線齒減速機構應屬所屬技術領域中具有通常知識者
02 所更輕易思及者，因此原告之主張不可採。

03 (五)引證1、2、3之組合足以證明本案請求項2不具進步性：

04 本案請求項2依附請求項1，包含請求項1之全部技術特徵，
05 並進一步界定「內轉子馬達為內轉子無刷直流馬達，定子線
06 圈之外圓固定結合於外殼體內徑，且內轉子馬達安置於外殼
07 體左側」技術特徵。引證1至3之組合足以證明本案請求項1
08 不具進步性，已如前述。而本案請求項2之前揭附屬技術特
09 徵，僅屬內轉子馬達種類的簡單特定，不具無法預期之功
10 效，故引證1至3之組合足以證明本案請求項2不具進步性。

11 (六)引證1、2、3之組合足以證明本案請求項3不具進步性：

12 本案請求項3依附請求項1，包含請求項1之全部技術特徵，
13 並進一步界定「曲柄軸、內轉子、中空偏心軸、環形內齒座
14 圓心、減速輸出軸、和單向輸出軸，皆位於同一軸心，且曲
15 柄軸外徑皆小於中空偏心軸內徑、減速輸出軸內徑、單向輸
16 出軸內徑、和單向軸承內徑」技術特徵。引證1至3之組合足
17 以證明本案請求項1不具進步性，已如前述。而引證1圖式第
18 1圖所揭示主軸1、偏心軸4搭載轉子3之區段的內徑，超越離
19 合器支撐架11和動力輸出套19位於同一軸心，以及主軸1之
20 外徑小於偏心軸4搭載轉子3之區段的內徑、超越離合器支撐
21 架11內徑和動力輸出套19內徑等技術內容，已揭露本案請求
22 項3之前揭附屬技術特徵，故引證1至3之組合足以證明本案
23 請求項3不具進步性。

24 (七)引證1、2、3之組合足以證明本案請求項4不具進步性：

25 本案請求項4依附請求項1，包含請求項1之全部技術特徵，
26 並進一步界定「內轉子一端設有一中空偏心軸，中空偏心軸
27 上設有一軸承，軸承外徑上設有一擺線齒盤，擺線齒盤外周
28 圓設有一環形內齒座，依據擺線齒減速機構設計方程式，環
29 形內齒座之齒數為 $N+1$ 時，則與環形內齒座嚙合之擺線齒盤
30 之齒數必為 N ，依據擺線齒設計方程式相互嚙合轉動時產生
31 減速比必為 N ，由於擺線齒盤齒數 N 小於環形內齒座齒數 $N+$

01 1，故此擺線齒盤外徑小於環形內齒座、此擺線齒盤以中空
02 偏心軸為圓心作自轉、同時繞環形內齒座圓心作公轉」技術
03 特徵。引證1至3之組合足以證明本案請求項1不具進步性，
04 已如前述。而引證2之第一托架22、傳動銷223、第一齒輪總
05 成23、第一環齒輪21以及一軸承234相當於系爭專利發明之
06 減速輸出軸51、傳動銷52以及擺線齒減速機構之擺線齒盤4
07 1、環形內齒座42和一軸承43，即由引證2圖式第4圖、第5圖
08 A至C及說明書第13頁第3行至第14頁第20行所揭示輸出軸3
09 1、第一托架22、傳動銷223、第一齒輪總成23、第一環齒輪
10 21以及一軸承234等技術元件位置對應關係，已揭露本案請
11 求項4之前揭附屬技術特徵，故引證1至3之組合足以證明本
12 案請求項4不具進步性。

13 (八)引證1、2、3之組合足以證明本案請求項5不具進步性：

14 本案請求項5依附請求項1，包含請求項1之全部技術特徵，
15 並進一步界定「其中，擺線齒盤是一個單數擺線齒盤」技術
16 特徵。引證1至3之組合足以證明本案請求項1不具進步性，
17 已如前述。而引證2圖式第4圖及說明書第13頁倒數第8行、
18 第14頁第4行所揭示齒輪總成23、26為擺線齒輪等技術內
19 容，已揭露本案請求項5之前揭附屬技術特徵，故引證1至3
20 之組合足以證明系爭專利發明請求項5不具進步性。

21 (九)引證1、2、3之組合足以證明本案請求項7不具進步性：

22 本案請求項7依附請求項1，包含請求項1之全部技術特徵，
23 並進一步界定「其中，減速輸出軸經由複數傳動銷由擺線齒
24 盤帶動旋轉，減速輸出軸直接和單向輸出軸嚙合一起旋轉、
25 又單向輸出軸直接和鏈齒片座組嚙合一起旋轉」技術特徵。
26 引證1至3之組合足以證明本案請求項1不具進步性，已如前
27 述。而引證1圖式第1圖及說明書第[0021]段所揭示內齒圈9
28 的外圓與超越離合器10觸接，超越離合器10與超越離合器支
29 撐架11固接，超越離合器支撐架11與動力輸出套19固接，以
30 及動力輸出套19上固接有牙盤23等技術內容，已揭露本案請

01 求項7之前揭附屬技術特徵，故引證1至3之組合足以證明本
02 案請求項7不具進步性。

03 (十)引證1、2、3之組合足以證明本案請求項8不具進步性：

04 本案請求項8依附請求項1，包含請求項1之全部技術特徵，
05 並進一步界定「其中，在單向輸出軸上裝置一霍爾傳感器
06 組，其中包含霍爾傳感器、磁鐵環座、複數圓形磁鐵，此霍
07 爾傳感器功能用為偵測是否有雙腳踩踏，和踩踏頻率，並將
08 ON/OFF訊擺線息傳訊給外置控制器」技術特徵。引證1至3之
09 組合足以證明本案請求項1不具進步性，已如前述。而引證3
10 圖式第2、3圖及說明書第[0025]段，已揭示使用者踩動腳
11 踏，腳踏透過腳踏曲柄帶動中軸2在傳動外殼30內旋轉，傳
12 動齒輪31和安裝塊42隨中軸2旋轉，傳動齒輪31透過傳動軸
13 帶動後輪轉動，安裝塊42帶動其上的磁鐵43作圓周運動，多
14 個磁鐵43間隔觸發霍爾感測器41，中軸2轉速越快，間隔觸
15 發霍爾感測器41的時間越短，霍爾感測器41發送訊號給控制
16 系統，控制系統驅動電機帶動後輪旋轉等相關技術內容，已
17 揭露本案請求項8之前揭附屬技術特徵，故引證1至3之組合
18 足以證明本案請求項8不具進步性。

19 六、綜上所述，本案有違專利法第22條第2項規定，被告所為不
20 予專利之原處分，尚無違誤，訴願決定予以維持，亦無不合
21 。從而，原告訴請撤銷原處分及訴願決定，及被告應就本案
22 作成准予專利之處分，為無理由，應予駁回。

23 七、本件判決基礎已臻明確，兩造其餘攻擊防禦方法及訴訟資料
24 經本院斟酌後，核與判決結果不生影響，無逐一論述之必要
25 ，併此敘明。

26 八、據上論結，本件原告之訴為無理由，依智慧財產案件審理法
27 第2條，行政訴訟法第98條第1項前段規定，判決如主文。

28 中 華 民 國 115 年 5 月 28 日

29 智慧財產第一庭

30 審判長法官 汪漢卿

31 法官 吳俊龍

02 以上正本係照原本作成。

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

08 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，
09 逕以裁定駁回。

10 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
11 法第49條之1第1項第3款）。但符合下列情形者，得例外不
12 委任律師為訴訟代理人（同條第3項、第4項）。
13

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	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

為適當者，
亦得為上訴
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 115 年 6 月 1 日

03

書記官 施屏如