

智慧財產及商業法院民事判決

110年度民專上字第17號

上訴人 創盛工業股份有限公司

法定代理人 陳清萬

訴訟代理人 蔡億達律師

輔佐人 謝宗諭專利師

被上訴人 美正紙器股份有限公司

兼法定代理人 高建勳

上二人共同

訴訟代理人 吳威廷律師

林佑儒律師

胡書慈專利師

上列當事人間請求侵害專利權有關財產權爭議事件，上訴人對於中華民國110年3月4日本院109年度民專訴字第90號第一審判決提起上訴，本院於110年12月2日言詞辯論終結，判決如下：

主 文

上訴駁回。

第二審訴訟費用由上訴人負擔。

事實及理由

壹、上訴人主張略以：

上訴人為中華民國專利證書第150420號「送料機之感測補償對位裝置」（下稱系爭專利）之專利權人，專利期間自民國91年1月21日至109年8月16止。被上訴人美正紙器股份有限公司（下稱美正公司）曾於104年1月17日向上訴人之關係企業○○機械股份有限公司（下稱○○公司）購買全自動電腦高速裱紙機00000000000000，故美正公司已知悉上訴人享有系爭專利權。惟上訴人發現美正公司現場使用之「自動裱瓦楞機NO.M3」（下稱系爭產品）之元件配置、機台運作與系爭專利技術相同，經上訴人送請○○專利事務所進行專利侵權鑑定比對，依該所109年5月25日出具之專利侵權意見書，系爭產品已落入系爭專利之申請專利範圍，而構成侵權。美正

01 公司為專業紙器製造商，難謂無查證之能力，具有侵害系爭
02 專利之故意或過失，爰依專利法第96條第2項、第97條第1
03 項、第2項請求美正公司應賠償新臺幣（下同）300萬元。被
04 上訴人高建勳為美正公司之法定代理人，其因執行職務侵害
05 系爭專利權，依公司法第23條第2項規定，應與美正公司負
06 連帶賠償之責。

07 貳、被上訴人辯稱：

08 一、系爭產品未落入系爭專利請求項1、2、4之文義範圍：

09 系爭產品雖有對面材位置進行調整，但實際上該調整係為了
10 符合裱紙機所設定的標準值，該調整並非為了與在同一時間
11 欲貼合的浪材位置加以「精確對位貼合」，系爭產品的輥子
12 調整面材位置，並非進行「讓該第一物件在與該第二物件貼
13 合時，能夠精確對位貼合」，而係為了符合「控制裝置中預
14 設位置」，故系爭產品並不符合系爭專利請求項1的文義讀
15 取，對於請求項1不構成文義侵權。請求項2及4分別依附於
16 請求項1，系爭產品既對請求項1不構成文義侵權，亦不構成
17 請求項2、4之文義侵權。

18 二、系爭專利請求項1、2、4不具進步性，具有應撤銷之事由：
19 被上訴人提出之有效性證據組合如下：(1)乙證2、乙證4之
20 組合是否足以證明系爭專利請求項1、2、4不具進步性？(2)
21 乙證1、乙證2、乙證4之組合是否足以證明系爭專利請求項
22 1、2、4不具進步性？(3)乙證14是否足以證明請求項1、2，
23 不具進步性？(4)乙證14、乙證16之組合，是否足以證明系
24 爭專利請求項1、2、4不具進步性？(5)乙證14、乙證18之組
25 合，是否足以證明系爭專利請求項1、2、4不具進步性？(6)
26 乙證14、乙證20之組合，是否足以證明系爭專利請求項1、4
27 不具進步性？經濟部智慧財產局（下稱智慧局）110年2月3
28 日（110）智專三（三）05147字第11021014110號專利舉發
29 審定書，已認定系爭專利請求項1至5均不具進步性，作成
30 「請求項1至5舉發成立，應予撤銷」之處分。

31 三、被上訴人主觀上不具侵害系爭專利之故意或過失：

被上訴人為裱紙機之買受人，所營事業為紙器製造加工銷售，而非裱紙機之製造商或販售商，為上訴人之下游客戶，不具同業競爭關係，被上訴人對相關機械行業而言尚非具有相當注意能力之人，難認被上訴人有預見或避免損害發生之注意能力卻不注意，致系爭產品侵害系爭專利，被上訴人不具侵害專利之故意或過失。

四、綜上所述，系爭專利具有應撤銷之事由，被上訴人使用之系爭產品並未侵害上訴人系爭專利權，系爭產品未落入請求項1、2、4之文義範圍，上訴人請求被上訴人連帶賠償300萬元本息，為無理由。

參、原審判決駁回上訴人之訴及假執行之聲請，上訴人提起上訴，上訴聲明：1.原判決廢棄。2.被上訴人等應連帶賠償上訴人300萬元，及自起訴狀送達翌日起至清償日止，按年息百分之五計算之利息。3.訴訟費用由被上訴人等連帶負擔。4.就第二項聲明，上訴人願供擔保，請准宣告假執行。被上訴人答辯聲明：1.上訴人之上訴駁回。2.第一、二審訴訟費用由上訴人負擔。3.就第一項聲明，如受不利之判決，被上訴人願供擔保，請准宣告免為假執行。

肆、兩造間不爭執之事實：（見本院卷第396頁）

一、上訴人為系爭專利之專利權人，專利期間自91年1月21日至109年8月16止。

二、被上訴人曾於104年1月17日向上訴人之關係企業○○公司購買「全自動電腦高速裱紙機AUTO FLUTE LAMINATOR AspireCS-1416」乙台。

三、被上訴人確有使用系爭產品。

四、被上訴人高建勳為美正公司之法定代理人。

伍、兩造間之主要爭點：（見本院卷第396-397頁）

一、系爭產品有無落入系爭專利請求項1、2、4之文義侵權？

二、系爭專利是否具有得撤銷之事由：

（一）乙證2、乙證4之組合是否足以證明系爭專利請求項1、2、4不具進步性？

01 (二)乙證1、乙證2、乙證4之組合是否足以證明系爭專利請求項
02 1、2、4不具進步性？

03 (三)乙證14是否足以證明系爭專利請求項1、2，不具進步性？

04 (四)乙證14、乙證16之組合，是否足以證明系爭專利請求項1、
05 2、4不具進步性？

06 (五)乙證14、乙證18之組合，是否足以證明系爭專利請求項1、
07 2、4不具進步性？

08 (六)乙證14、乙證20之組合，是否足以證明系爭專利請求項1、4
09 不具進步性？

10 三、被上訴人就本件侵權行為有無故意或過失？

11 四、上訴人請求被上訴人美正公司及高建勳連帶負損害賠償責
12 任，有無理由？得請求賠償之金額為何？

13 陸、得心證之理由：

14 一、系爭專利技術分析：

15 (一)系爭專利之技術內容：

16 本發明具有一感測單元，係配置於上述之送料機上，用以感
17 測物件行進之行程差或偏移量；又一對位單元，係配置於上
18 述之送料機上，分別受上述感測單元所感測之輸出訊號，經
19 控制裝置處理，同時控制物件速度與行程差之補償或偏移量
20 之校正。

21 (二)系爭專利之主要圖式，如附圖一所示。

22 (三)系爭專利之申請專利範圍：

23 系爭專利原核准公告請求項共計5項，嗣後上訴人於舉發案
24 中提出更正申請，並經智慧局109年6月8日，准予更正在
25 案，更正後請求項共計5項，其中請求項1為獨立項，其餘為
26 附屬項。兩造均同意以更正後之請求項1、2、4為審理範圍
27 (見原審卷第325-326頁)，上訴人主張被侵害者為請求項
28 1、2及4，內容如下：

29 請求項1：

30 一種送料機之感測補償對位裝置，利用多點感測對進行中第
31 一物件與第二物件的多點相對位置與標準位置之比較，並進

行補償對位之裝置，該裝置包括有：一感測單元，係配置於上述之送料機上，用以感測第一物件與第二物件行進之行程差或偏移量；及，一對位單元，係配置於上述之送料機上，分別受上述感測單元所感測之輸出訊號，經一控制裝置處理，同時控制第一物件速度與行程差之補償，或者偏移量之校正，讓該第一物件在與該第二物件貼合時，能夠精確對位貼合，或者對第一物件在同一時間裡作左右前端偏移量及行程差之校正，讓該第一物件在與該第二物件貼合時，能夠精確對位貼合。

請求項2：

如申請專利範圍第1項所述送料機之感測補償對位裝置，其中，該對位單元為一馬達及連設於馬達之從動件所構成。

請求項4：

如申請專利範圍第1項所述之送料機之感測補償對位裝置，其中，在雙點對位時，則在物件行徑兩邊適當位置設有感測器，並於輸送台兩邊設有兩組對位單元。

二、系爭產品技術內容：

(一)系爭產品技術描述：

依原審109年12月30日現場勘驗之影片及照片，系爭產品對應於請求項1之技術內容可描述為：一種「自動裱瓦楞機NO. M3」之感測補償對位裝置，分別配置在送料機物件進料及出料處之多組感測器（感測單元），由控制面板顯示可知，該感測單元可用以感測多組物件行進之行程差或偏移量，並有配置在送料機之校正對位器（對位單元），分別受上述感測單元所感測之輸出訊號，經一控制裝置處理，同時控制物件速度與行程差之補償，或者偏移量之校正，讓上、下兩物件貼合時，能夠進行對位貼合。

(二)系爭產品之照片，如附圖二所示。

三、有效性證據技術分析：

(一)乙證1：乙證1為1991年9月25日公開之中國大陸第CN1054749 A號「物品包裝裝置」專利案，公開日係早於系爭專利申請

01 日(西元2000年8月17日)，可為系爭專利之先前技術(見原審
02 卷第204-226頁)，如附圖三所示。

03 (二)乙證2：乙證2為1999年11月18日公開之德國第DE19821875A1
04 號專利案，公開日係早於系爭專利申請日(2000年8月17
05 日)，可為系爭專利之先前技術(見原審卷第228-235頁；中
06 譯本於原審卷第236-237頁)，如附圖四所示。

07 (三)乙證4：乙證4為1978年1月24日公告之美國第US4070226號專
08 利案，其公告日係早於系爭專利申請日(2000年8月17日)，
09 可為系爭專利之先前技術(見原審卷第238-246頁；中譯本於
10 原審卷第248-250頁)，如附圖五所示。

11 (四)乙證14：乙證14為1996年9月24日公開之加拿大第CA2172083
12 A1號專利案，公開日係早於系爭專利申請日(2000年8月17
13 日)，可為系爭專利之先前技術(見本院卷第245-266頁；中
14 譯本見本院卷第267-276頁)，如附圖六所示。

15 (五)乙證16：乙證16為1995年1月24日公告之美國第US5383392號
16 專利案，公開日係早於系爭專利申請日(2000年8月17
17 日)，可為系爭專利之先前技術(見本院卷第277-287頁；中
18 譯本於本院卷第289-299頁)，如附圖七所示。

19 (六)乙證18：乙證18為1993年5月25日公告之美國第US5213036號
20 專利案，公開日係早於系爭專利申請日(2000年8月17
21 日)，可為系爭專利之先前技術(見本院卷第301-310頁；中
22 譯本於本院卷第311-319頁)，如附圖八所示。

23 (七)乙證20：乙證20為1997年10月28日公告之美國第US5681036
24 號專利案，公開日係早於系爭專利申請日(2000年8月17
25 日)，可為系爭專利之先前技術(見本院卷第321-339頁；中
26 譯本於本院卷第341-361頁)，如附圖九所示。

27 四、系爭產品是否落入系爭專利請求項1之文義範圍？

28 (一)請求項1其技術特徵可解析為3個要件，分別為：

29 1.要件編號1A：「一種送料機之感測補償對位裝置，利用多
30 點感測對進行中第一物件與第二物件的多點相對位置與標
31 準位置之比較，並進行補償對位之裝置」

01 2.要件編號1B：「該裝置包括有：一感測單元，係配置於上
02 述之送料機上，用以感測第一物件與第二物件行進之行程
03 差或偏移量；及」

04 3.要件編號1C：「一對位單元，係配置於上述之送料機上，
05 分別受上述感測單元所感測之輸出訊號，經一控制裝置處
06 理，同時控制第一物件速度與行程差之補償，或者偏移量
07 之校正，讓該第一物件在與該第二物件貼合時，能夠精確
08 對位貼合，或者對第一物件在同一時間裡作左右前端偏移
09 量及行程差之校正，讓該第一物件在與該第二物件貼合
10 時，能夠精確對位貼合。」

11 (二)請求項1與系爭產品各要件之文義比對：

12 1.要件編號1a：系爭產品為一種自動裱瓦楞機，可感測被傳
13 送物件位置並予以補償對位，利用複數電眼對輸送中的
14 上、下紙板進行感測，藉由回傳訊號比對相對位置與標準
15 位置的差異，以進行補償對位，係完全對應於系爭專利。
16 因此，系爭產品為系爭專利要件編號1A「一種送料機之感
17 測補償對位裝置，利用多點感測對進行中第一物件與第二
18 物件的多點相對位置與標準位置之比較，並進行補償對位
19 之裝置」所文義讀取。

20 2.要件編號1b：解析系爭產品，複數電眼分別設置於瓦楞機
21 下方鄰近對位單元的上、下位置處，依控制面板顯示內
22 容，可知其係用以感測上、下紙板行進時的行程差或偏移
23 量，係完全對應於系爭專利。因此，系爭產品為系爭專利
24 要件編號1B「該裝置包括有：一感測單元，係配置於上述
25 之送料機上，用以感測第一物件與第二物件行進之行程差
26 或偏移量；及」所文義讀取。

27 3.要件編號1c：解析系爭產品，對位單元配置於瓦楞機下方
28 兩側，控制單元接收電眼訊號經比對處理後再傳遞訊號予
29 對位單元，藉此控制對位單元的轉速以改變上紙板的行進
30 速度，進而達到行程差之補償，或者偏移量之校正；又或
31 在同一時間裡同時對上紙板作左右前端偏移量及行程差之

01 校正，基此，可讓上、下紙板於貼合時，能夠精確對位，
02 係完全對應於系爭專利。因此，系爭產品為系爭專利要件
03 編號1C「一對位單元，係配置於上述之送料機上，分別受
04 上述感測單元所感測之輸出訊號，經一控制裝置處理，同
05 時控制第一物件速度與行程差之補償，或者偏移量之校
06 正，讓該第一物件在與該第二物件貼合時，能夠精確對位
07 貼合，或者對第一物件在同一時間裡作左右前端偏移量及
08 行程差之校正，讓該第一物件在與該第二物件貼合時，能
09 夠精確對位貼合。」所文義讀取。

10 (三)綜上所述，系爭產品技術內容完全為請求項1要件標號1A至1
11 C所文義讀取，因此，系爭產品落入請求項1之文義範圍。

12 (四)被上訴人辯稱，系爭產品雖有對面材位置進行調整，但實際
13 上該調整係為了符合裱紙機所設定的標準值，該調整並非為
14 了與在同一時間欲貼合的浪材位置加以「精確對位貼合」，
15 系爭產品的輓子調整面材位置，並非進行「讓該第一物件在
16 與該第二物件貼合時，能夠精確對位貼合」，而係為了符合
17 「控制裝置中預設位置」，故系爭產品並不符合系爭專利請
18 求項1的文義讀取云云。惟查，被上訴人雖稱調整係為了符
19 合裱紙機所設定的標準值，而非為了讓兩物件精確對位貼
20 合，但被上訴人所自稱的利用輓子調整面材可以符合控制裝
21 置中預設位置的技術，明顯就相當於系爭專利利用對位單元
22 (系爭產品的輓子)調整第一物件(系爭產品的面材)可以符合
23 第二物件(浪材)的預設位置的技術，只是用語不同而已；且
24 該第一物件符合第二物件預設位置的技術，就是相當於系爭
25 專利對位單元同時控制第一物件速度與行程差之補償，或者
26 偏移量之校正，讓該第一物件在與該第二物件貼合時，能夠
27 精確對位貼合的技術。故被上訴人之上開辯解，並不足
28 採。

29 五、系爭產品是否落入系爭專利請求項2之文義範圍？

30 (一)請求項2為請求項1之附屬項，其技術特徵可解析為要件編號
31 2A及2B，其中要件編號2A即為請求項1的所有技術內容，而

要件編號2B則解析為：「該對位單元為一馬達及連設於馬達之從動件所構成」。

(二)系爭產品技術內容已為要件編號2A所文義讀取，如前所述。

系爭產品對位單元設有馬達及從動輪，故為系爭專利要件編號2B「該對位單元為一馬達及連設於馬達之從動件所構成」之文義所讀取。

(三)綜上所述，系爭產品技術內容完全為請求項2要件標號2A及2B所文義讀取，因此，系爭產品落入請求項2之文義範圍。

六、系爭產品是否落入請求項4之文義範圍？

(一)請求項4為請求項1之附屬項，其技術特徵可解析為要件編號4A及4B，其中要件編號4A即為請求項1的所有技術內容，而要件編號4B則解析為：「在雙點對位時，則在物件行徑兩邊適當位置設有感測器，並於輸送台兩邊設有兩組對位單元」。

(二)系爭產品技術內容已為要件編號4A所文義讀取，如前所述。

系爭產品上紙板於行經路徑的兩側適當位置設有感測器，並於瓦楞機兩邊設有兩組對位單元，故為系爭專利要件編號4B「在雙點對位時，則在物件行徑兩邊適當位置設有感測器，並於輸送台兩邊設有兩組對位單元」之文義所讀取。

(三)綜上所述，系爭產品技術內容完全為請求項4要件標號4A及4B所文義讀取，因此，系爭產品落入請求項4之文義範圍。

七、乙證2、乙證4之組合是否足以證明系爭專利請求項1、2、4不具進步性？

(一)請求項1：

1.乙證2揭示一種胚料位置的校正方法，乙證9為乙證2之說明書完整中譯文，其第2頁第13至15行記載「為了達到目的，檢查胚料在以恆定的輸送速度運行的輸送帶上的在過渡區域中的實際位置，該過渡區域到另一加工設備的過渡位置是否存在偏離目標位置的情況，並通過有針對性地進行校正」，該實際位置與目標位置即相當於請求項1的相對位置與標準位置；又依乙證9第5頁22行至第6頁第1行記

載「通過校準輥對(11、12)後，位置感測器(16、17)會立即檢測到胚料(4)的前邊緣。將以此方式確定胚料的實際位置與其目標位置進行電子比較」，可知「檢查胚料」的技術，係以位置感測器執行，而該位置感測器即相當於請求項1的感測單元；另圖式第3、4圖揭露位置感測器可以偵測胚料行進過程的行程差與偏移量。是乙證2已揭露請求項1「一種送料機之感測補償對位裝置，利用多點感測對進行中第一物件的多點相對位置與標準位置之比較，並進行補償對位之裝置，該裝置包括有：一感測單元，係配置於上述之送料機上，用以感測第一物件行進之行程差或偏移量」的技術特徵。

2. 乙證2並未具體揭露亦具有對第二物件進行感測的技術特徵：

乙證9第5頁第6至10行記載「在成對的校準輥(11、12)的下游有一個位置感測器(16、17)，他們排列成一條直線並與輸送方向成直角並與中心線對稱傳送帶(7)的位置。這樣，始終可以為調整後的校準輥對設置相同的分配。高速電腦(未顯示)連接到位置感測器和驅動器(14)。」該校準輥與高速電腦即相當於請求項1的對位單元與控制裝置；又乙證9第5頁第22行至第6頁第6行記載「通過校準輥對(11、12)後，位置感測器(16、17)會立即檢測到胚料(4)的前邊緣。將以此方式確定胚料的實際位置與其目標位置進行電子比較。當胚料通過時，通過電腦控制的成對校準輥的轉速變化，可以糾正發現的任何差異。如果到前一個胚料的距離太小，則兩個校準輥對的速度會同時降低；如果它距離太大，則它會同時增加。如果胚料傾斜，則可以通過加速最接近胚料尾角的一對校準輥來糾正，然後根據需要重新調整距離。」前段關於檢測及透過電腦控制的技術，即相當於系爭專利感測單元所感測之輸出訊號，經一控制裝置處理的技術特徵；而後段透過調整校準輥對速度來校正胚料距離及傾斜的技術，亦相當於系爭專利行程差

01 補償與偏移量校正的技術特徵。是乙證2已揭露請求項1
02 「一對位單元，係配置於上述之送料機上，分別受上述感
03 測單元所感測之輸出訊號，經一控制裝置處理，同時控制
04 第一物件速度與行程差之補償，或者偏移量之校正」之技
05 術特徵。另乙證9第5頁第16至第19行記載「根據本發明的
06 校正裝置如下工作：儲存在進料器胚料堆中的胚料由傳送
07 帶在擋塊下方單獨運送，並以恆定速度運走，可能會出現
08 單個胚料與上一個胚料的距離錯誤和/或傾斜和/或移動到
09 側面的情況。」顯見乙證2的校正技術對於胚料移動時的
10 距離錯誤、傾斜、移動到側面等狀況，無論係各別發生或
11 同時發生均可處理，此又相當於請求項1「對第一物件在
12 同一時間裡作左右前端偏移量及行程差之校正」之技術特
13 徵。惟由於乙證2並未具體揭露對第二物件進行感測的技
14 術特徵，是乙證2並不具有請求項1「讓該第一物件在與該
15 第二物件貼合時，能夠精確對位貼合」的功效。

- 16 3. 乙證4揭示一種定位系統，乙證10為乙證4之說明書完整中
17 譯文，其中第1頁第4至8行記載「本發明涉及一種新的和
18 改進的系統，該系統用於使在分開的路徑中以不同速度行
19 進的多個物品在路徑會合的處理站相互定位，尤其涉及一
20 種用於將可檢測的物體帶入的定位系統。在細長的柔性片
21 上的標記與前述片材站上相對剛性的板上的可檢測標記形
22 成預定的空間關係。」乙證4已揭露對複數物品檢測的技
23 術特徵，即相當於請求項1感測單元用以感測第一物件與
24 第二物件的技術特徵。又乙證10第3頁第4至10行記載「提
25 供了一種定位系統，其中多個不同的物品，例如上述的板
26 和柔性片，以不同的各自的速度以各自的路徑行進到處理
27 站。每個路徑包括參考位置和用於測量每個物品超過相應
28 參考位置的行進距離的裝置。所量測到的距離的比較值提
29 供了定位差的指示，以選擇每種物品的行進速度，以便在
30 到達處理站之前將定位差減小到零。在定位時，使各自的
31 行進速度相等，以使兩個物品可以在保持彼此定位的同時

一致地前進到處理站。」前段內容所揭露參考位置與超過相應參考位置的技術，即相當於請求項1相對位置與標準位置之比較的技術特徵；而後段內容所揭露選擇每種物品的行進速度，以便在到達處理站之前將定位差減小到零的技術，亦等同於請求項1經由控制裝置處理，同時控制第一物件速度與行程差之補償的技術特徵；再者，乙證4使兩個物品可以在保持彼此定位的同時一致地前進到處理站的效果，亦相當於請求項1「讓該第一物件在與該第二物件貼合時，能夠精確對位貼合」的效果。

4. 綜上，乙證4不僅揭露了乙證2與請求項1的差異技術特徵，亦已揭露了請求項1除偏移量校正外的主要技術特徵，且具有請求項1的技術功效。查乙證2、4皆為關於對傳輸中物件進行校正、定位的技術，因此具有技術領域之關聯性；又乙證2、4皆在解決物件因輸送過程中若產生行程差或偏移將導致影響後續作業的問題，因此具有所欲解決問題之共通性；再者，乙證2、4皆係透過感測設備(乙證2為位置感測器、乙證4為光電管)對輸送中之物件進行偵測，並透過控制系統比對物件實際位置與目標位置的差異，再利用對位裝置(乙證2為校準輥對、乙證4為驅動輥)進行偏移物件的校正，因此具有作用與功能的共通性；此外，乙證4既揭露利用複數光電管對複數輸送中物件檢測，並進行必要校正的技術，則已具有令同樣作為檢測、校正技術的乙證2的教示作用。綜上，該發明所屬技術領域中具有通常知識者，自有充分動機簡單結合乙證2、4所揭露技術特徵，並藉由乙證4的技術教示，而輕易完成請求項1之發明，且請求項1對照先前技術並未具有有利功效，因此，乙證2、4之組合可以證明請求項1不具進步性。

(二)請求項2：

請求項2為請求項1之附屬項，附屬技術特徵為「其中，該對位單元為一馬達及連設於馬達之從動件所構成。」查乙證2

圖式第1、2圖揭露校準輥對(11、12)係包含驅動器(14)、驅動軸(13)及輥輪(11a、12a)，該驅動器與輥輪即相當於請求項2的馬達及連設於馬達的從動件，是乙證2已揭露請求項2的附屬技術特徵。乙證2、4之組合可以證明請求項1不具進步性，已如前述，又乙證2亦已揭露依附於請求項1之請求項2的附屬技術特徵，則乙證2、4之組合亦可以證明請求項2不具進步性。

(三)請求項4：

請求項4為請求項1之附屬項，附屬技術特徵為「其中，在雙點對位時，則在物件行徑兩邊適當位置設有感測器，並於輸送台兩邊設有兩組對位單元」。查乙證2圖式第2圖揭露位置感測器(16、17)及校準輥對(11、12)係於校正裝置(3)兩側成對設置，此即相當於請求項4物件行徑兩邊適當位置設有感測器，並於輸送台兩邊設有兩組對位單元的附屬技術特徵。乙證2、4之組合可以證明請求項1不具進步性，已如前述，又乙證2亦已揭露依附於請求項1之請求項4的附屬技術特徵，則乙證2、4之組合亦可以證明請求項4不具進步性。

(四)上訴人之主張均不足採：

1.上訴人雖主張，系爭專利所指之標準位置是指第一物件及第二物件通過同一感測點的時間相同，可精確貼合之位置；相對位置是指第一物件及第二物件通過同一感測點的時間不同，須調整行程差或偏移量之位置，系爭專利之感測裝置可以即時感測第一物件及第二物件究竟處於標準位置抑或是相對位置，並進行標準位置與相對位置之比較。而乙證4的參考位置是指光電管所設置的位置，並以該位置為基準進行距離的計算，並未比較第一物件與第二物件的標準位置與相對位置，故乙證4並未教示系爭專利請求項1「利用多點感測對進行中第一物件與第二物件的多點相對位置與標準位置之比較」之技術特徵云云。惟查，請求項1並未對標準位置進一步界定其技術內容，而乙證2的「目標位置」與乙證4的「參考位置」均係作為與實際運

01 行位置比較的基礎，係等同於系爭專利的標準位置，並無
02 疑義。再查，依系爭專利說明書第6頁倒數第2行至第7頁
03 第2行記載「在每一物件經過感測補償對位裝置後，該感
04 測補償對位裝置會輸出一訊號與原有物件輸送過程所需之
05 標準值作比較後，若是有誤差時，即可自動對物件速度與
06 行程差之補償或偏移量之校正」，該「標準值」應係指原
07 有物件在沒有任何行程差或偏移量時的「標準位置」的基
08 礎值，而非上訴人所指的「第一物件及第二物件通過同一
09 感測點的時間相同」。又若乙證4未教示「利用多點感測
10 對進行中第一物件與第二物件的多點相對位置與標準位置
11 之比較」之技術特徵，將如何控制板和柔性片在路徑會合
12 的處理站相互定位，是上訴人上開主張，尚不足採。

13 2.上訴人又主張，乙證4之光電管36或光電管42僅會針對單
14 一輸送路徑上的物件作行徑距離的檢測，並無法感測所輸
15 送物件相對另一輸送路徑上的物件是否產生偏移，乙證4
16 對於物件輸送過程中不會針對物件偏移進行感測，與請求
17 項1之技術特徵「感測第一物件與第二物件行進之行程差
18 或偏移量」有別云云。惟查，乙證4雖未揭露關於偏移量
19 校正的技術特徵，但偏移量校正的技術確實已於乙證2中
20 有明確揭露(詳前論述內容)，上訴人僅擇有利於己的部分
21 予以指摘，刻意忽略其他不利於己的內容，尚非可採。

22 3.上訴人又主張，原審認定請求項1與乙證2之差異在於乙證
23 2「並未明確揭示有偵測其他貼合物件之行程差或偏移量
24 等具體技術特徵」，上開差異技術特徵係由乙證4揭示。
25 然乙證4並未揭露「比較進行中第一物件與第二物件的多
26 點相對位置與標準位置」及「偵測進行中第一物件與第二
27 物件之偏移量」的技術特徵，故乙證2與乙證4之組合無法
28 證明請求項1不具進步性云云。惟查，乙證4已揭露乙證2
29 與請求項1的差異技術特徵，且乙證2與乙證4具有組合動
30 機足令所屬技術領域中具有通常知識者予以簡單組合而輕
31 易完成請求項1的發明，即為已足；且如前所述，乙證4已

有揭露「比較進行中第一物件與第二物件的多點相對位置與標準位置」的技術特徵，上訴人之主張，不足採信。

4.上訴人又主張，原審未審究「具通常知識者」之知識水準，僅因乙證4揭露有多個光電管，逕論乙證2、4可組合且該組合可輕易思及，顯有以後見之明審理之嫌云云。惟查，關於乙證2與乙證4間具有組合之動機，已如前述，不僅具有技術的關聯性，亦有解決問題與作用功能的共通性，及具有技術特徵的教示作用，並非僅以多個光電管即逕論乙證2、4可輕易組合及輕易完成，上訴人之主張，不足採信。。

八、乙證1、乙證2、乙證4之組合是否足以證明系爭專利請求項1、2、4不具進步性？

乙證2與乙證4之組合可以證明請求項1、2、4不具進步性，已如前述，則乙證1、乙證2、乙證4之組合，當亦足以證明請求項1、2、4不具進步性。

九、乙證14是否足以證明系爭專利請求項1、2不具進步性？

(一)請求項1：

1.乙證14揭示一種瓦楞紙板的複合機，乙證15為乙證14之說明書完整中譯文，其第6頁第22行至第7頁第2行記載「儘管系統可以最初被校準和操作以在與瓦楞紙速度相匹配的超速和對應於在其被切斷之後在單面瓦楞紙中拉動的間隙的間隔處供給面紙，但是產品和操作條件，包括面紙滑動、標稱面紙長度的變化和由這些和其他因素引起的誤差累積問題，將不可避免地導致層壓輥隙處的前緣失配，因此，本發明的一個重要方向是回應於檢測到每個面紙的前緣32相對於瓦楞紙的前緣31的位置而控制定位輥隙33的速度」，乙證14複合機可檢測面紙與瓦楞紙前緣失配並加以控制的技術，即相當於系爭專利感測補償對位裝置可感測第一與第二物件位置與標準位置差異並進行對位補償的技術，是以，乙證14已揭露請求項1「一種送料機之感測補償對位裝置，利用多點感測對進行中第一物件與第二物件

的多點相對位置與標準位置之比較，並進行補償對位之裝置」之技術特徵。乙證15第7頁第10至12行記載「面紙以單面瓦楞紙速度的110%的標稱速度行進，在其已經行進2"(5cm)到定位輥隙中之後，由光電眼35檢測前緣32並且生成位置信號」，該光電眼即相當於系爭專利的感測單元，且利用光電眼檢測面紙前緣的技術亦相當於系爭專利感測單元用以感測第一物件行進行程的技術。又乙證15第7頁倒數第3行至第8頁第1行記載「由前緣光電眼35產生的信號響應於由刀和瓦楞紙再解析器28、27產生的瓦楞紙前緣位置信號，而觸發定位輥伺服馬達的操作以在他們各自的前緣32，31之間建立直接匹配的速率使面紙減速到進入瓦楞紙的速度」，該由刀和瓦楞紙再解析器產生的瓦楞紙前緣位置信號的技術，即相當於系爭專利感測第二物件行進行程的技術，且由光電眼信號響應再解析器信號而觸發定位輥伺服馬達的操作的技術，亦相當於系爭專利感測第一物件與第二物件行進行程差的技術。是以，乙證14已揭露請求項1「一感測單元，係配置於上述之送料機上，用以感測第一物件與第二物件行進之行程差」之技術特徵。

2. 乙證15第6頁最後一行至第7頁第2行記載「本發明的一個重要方向是回應於檢測到每個面紙的前緣32相對於瓦楞紙的前緣31的位置而控制定位輥隙33的速度」，該定位輥隙即相當於系爭專利的對位單元，且該檢測面紙與瓦楞紙前緣位置、以控制定位輥隙速度的技術，亦相當於系爭專利感測單元感測並輸出訊號、經一控制裝置處理、利用對位單元同時控制第一物件速度與行程差補償的技術。是以，乙證14已揭露請求項1「一對位單元，係配置於上述之送料機上，分別受上述感測單元所感測之輸出訊號，經一控制裝置處理，同時控制第一物件速度與行程差之補償」的技術特徵。再由前述第7頁倒數第3行至第8頁第1行的記載內容，可知乙證14所揭露技術亦具有請求項1「讓該第一物件在與該第二物件貼合時，能夠精確對位貼合」的效

01 果。乙證14既已揭露系爭專利請求項1的其一技術態樣，
02 為所屬技術領域中具有通常知識者所能輕易完成者，且系
03 爭專利請求項1相較於先前技術並不具有有利功效，乙證1
04 4當足以證明系爭專利請求項1不具進步性。

05 3.系爭專利請求項1雖另記載「同時控制第一物件速度與偏
06 移量之校正」及「第一物件在同一時間裡作左右前端偏移
07 量及行程差之校正」等技術特徵，未為乙證14所完整揭
08 露；惟此等未被揭露的技術特徵與前述已被乙證14所揭露
09 之「同時控制第一物件速度與行程差之補償」技術特徵，
10 於請求項1中皆係以「或者」的文字為記載，乃屬不同實
11 施態樣的並列技術特徵，亦即系爭專利請求項1的專利權
12 範圍係具有不同實施方式(技術)的態樣。換言之，請求項
13 1所界定「或者對第一物件在同一時間裡作左右前端偏移
14 量及行程差之校正」技術特徵，係同時針對偏移量與行程
15 差進行校正(無論是否有偏移量或行程差均會進行校正動
16 作)；而請求項1所界定「同時控制第一物件速度與行程差
17 之補償」，就很明顯是僅針對第一物件速度與行程差做控
18 制(不會校正偏移量，否則就會與前述「或者對第一物件
19 在同一時間裡作左右前端偏移量及行程差之校正」技術特
20 徵相同)；另請求項1所界定「同時控制第一物件速度與偏
21 移量之校正」，亦是僅針對第一物件速度與偏移量做控制
22 (不會校正行程差，否則也會與前述技術特徵相同)。因
23 此，很明顯地系爭專利請求項1係界定了三種實施態樣的
24 技術內容。當請求項記載複數實施態樣，而其中一種態樣
25 為先前技術所揭露時，即可認定該請求項不具專利要件。

26 4.綜上，乙證14已揭露請求項1其中一實施態樣之所有技術
27 特徵，縱有些微的差異，仍為該發明所屬技術領域中具有
28 通常知識者依乙證14所揭露技術即能簡單改變而輕易達
29 成，且請求項1相較於先前技術並未具有有利的功效，故
30 乙證14可以證明請求項1不具進步性。

31 (二)請求項2：

請求項2為請求項1的附屬項，附屬技術特徵為「其中，該對位單元為一馬達及連設於馬達之從動件所構成。」查乙證14之中譯文（乙證15）第7頁倒數第2至3行記載「由前緣光電眼35產生的信號響應於由刀和瓦楞紙再解析器28、27產生的瓦楞紙前緣位置信號而觸發定位輥伺服馬達的操作」及第7頁第6至8行記載「定位輥包括上部定位輥36，該上部定位輥優選地包括多個間隔開的軸向對準的夾持輪，該夾持輪可回應於來自系統控制器的命令而升高和降低」，該伺服馬達與夾持輪即相當於請求項2的馬達及連設於馬達的從動件，是乙證14已揭露請求項2的附屬技術特徵。乙證14可以證明請求項1不具進步性，已如前述，又乙證14亦已揭露依附於請求項1之請求項2的附屬技術特徵，則乙證14亦可以證明請求項2不具進步性。

(三)上訴人之主張，不足採信：

上訴人雖主張，乙證14所揭露非以同一對位單元執行「行程差之補償，偏移量之校正」，與系爭專利對於對位單元的界定不同。此外，乙證14亦未給出「以對位單元對第一物件在同一時間裡做左右前端偏移量及行程差之校正，讓該第一物件在與該第二物件貼合時，能夠精確對位貼合」的技術教示云云。惟查，如前所述，乙證14所揭露的光電眼與定位輥隙用以控制面紙與瓦楞紙定位貼合的技術特徵，係相當於請求項1「同時控制第一物件速度與行程差之補償」技術特徵，即為已足，至乙證14關於偏移量之校正是如何執行，已非重點。同理，乙證14雖未具有「以對位單元對第一物件在同一時間裡做左右前端偏移量及行程差之校正，讓該第一物件在與該第二物件貼合時，能夠精確對位貼合」的技術教示，惟仍不影響乙證14已揭露請求項1其中一實施例的具體事實，故上訴人之主張，不足採信。

十、乙證14、乙證16之組合是否足以證明系爭專利請求項1、2、4不具進步性？

01 (一)乙證14可以證明請求項1、2不具進步性已如前述，則乙證14
02 與乙證16之組合當亦可以證明請求項1、2不具進步性。

03 (二)請求項4之附屬技術特徵如前所述，查於物件行徑兩邊均設
04 感測器及兩組對位單元，僅係乙證14光電眼與定位輥隙數量的
05 簡單改變。另查乙證16揭示一種片材對位控制的技術，乙
06 證17為乙證16說明書之中譯文，其第4頁第9行記載「調整可
07 以校正縱向(即角度)配準和偏斜配準」，而要調整偏斜配準
08 必然要有至少二感測器；此外乙證16圖式第2圖亦清楚揭露
09 藉由各別伺服馬達38a、38b分別驅動皮帶52、54以作為縱向
10 配準與偏斜配準的技術，雖然乙證16調整配準的機制在於輸
11 送機(皮帶)而與系爭專利的對位單元略有差異，但乙證16的
12 前述技術內容確已對所屬技術領域中具有通常知識者欲就乙
13 證14技術形成複數光電眼與定位輥隙產生了教示作用，而可
14 輕易完成系爭專利請求項4之發明，且請求項4相較於先前技
15 術並未具有有利功效。因此，乙證14與乙證16之組合可以證
16 明請求項4不具進步性。

17 (三)上訴人雖主張，乙證16係令傳送帶變化來進行輸送物的姿態
18 調整，此技術教示明顯與系爭專利衝突，系爭專利係以不改
19 變送紙路徑狀態下進行補償或校正。乙證16並未揭露系爭專
20 利所界定的對位單元，故乙證14與乙證16的組合不足證請求
21 項1、2、4不具進步性云云。惟查，對位單元技術已為乙證1
22 4的定位輥隙所揭露，且乙證14單獨即足以證明請求項1、2
23 不具進步性，因此，縱乙證16藉由控制傳送帶速度變化來進
24 行片材調整校正的技術，係不同於系爭專利對位單元的技
25 術，但並不影響請求項1、2不具進步性的判斷。另如前所
26 述，乙證16對於所屬技術領域中具有通常知識者可輕易完成
27 請求項4的發明具有技術教示作用，因此，乙證14與乙證16
28 的組合自可以證明請求項1、2、4不具進步性，上訴人之主
29 張，不足採信。

30 十一、乙證14、乙證18之組合是否足以證明系爭專利請求項1、
31 2、4不具進步性？

01 (一)乙證14可以證明請求項1、2不具進步性已如前述，則乙證
02 14與乙證18之組合當亦可以證明請求項1、2不具進步性。

03 (二)請求項4之附屬技術特徵如前所述，查於物件行徑兩邊均
04 設感測器及兩組對位單元，僅係乙證14光電眼與定位輥隙
05 數量的簡單改變。另查乙證18揭示一種片材饋送裝置的技
06 術，乙證19為乙證18之中譯文，其第8頁第24至25行記載
07 「本實施例的瓦楞紙板進給裝置不僅可以校正瓦楞紙板的
08 位置誤差還可以校正瓦楞紙板的平行誤差」，而要校正平
09 行誤差必然要有至少二感測器；此外乙證18圖式第3圖亦
10 清楚揭露利用兩個感測器6a、6b並藉由各別伺服電機4a、
11 4b分別驅動輸送機3a、3b以作為校正的技術，雖然乙證18
12 校正的機制在於輸送機而與系爭專利的對位單元略有差
13 異，但乙證18的前述技術內容確已對所屬技術領域中具有
14 通常知識者欲就乙證14技術形成複數光電眼與定位輥隙產
15 生了教示作用，而可輕易完成請求項4之發明，且請求項4
16 相較於先前技術並未具有有利功效。因此，乙證14與乙證
17 18之組合可以證明請求項4不具進步性。

18 十二、乙證14、乙證20之組合是否足以證明系爭專利請求項1、4
19 不具進步性？

20 (一)乙證14可以證明請求項1不具進步性已如前述，則乙證14
21 與乙證20之組合當亦可以證明請求項1不具進步性。

22 (二)請求項4之附屬技術特徵如前所述，查於物件行徑兩邊均
23 設感測器及兩組對位單元，僅係乙證14光電眼與定位輥隙
24 數量的簡單改變。另查乙證20揭示一種具有控制校正功能
25 的片材饋送裝置，乙證21為乙證20之說明書完整中譯文，
26 其第12頁第2至9行記載「用作歪斜量檢測裝置的兩個歪斜
27 量檢測感測器20在與片材進給方向正交的方向上並排佈
28 置。當片材S的前緣穿過各個感測器時，基於從感測器獲
29 得的信號之間的時間差來檢測片材的前緣的傾斜度…在片
30 材被供給至讀取單元21的同時通過控制進給速度來校正片
31 材的歪斜基於來自歪斜量檢測感測器的信號，左右各對主

動對齊輥19的位置。」乙證20所揭露利用複數感測器與複數主動對齊輥進行校正的技術，即相當於請求項4的附屬技術特徵。乙證14與乙證20之組合可以證明請求項1不具進步性，而乙證20又已揭露依附於請求項1的請求項4的附屬技術特徵，則乙證14與乙證20之組合當亦可以證明請求項4不具進步性。

(三)上訴人雖主張，乙證20作為影印機、傳真機之技術，對於通常知識者而言，何來紙張貼合的可能，被上訴人認其探究對準欲相結合的紙片之相關技術，實屬錯誤。乙證20技術領域與乙證14技術領域相差甚遠，要如何認為該領域通常知識者有合理期待而有嘗試組合動機，故乙證14與乙證20的組合不足證請求項1、4不具進步性云云。惟查，乙證20雖係應用於影印機或傳真機，而不具有兩物件對準貼合的作用。但實際上乙證20的片材傳送至讀取單元21時仍需進行校正調整的步驟，以確保影印或傳真的影像可正確無誤的印刷於片材上，而該調整校正所應用的技術如感測器及主動對齊輥，即係相當於系爭專利請求項1的感測單元與對位單元(或乙證14的光電眼與定位輥隙)，是乙證20仍屬相關之技術領域。上訴人之主張，不足採信。

十三、綜上所述，系爭產品雖落入系爭專利請求項1、2、4之文義範圍，惟系爭專利請求項1、2、4不具進步性，有應撤銷之原因，依智慧財產案件審理法第16條第2項規定，上訴人不得對被上訴人主張權利，從而，上訴人依專利法第96條第2項、第97條第1項、第2項、公司法第23條第2項之規定，請求被上訴人應連帶給付300萬元本息，均無理由，原審駁回上訴人之訴及假執行之聲請，並無違誤，上訴人提起上訴，求予廢棄改判，為無理由，應予駁回。

十四、本件事證已明，兩造其餘之攻擊防禦方法及證據，經核均與本判決之結果不生影響，爰不予逐一論列，附此敘明。據上論結，本件上訴為無理由，依智慧財產案件審理法第1條，民事訴訟法第449條第1項、第78條，判決如主文。

01 中 華 民 國 110 年 12 月 21 日

02 智慧財產第二庭

03 審判長法 官 汪漢卿

04 法 官 吳俊龍

05 法 官 彭洪英

06 以上正本係照原本作成。

07 如不服本判決，應於收受送達後20日內向本院提出上訴書狀，其
08 未表明上訴理由者，應於提出上訴後20日內向本院補提理由書狀
09 （均須按他造當事人之人數附繕本），上訴時應提出委任律師或
10 具有律師資格之人之委任狀；委任有律師資格者，應另附具律師
11 資格證書及釋明委任人與受任人有民事訴訟法第466 條之1 第1
12 項但書或第2 項（詳附註）所定關係之釋明文書影本。如委任律
13 師提起上訴者，應一併繳納上訴審裁判費。

14 中 華 民 國 110 年 12 月 28 日

15 書記官 郭宇修

16 附註：

17 民事訴訟法第466條之1(第1項、第2項)

18 對於第二審判決上訴，上訴人應委任律師為訴訟代理人。但上訴
19 人或其法定代理人具有律師資格者，不在此限。

20 上訴人之配偶、三親等內之血親、二親等內之姻親，或上訴人為
21 法人、中央或地方機關時，其所屬專任人員具有律師資格並經法
22 院認為適當者，亦得為第三審訴訟代理人。