

智慧財產及商業法院民事判決

113年度民專訴字第22號

01  
02  
03 原 告 鴻匠科技股份有限公司  
04 法定代理人 羅匡臣  
05 訴訟代理人 王翼升律師  
06 複 代 理 人 廖泉勝律師  
07 被 告 小蒙牛股份有限公司  
08 兼法定代理人 蔡銘正  
09 被 告 高溢男  
10 共 同  
11 訴訟代理人 謝煒勇律師  
12 共 同  
13 輔 佐 人 黃信嘉

14 上列當事人間請求排除侵害專利權等事件，本院於民國114年8月  
15 20日言詞辯論終結，判決如下：

16 主 文

17 原告之訴及假執行之聲請均駁回。

18 訴訟費用由原告負擔。

19 事實及理由

20 壹、原告主張：

21 原告為中華民國第I645817號「智能送餐列車系統」、I7114  
22 13號「智能送餐車系統及其智能送餐車」發明專利（下分稱  
23 系爭專利1、2，合稱系爭專利）之專利權人，專利權期間分  
24 別自民國108年1月1日至127年2月12日止、109年12月1日至1  
25 28年10月3日止。被告小蒙牛股份有限公司（下稱被告公  
26 司）之總經理高溢男於111年11月1日至112年8月8日間向原  
27 告詢問智能送餐車列車系統、送餐車合作事宜，並經原告報  
28 價，惟被告公司對於是否簽約乙事置若罔聞。詎原告於112  
29 年8月8日發現被告公司於其所經營之燒肉老大宜蘭羅東店安  
30 裝「智能送餐列車系統」（下稱系爭產品）作為送餐並於其所  
31 經營之「燒肉老大Facebook粉絲專頁」（下稱系爭粉絲頁）上

01 宣傳之用，同年月13日原告派員至燒肉老大新店碧潭店錄  
02 影，發現被告使用系爭產品為營運，經原告於同年月15日寄  
03 發律師函請求排除侵害並賠償，惟被告置之不理，嗣被告仍  
04 分別於宜蘭羅東店、新店碧潭店、宜蘭頭城店持續使用系爭  
05 產品並作為宣傳之用。原告遂委請翼勝專利商標事務所就系  
06 爭產品為專利侵權鑑定，認系爭產品落入系爭專利1請求項1  
07 之均等範圍，請求項2、3、8、9之文義範圍；落入系爭專利  
08 2更正後請求項1、2、4至6、9之文義範圍及更正後請求項  
09 3、7、8、10之均等範圍，又被告等顯屬故意侵權，致原告  
10 受有損害，爰依專利法第96條第1、2、3項及公司法第23條  
11 第2項規定，請求排除侵害暨連帶損害賠償，並銷毀侵害系  
12 爭專利之系爭產品等語。並聲明：一、被告公司不得自行或  
13 使他人製造、為販賣之要約、販賣、使用或為上述目的而進  
14 口系爭產品（含相對應之軌道、送餐車）。如已製造者應予  
15 銷燬。二、被告公司、蔡銘正、高溢男應連帶給付原告新臺  
16 幣(下同)14,418,000元，及自起訴狀繕本送達翌日起至清償  
17 日止，按年息百分之五計算之利息。三、如受有利判決，原  
18 告願供擔保，請准宣告假執行。

19 貳、被告則以：

20 被告所使用之送餐車並無車斗單元之技術特徵，故系爭產品  
21 並未落入系爭專利1請求項1之文義及均等範圍，而請求項  
22 2、3、8、9係直接或間接依附請求項1，亦未落入文義及均  
23 等範圍；系爭產品雖落入系爭專利2更正後請求項1、5、9之  
24 文義範圍，但未落入更正後請求項2、4、6之文義範圍及請  
25 求項3、7、8、10之均等範圍。乙證6至10、15之組合足以證  
26 明系爭專利1請求項1至3、8、9不具進步性；乙證3、乙證  
27 4、乙證22及乙證24之組合足以證明系爭專利2更正後請求項  
28 1至5、7至9不具進步性；乙證3、乙證4、乙證5、乙證22、  
29 乙證24之組合足以證明系爭專利2更正後請求項6、10不具進  
30 步性，系爭專利違反專利法第22條第2項規定，應予撤銷，  
31 故原告就本件訴訟請求均無理由等語，資為抗辯。並答辯聲

01 明：一、原告之訴及假執行之聲請均駁回。二、訴訟費用由  
02 原告負擔。

03 參、兩造不爭執事項(本院卷三第330至331頁，並依本院論述與  
04 妥適調整文句)：

05 一、原告為系爭專利1之專利權人，申請日為107年2月13日，108  
06 年1月1日為公告日，專利權期間自108年1月1日至127年2月1  
07 2日。

08 二、原告為系爭專利2專利權人，申請日為108年10月4日，109年  
09 12月1日為公告日，專利權期間自109年12月1日至128年10月  
10 3日。

11 三、燒肉老大係為被告公司旗下品牌並為被告公司所經營。

12 四、被告蔡銘正為被告公司之負責人。

13 五、被告高溢男為被告公司總經理，並曾於111年11月1日至112  
14 年8月8日間，向原告公司洽詢智能送餐車列車系統、送餐車  
15 之合作事宜，並經原告公司報價。

16 六、被告公司有於燒肉老大「新店碧潭店」、「宜蘭羅東店」、  
17 「宜蘭頭城店」中安裝系爭產品作為送餐並於FACEBOOK粉絲  
18 團上宣傳之用。

19 七、原告於112年8月15日寄發112年度竝字第0050號律師函與被  
20 告公司，表示原告為系爭專利之專利權人，請求被告公司停  
21 止侵害系爭專利之行為，並請求損害賠償。

22 八、系爭產品有落入系爭專利2更正後請求項1、5、9之文義範  
23 圍。

24 肆、兩造間主要爭點(本院卷三第331至332、本院卷四第37頁，  
25 並依本院論述與妥適調整文句)：

26 一、專利侵權部分：

27 (一)系爭專利1：  
28 系爭產品是否落入系爭專利1請求項1至3、8、9之均等範圍？

29 (二)系爭專利2：  
30 1.系爭產品是否落入系爭專利2更正後請求項2、4、6之文義範  
31 圍？

01 2.系爭產品是否落入系爭專利2更正後請求項3、7、8、10之均  
02 等範圍？

03 二、專利有效性部分：

04 (一)系爭專利1：

05 乙證6至10、15之組合是否足以證明系爭專利1請求項1至3、  
06 8、9不具進步性？

07 (二)系爭專利2：

08 1.乙證3、4、22、24之組合是否足以證明系爭專利2更正後請  
09 求項1至5、7至9不具進步性？

10 2.乙證3、4、5、22、24之組合是否足以證明系爭專利2更正後  
11 請求項6、10不具進步性？

12 三、原告依專利法第96條第2項、公司法第23條第2項之規定，請  
13 求被告等對原告連帶負損害賠償責任，有無理由？若有，則  
14 金額為何？

15 四、原告依專利法第96條第1、3項規定，請求被告等排除侵害並  
16 銷毀系爭產品，有無理由？

17 伍、得心證之理由：

18 一、系爭專利1技術分析：

19 (一)系爭專利1技術內容：

20 系爭專利1係關於一種智能送餐列車系統，該系統包含至少  
21 一軌道單元，而該至少一軌道單元包括複數自置物區沿著取  
22 物區依序串接的循環軌道，藉由於每一循環軌道設置各自的  
23 該去程段、該回程段及該迴轉段，以及設置多個循環軌道，  
24 而使該車頭單元及該車斗單元能用於行駛最短路徑，並可設  
25 置多個車頭單元及多個車斗單元同時進行送餐，而能提高送  
26 餐效率(摘自系爭專利1說明書段落[0006]至[0008]，本院卷  
27 一第251至252頁)。

28 (二)系爭專利1主要圖式：

29 圖1係系爭專利1之智能送餐列車系統的示意圖(紅色文字為  
30 增加之說明，本院卷一第266頁)

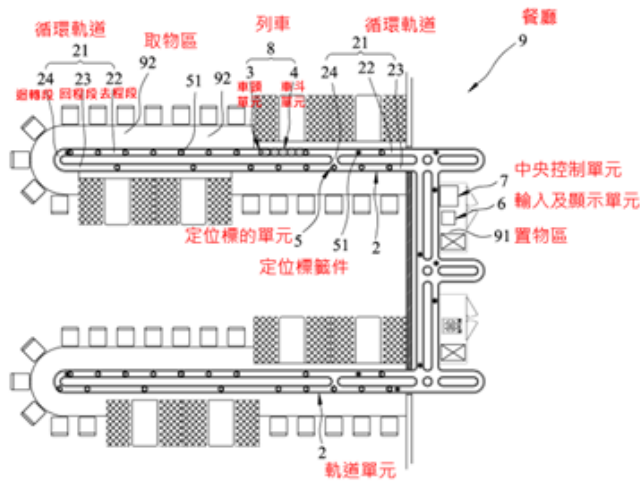


圖1

### (三)系爭專利1申請專利範圍：

系爭專利1申請專利範圍共計10項，其中第1項為獨立項，餘為附屬項。原告主張受侵害者為系爭專利1請求項1至3、8、9，內容如下：

#### 1.請求項1：

一種智能送餐列車系統，適用於一餐廳內運送一承載物，該餐廳包括一置物區及複數取物區，該智能送餐列車系統包含：至少一軌道單元，包括複數自該置物區沿著該等取物區依序串接的循環軌道，每一循環軌道具有相對設置的一去程段及一回程段，及一連接該去程段及該回程段相對遠離該置物區的一側的迴轉段，該等循環軌道的該等去程段依序串接，該等循環軌道的該等回程段依序串接；一定位標的單元，設置於該至少一軌道單元；一車頭單元，可沿該至少一軌道單元行駛，且包括一車頭底盤、二設置於該車頭底盤並可沿該至少一軌道單元滾動的驅動輪、二分別驅動該等驅動輪轉動的驅動馬達、一用來檢測該定位標的單元的位置感知模組、一電連接並分別透過該等驅動馬達及該位置感知模組來控制該等驅動輪運轉及判斷該車頭單元的位置的列車控制模組，及一電連接該列車控制模組及該等驅動馬達的能量儲存裝置；一車斗單元，串接於該車頭單元後方，且包括至少一車斗件，該車斗件具有一用來置放該承載物的承載盤，及複數用來帶動該承載盤並可沿該至少一軌道單元滾動的從動

01 輪；一中央控制單元，可對該車頭單元傳送一路徑資訊，該  
02 路徑資訊包括一運送路徑，及至少一對應該運送路徑的取物  
03 位置，該列車控制模組根據該路徑資訊驅使該車頭單元帶動  
04 該車斗單元沿該運送路徑移動，並於移動至該至少一取物位  
05 置時停止，且於該承載物被取出後，接著再繼續驅使該車頭  
06 單元帶動該車斗單元繼續沿該運送路徑移動，該運送路徑是  
07 由相鄰該置物區的該循環軌道的該去程段出發，並可選擇性  
08 地通過任一循環軌道的該迴轉段而由相鄰該置物區的該循環  
09 軌道的該回程段回到該置物區；及一輸入及顯示單元，設置  
10 於該置物區並電連接該中央控制單元，用來輸入指令以操作  
11 該中央控制單元，及顯示控制的相關資訊。

## 12 2.請求項2：

13 如請求項1所述的智能送餐列車系統，其中，該車頭單元還  
14 包括一電連接該列車控制模組並對該車頭單元前方進行檢測  
15 的避障感知模組，該列車控制模組於該避障感知模組檢測到  
16 前方有障礙物時，驅使該車頭單元停止移動。

## 17 3.請求項3：

18 如請求項2所述的智能送餐列車系統，其中，該車頭單元還  
19 包括一罩設於該車頭底盤上的外殼，及至少一設置於該外殼  
20 並電連接該列車控制模組的狀態指示燈。

## 21 4.請求項8：

22 如請求項1所述的智能送餐列車系統，其中，該定位標的單  
23 元包括複數間隔設置於該等循環軌道的定位標籤件。

## 24 5.請求項9：

25 如請求項8所述的智能送餐列車系統，其中，部分的該等定  
26 位標籤件是對應該等取物區設置，另一部份的該等定位標籤  
27 件是對應該等設置於每一循環軌道的該去程段相鄰該迴轉段處。

## 28 二、系爭專利2技術分析：

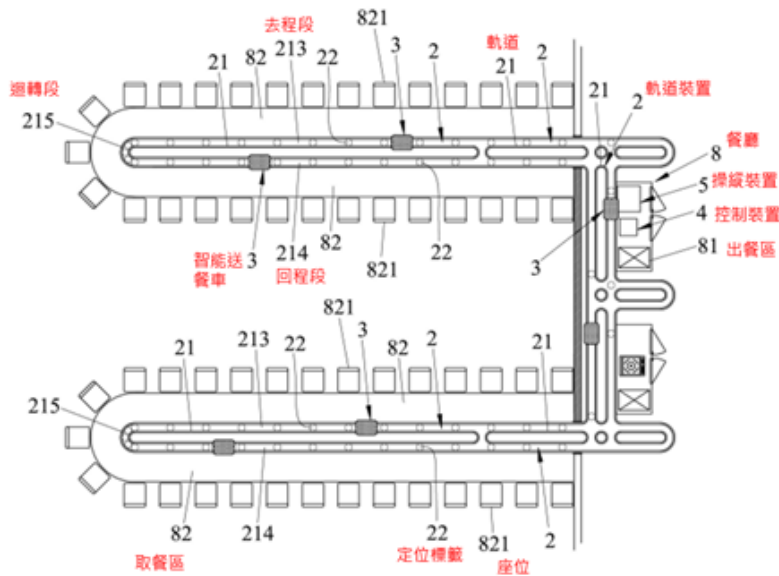
### 29 (一)系爭專利2技術內容：

30 系爭專利2係關於一種智能送餐車系統及其智能送餐車，可  
31 提供一種使用變化性較高的智能送餐車，該智能送餐車包含

01 一載物車頭，藉由該承載車頭的盛盤座來承載並運送該食  
02 品，能節省空間，並提高使用變化性(摘自系爭專利2說明書  
03 段落[0001]、[0005]至[0006]、[0009]，本院卷一第279至2  
04 81頁)。

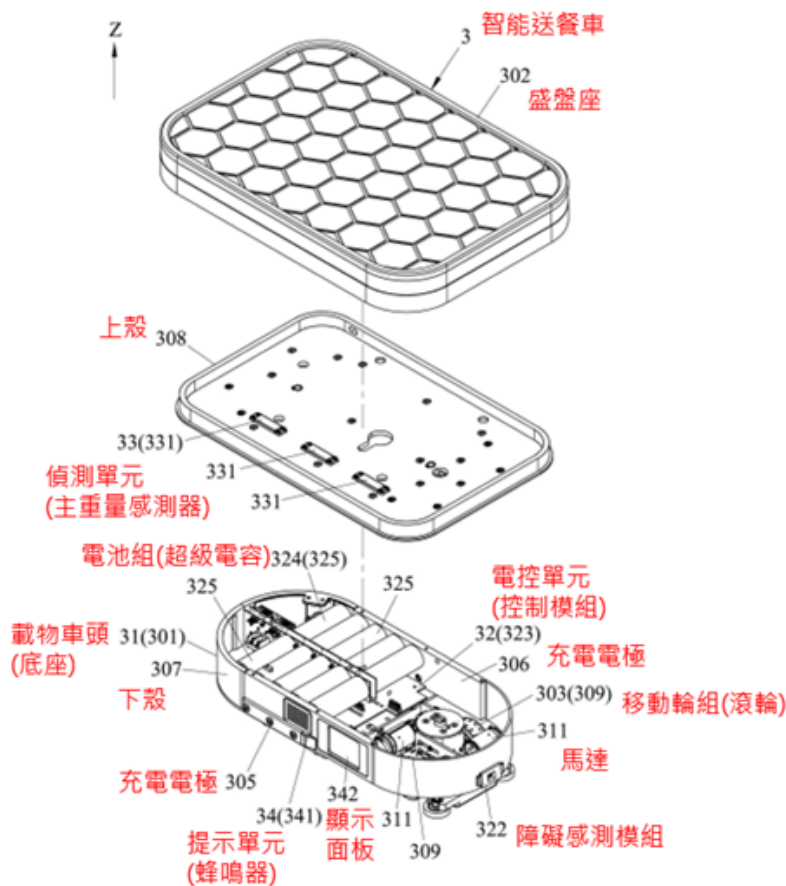
05 (二)系爭專利2主要圖式：

06 1.圖3為系爭專利2智能送餐車系統安裝在一餐廳俯視示意圖  
07



08 圖3

09 2.圖5為系爭專利2之智能送餐車立體分解圖



02 (三)系爭專利2申請專利範圍：

03 系爭專利2於114年6月9日公告更正申請專利範圍，更正後申  
 04 請專利範圍共計10項（以下不再稱更正後，逕以請求項稱  
 05 之），其中第1、5項為獨立項，餘為附屬項。又原告主張受  
 06 侵害者為系爭專利2請求項1至10，內容如下：

07 1.請求項1：

08 一種智能送餐車，適用於在一軌道裝置上移動並用於運送一  
 09 食品，該軌道裝置包括數個間隔設置的定位標籤，該智能送  
 10 餐車包含：一載物車頭，包括一底座、一盛盤座、一容室、  
 11 一移動輪組及數組導輪組，該盛盤座沿一高度方向設置於該  
 12 底座的頂側並用於供該食品放置，該移動輪組具有至少兩設  
 13 置在該底座並可在該軌道裝置上滾動的滾輪，及至少一用於  
 14 帶動該等滾輪滾動的馬達，其中該等導輪組分別設置於該底  
 15 座的底側，且每一導輪組包括多個導輪，該多個導輪以一平  
 16 行於該高度方向的自身軸線為中心轉動；及一電控單元，設  
 17 置於該載物車頭並包括一位置感測模組、一控制模組及一電

01 池組，該位置感測模組用於檢測該等定位標籤，該控制模組  
02 電連接該馬達與該位置感測模組，並用來驅動該馬達轉動及  
03 讀取該等定位標籤，該電池組用於提供該馬達與該控制模組  
04 的電能，且該電池組設置於該容室內。

## 05 2.請求項2：

06 如請求項1所述的智能送餐車，其中，該電控單元還包括一  
07 電連接於該控制模組並用於感測一障礙物的障礙感測模組，  
08 該障礙感測模組感測到該障礙物時，該控制模組會命令該馬  
09 達停止運作。

## 10 3.請求項3：

11 如請求項1所述的智能送餐車，還包含一位於該底座與該盛  
12 盤座間的偵測單元，該偵測單元包括一電連接該控制模組並  
13 用於量測重量的主重量感測器，該控制模組還會根據該主重  
14 量感測器量取的重量來判斷該食品是否放置於該盛盤座。

## 15 4.請求項4：

16 如請求項1所述的智能送餐車，還包含一偵測單元，其中該  
17 底座包括一下殼及一蓋設於該下殼的上殼，該偵測單元設置  
18 於該底座的上殼且位於該盛盤座的下方，該等導輪組分別設  
19 置於該下殼的前後兩端，其中一該導輪組圍繞該等滾輪，每  
20 一導輪組包括四個間隔設置成矩形排列的導輪，且該移動輪  
21 組具有兩個輔助輪，上述兩個輔助輪設置在該下殼的後端，  
22 且該控制模組設置於該容室內。

## 23 5.請求項5：

24 一種智能送餐車系統，適用於安裝在一餐廳且用於桌面運送  
25 一食品，該智能送餐車系統包含：一軌道裝置，包括一軌  
26 道，及數間隔設置於該軌道的定位標籤；一如請求項1至請  
27 求項4中的任一項所述的智能送餐車，用於在該軌道上移動  
28 並運送該食品；一控制裝置，用來與該智能送餐車的控制模  
29 組通訊且用來傳送一移動指令，該控制模組接收並根據該移  
30 動指令驅使該載物車頭在該軌道裝置上移動；及操縱裝置，  
31 電連接該控制裝置，並用來輸入該移動指令至該控制裝置。

- 01 6.請求項6：
- 02 如請求項5所述的智能送餐車系統，其中，該軌道裝置還包  
03 括一設置於該軌道的充電站，該充電站用來對該智能送餐車  
04 的該電池組充電。
- 05 7.請求項7：
- 06 如請求項5所述的智能送餐車系統，其中，該智能送餐車還  
07 包括一連接於該載物車頭且可隨該載物車頭移動的載物車  
08 體，該載物車體具有一基座、一設置於該基座的頂側並用於  
09 供該食品放置的承載座，及數設置於該基座的底側且可沿該  
10 軌道滑移的從動輪組。
- 11 8.請求項8：
- 12 如請求項7所述的智能送餐車系統，還包含一偵測單元，該  
13 偵測單元包括一設置於該基座與該承載座間且用於量測重量  
14 的副重量感測器，該副重量感測器會根據量取的重量來判斷  
15 該食品是否放置於該承載座。
- 16 9.請求項9：
- 17 如請求項5所述的智能送餐車系統，其中，每一軌道裝置的  
18 軌道還具有一導軌，該智能送餐車可在該導軌上移動，且該  
19 導軌的寬度不大於該智能送餐車的最大寬度。
- 20 10.請求項10：
- 21 如請求項5所述的智能送餐車系統，其中，該軌道裝置還包  
22 括一設置於該軌道的充電站，該充電站用來對該智能送餐車  
23 的該電池組充電，該智能送餐車還包括一連接於該載物車頭  
24 且可隨該載物車頭移動的載物車體，該載物車體具有一基  
25 座、一設置於該基座的頂側並用於供該食品放置的承載座，  
26 及數設置於該基座的底側且可沿該軌道滑移的從動輪組，每  
27 一軌道裝置的軌道還具有一導軌，該智能送餐車可在該導軌  
28 上移動，且該導軌的寬度不大於該智能送餐車的最大寬度，  
29 該智能送餐車的控制模組設有一送餐地圖，該送餐地圖由數  
30 個分別對應於該等定位標籤的位置代碼組成，該控制裝置的

01 移動指令包括其中一該位置代碼，使該控制模組驅動該載物  
02 車頭移動至對應於其中一該位置代碼的該定位標籤。

03 三、系爭產品技術內容：

04 (一)系爭產品之技術描述：

05 系爭產品係一種智能送餐車系統，適用於一餐廳內運送食  
06 品，餐廳包括置物區及複數取物區，該系統包括軌道單元  
07 (軌道裝置)、設置於軌道單元的定位標的單元(定位標籤)、  
08 可沿軌道單元行駛的智能送餐車、可對智能送餐車傳送一路  
09 徑資訊之中央控制單元(控制裝置)、輸入及顯示單元(操縱  
10 裝置)。其中，該軌道單元包括依序串接的循環軌道，每一  
11 循環軌道具有相對設置的一去程段及一回程段，及一連接去  
12 程段及回程段的迴轉段；智能送餐車可包含一底座、一盛盤  
13 座，該輸入及顯示單元設置於置物區並電連接中央控制單  
14 元，用來輸入指令以操作中央控制單元及顯示控制的相關資  
15 訊。

16 (二)系爭產品之照片(本院卷三第119至128頁)：

17



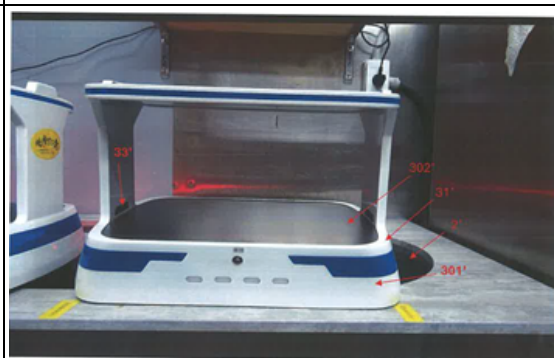
相片 1



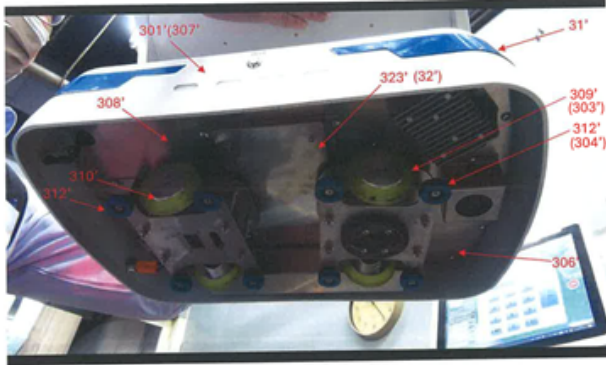
相片 2



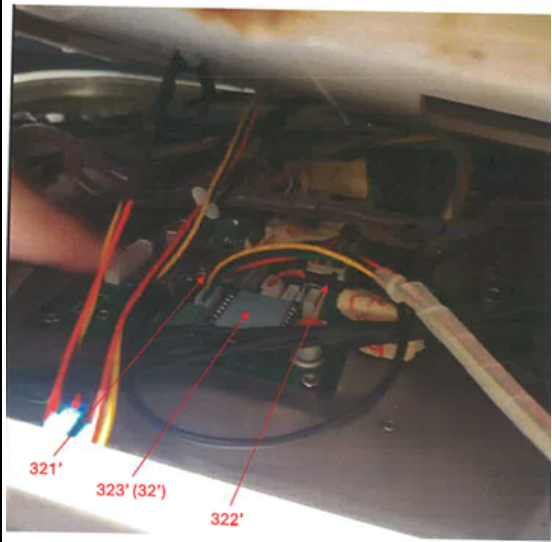
相片 3



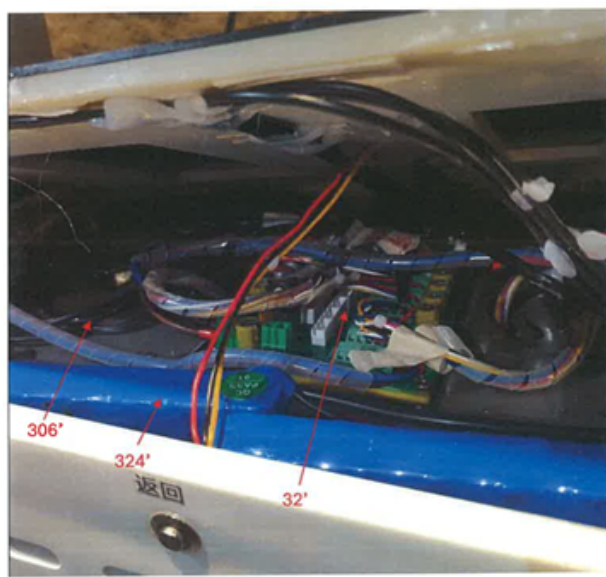
相片 4



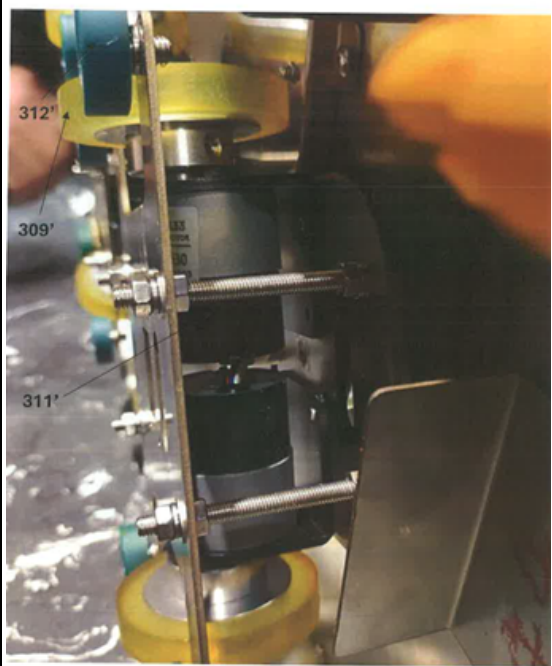
相片 5-1



相片 5-2



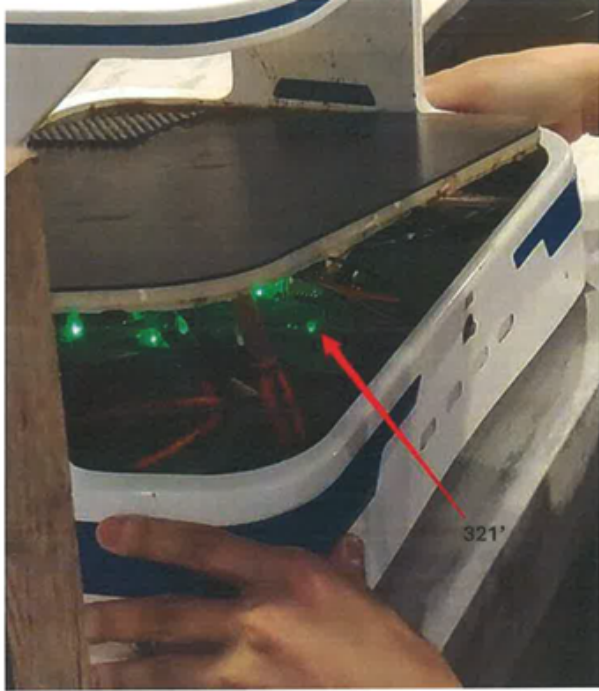
相片 5-3



相片 5-4



相片 6



相片 5-5



相片 7



相片 8



相片 9

02 四、有效性證據技術分析：

03 (-)乙證3：

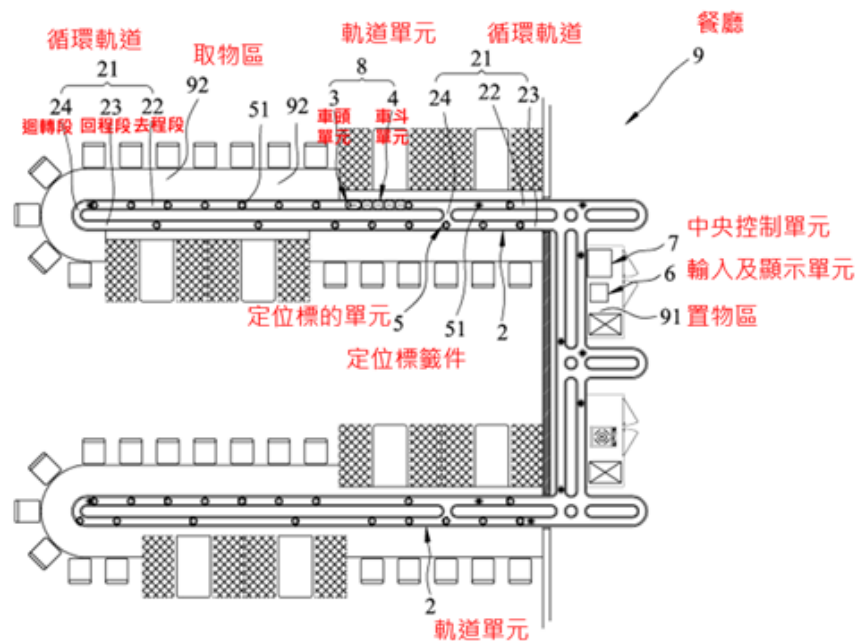
04 1.技術內容：

01 乙證3涉及一種智能送餐列車系統，包含至少一軌道單元、  
02 一設置於該軌道單元的定位標的單元、一車頭單元、一車斗  
03 單元，及一中央控制單元，該軌道單元包括複數依序串接的  
04 循環軌道，每一循環軌道具有相對設置的一去程段及一回程  
05 段，及一連接該去程段及該回程段相對遠離一置物區的一側  
06 的迴轉段，該車頭單元可沿該軌道單元行駛，且包括一用來  
07 檢測該定位標的單元的位置感知模組，該車斗單元串接於該  
08 車頭單元，該中央控制單元可對該車頭單元傳送一包括一運  
09 送路徑的路徑資訊，該運送路徑是由相鄰該置物區的該去程  
10 段出發，並可選擇性地通過任一循環軌道的該迴轉段而由相  
11 鄰該置物區的該回程段回到該置物區，進而能提高送餐效率  
12 (本院卷一第352頁)。

## 13 2.圖式：

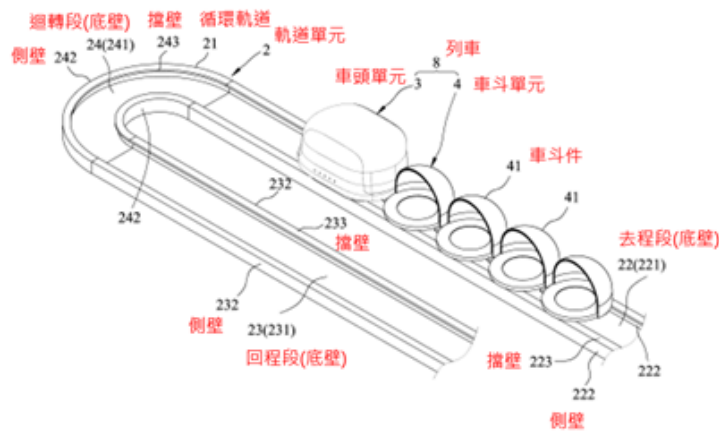
14 (1)乙證3圖1為智能送餐列車系統應用於一餐廳的示意圖

15



16 (2)乙證3圖2係智能送餐列車系統應用於一餐廳的不完整立體  
17 圖

01



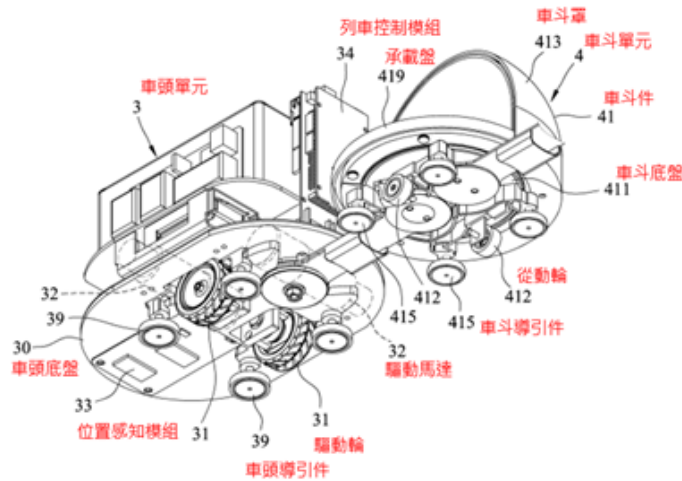
02

03

04

05

(3)乙證3圖5係車頭單元及車斗單元於另一視角的不完整立體圖



06

07

08

(二)乙證4：

1.技術內容：

09

10

11

12

13

14

15

16

17

18

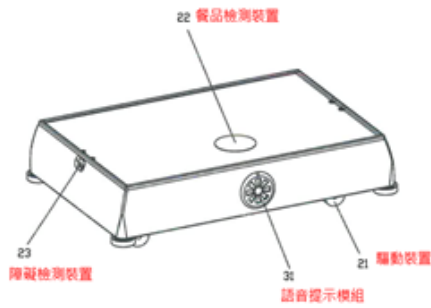
19

乙證4涉及智能自動送餐裝置以及送餐方法。智能自動送餐裝置包括送餐軌道、送餐小車和取餐提示裝置，所述送餐軌道內設有的停車信號發出組件，所述送餐小車上設有控制模組以及與控制模組電連接的驅動裝置和停車信號接收模組。通過所述停車信號發出組件與所述停車信號接收模組及所述控制模組相適配，用以實現控制所述驅動裝置停止動力輸出，以使所述送餐小車靠其慣性減速緩慢停車，繼而能避免所述送餐小車驟然停車而使餐品從所述送餐小車上飛出，導致餐品中食物灑出而濺傷就餐者或餐廳工作人員，從而能夠最大限度提高自動送餐時的安全性，降低傷及人身健康的危險(本院卷一第382頁)。

01  
02  
03

## 2.圖式：

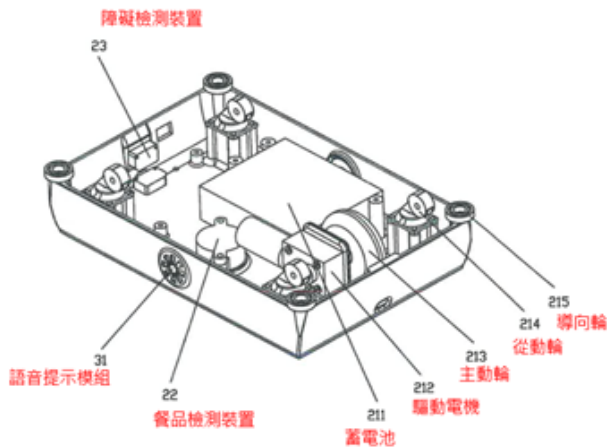
### (1)乙證4圖2送餐小車的立體圖



04

### (2)乙證4圖4送餐小車的另一立體圖

05  
06  
07



08

## (三)乙證5：

09

### 1.技術內容：

10

乙證5提供一種無人餐廳送餐服務總成，包括：軌道裝置、變軌裝置、多個餐車、上餐升降台、下餐裝置、恢復裝置、充電裝置。可實現餐飲店無人化服務、自助服務，達到節省時間、節省人力的目的(本院卷一第398頁)。

11

12

13

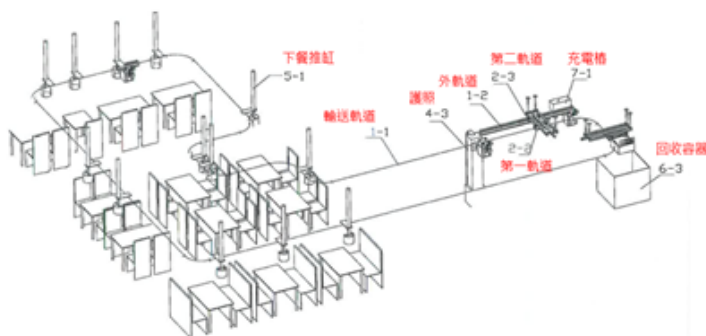
14

### 2.圖式：

15

### 乙證5圖1無人送餐服務總成的整體示意圖

16



17

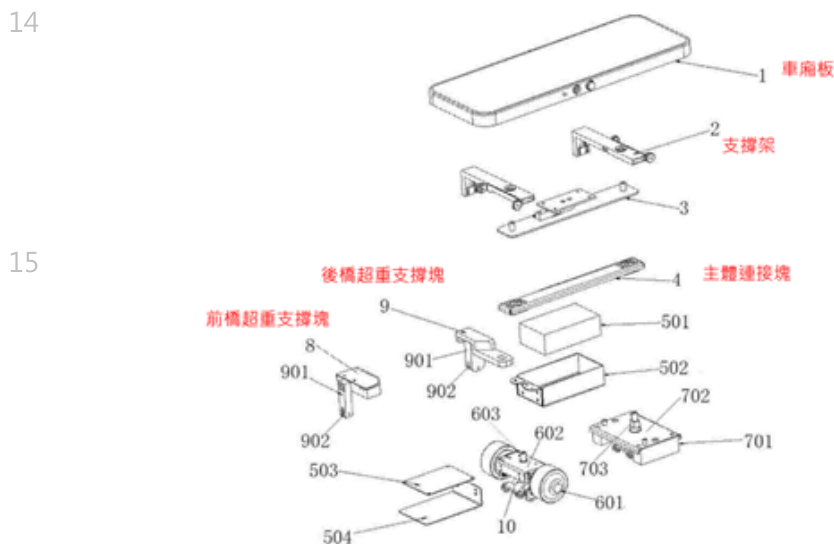
## (四)乙證22：

01 1.技術內容：

02 乙證22揭示一種送餐小車以及隱藏動力系統的送餐平台，包  
03 括車廂板、前橋組件和後橋組件，所述前橋組件和後橋組件  
04 之間轉動連接有主體連接塊，前橋組件和後橋組件還分別連  
05 接有前橋超重支撐塊和後橋超重支撐塊；前橋超重支撐塊和  
06 後橋超重支撐塊均通過一支撐架與車廂板連接，所述前橋超  
07 重支撐塊與支撐架以及後橋超重支撐塊與支撐架連接後均呈  
08 匚字形結構，且位於主體連接塊的一側；該送餐平台包括上  
09 述結構的送餐小車，它還包括與送餐小車配合的送餐軌道，  
10 送餐小車位於車廂板下方的結構隱藏在送餐軌道中(本院卷  
11 三第559頁)。

12 2.圖式：

13 乙證22圖1送餐小車結構爆炸圖



16 (五)乙證24：

17 1.技術內容：

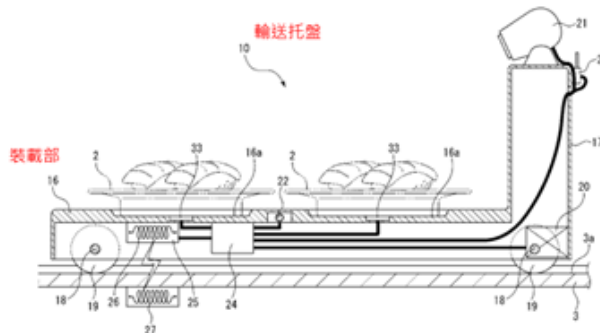
18 乙證24揭示一種訂單飲食物搬送裝置，其揭示設置於廚房與  
19 顧客用餐區之間的點餐輸送路徑，設置於顧客用餐區、用以  
20 接收飲食物訂單的食物和飲料點餐裝置，將透過食物和飲料  
21 點餐裝置接收到的飲食物載置其上，並於顧客用餐區與廚房  
22 之間的搬送路上移動的食物及飲料輸送裝置，控制食物及飲  
23 料輸送裝置移動的控制裝置，設置於食物及飲料輸送裝置  
24 上、用以拍攝飲食物的飲食物拍攝裝置，設置於顧客用餐

01 區、可顯示由飲食物拍攝裝置所拍攝影像的顧客座位側顯示  
02 單元(本院卷四第17、18頁)。

03 2.圖式：

04 乙證24圖4係輸送托盤的縱向側視圖

05



06 五、系爭產品未落入系爭專利1請求項1至3、8、9之均等範圍：

07 (一)系爭產品與系爭專利1請求項1之比對說明：

08 1.系爭專利1請求項1之技術特徵可解析為7個要件，分別為：

09 要件編號1A：

10 一種智能送餐列車系統，適用於一餐廳內運送一承載物，該  
11 餐廳包括一置物區及複數取物區，該智能送餐列車系統包  
12 含：

13 要件編號1B：

14 至少一軌道單元，包括複數自該置物區沿著該等取物區依序  
15 串接的循環軌道，每一循環軌道具有相對設置的一去程段及  
16 一回程段，及一連接該去程段及該回程段相對遠離該置物區  
17 的一側的迴轉段，該等循環軌道的該等去程段依序串接，該  
18 等循環軌道的該等回程段依序串接；

19 要件編號1C：

20 一定位標的單元，設置於該至少一軌道單元；

21 要件編號1D：

22 一車頭單元，可沿該至少一軌道單元行駛，且包括一車頭底  
23 盤、二設置於該車頭底盤並可沿該至少一軌道單元滾動的驅  
24 動輪、二分別驅動該等驅動輪轉動的驅動馬達、一用來檢測  
25 該定位標的單元的位置感知模組、一電連接並分別透過該等  
26 驅動馬達及該位置感知模組來控制該等驅動輪運轉及判斷該

01 車頭單元的位置的列車控制模組，及一電連接該列車控制模  
02 組及該等驅動馬達的能量儲存裝置；

03 要件編號1E：

04 一車斗單元，串接於該車頭單元後方，且包括至少一車斗  
05 件，該車斗件具有一用來置放該承載物的承載盤，及複數用  
06 來帶動該承載盤並可沿該至少一軌道單元滾動的從動輪；

07 要件編號1F：

08 一中央控制單元，可對該車頭單元傳送一路徑資訊，該路徑  
09 資訊包括一運送路徑，及至少一對應該運送路徑的取物位  
10 置，該列車控制模組根據該路徑資訊驅使該車頭單元帶動該  
11 車斗單元沿該運送路徑移動，並於移動至該至少一取物位置  
12 時停止，且於該承載物被取出後，接著再繼續驅使該車頭單  
13 元帶動該車斗單元繼續沿該運送路徑移動，該運送路徑是由  
14 相鄰該置物區的該循環軌道的該去程段出發，並可選擇性地  
15 通過任一循環軌道的該迴轉段而由相鄰該置物區的該循環軌  
16 道的該回程段回到該置物區；及

17 要件編號1G：

18 一輸入及顯示單元，設置於該置物區並電連接該中央控制單  
19 元，用來輸入指令以操作該中央控制單元，及顯示控制的相  
20 關資訊。

## 21 2.要件編號1a：

22 依甲證22附件2相片1至4(本院卷三第65至66頁)，可知系爭  
23 產品係一種智能送餐車系統，用於一餐廳9'內運送食品，餐  
24 廳9'包括置物區91'及複數取物區92'，可完全對應系爭專利  
25 1請求項1要件編號1A之技術特徵，是系爭產品可為系爭專利  
26 1請求項1要件編號1A所文義讀取。

## 27 3.要件編號1b：

28 依甲證22附件2相片1至4、11至12(本院卷三第65至66、76  
29 頁)，可知系爭產品包含軌道單元2'，該軌道單元2'包括複  
30 數自置物區91'沿著該等取物區92'依序串接的循環軌道2  
31 1'，每一循環軌道21'具有相對設置的一去程段22'及一回程

01 段23'，及一連接去程段22'及回程段23'相對遠離置物區9  
02 1'的一側的迴轉段24'，該等循環軌道21'的該等去程段2  
03 2'依序串接，該等循環軌道21'的該等回程段23'依序串接，  
04 可完全對應系爭專利1請求項1要件編號1B之技術特徵，是系  
05 爭產品可為系爭專利1請求項1要件編號1B所文義讀取。

06 4.要件編號1c：

07 依甲證22附件2相片3(本院卷三第66頁)，可知系爭產品包含  
08 複數個定位標的單元5'，設置於軌道單元2'，可完全對應系  
09 爭專利1請求項1要件編號1C之技術特徵，是系爭產品可為系  
10 爭專利1請求項1要件編號1C所文義讀取。

11 5.要件編號1d：

12 依甲證22附件2相片5-1、5-2、5-3、5-4、5-5(本院卷三第  
13 67至71頁)，可知系爭產品包含智能送餐車3'，可沿軌道單  
14 元2'行駛，該智能送餐車3'包括一車頭底盤30'、二設置於  
15 車頭底盤30'並可沿軌道單元2'滾動的驅動輪31'、二分別驅  
16 動該等驅動輪31'轉動的驅動馬達32'、一用來檢測定位標的  
17 單元5'的位置感知模組33'、一電連接並分別透過該等驅動  
18 馬達32'及位置感知模組33'來控制該等驅動輪32'運轉及判  
19 斷車頭單元3'的位置的列車控制模組34'，及一電連接列車  
20 控制模組34'及該等驅動馬達32'的能量儲存裝置35'，其中  
21 系爭產品之「智能送餐車3'」可對應系爭專利1之「車頭單  
22 元」，系爭產品可完全對應系爭專利1請求項1要件編號1D之  
23 技術特徵，是系爭產品可為系爭專利1請求項1要件編號1D所  
24 文義讀取。

25 6.要件編號1e：

26 依甲證22附件2相片1、5-1、6、7、8及9(本院卷三第65、6  
27 7、72至74頁)及乙證20-1影片(存於本院卷三第315頁之光  
28 碟)，可知系爭產品之智能送餐車3'係具有「上層版」與  
29 「下層板」可供承載食品之結構，為一獨立運作之車體，並  
30 未具有可串接於其後之其他車體，即系爭產品並不具有可對

01 應系爭專利1請求項1「車斗單元」之相關技術內容，是系爭  
02 產品未為系爭專利1請求項1要件編號1E所文義讀取。

03 7.要件編號1f：

04 依甲證22附件2相片1、2、10(本院卷三第65、75頁)及乙證  
05 20-1影片(存於本院卷三第315頁之光碟)，可知系爭產品包  
06 含一中央控制單元7'，可對智能送餐車3'傳送一路徑資訊，  
07 該路徑資訊包括一運送路徑，及至少一對應該運送路徑的取  
08 物區92'，而系爭產品智能送餐車3'之列車控制模組34'可根  
09 據該路徑資訊驅使智能送餐車3'沿該運送路徑移動，並於移  
10 動至取物區92'時停止，且於該承載物被取出後，接著再繼  
11 續驅使智能送餐車3'繼續沿該運送路徑移動，該運送路徑是  
12 由相鄰置物區91'的循環軌道21'的去程段22'出發，並可選  
13 擇性地通過任一循環軌道21'的迴轉段24'而由相鄰置物區9  
14 1'的循環軌道21'的回程段23'回到置物區91'。然如前述，  
15 系爭產品並不具有可對應系爭專利1請求項1之「車斗單  
16 元」，故亦不具有可對應系爭專利1請求項1「車頭單元帶動  
17 車斗單元沿運送路徑移動」之相關技術內容，是系爭產品未  
18 為系爭專利1請求項1要件編號1F所文義讀取。

19 8.要件編號1g：

20 依甲證22附件2相片1、10(本院卷三第65、75頁)，可知系爭  
21 產品包含一輸入及顯示單元6'，設置於置物區91'並電連接  
22 中央控制單元7'，用來輸入指令以操作中央控制單元7'及顯  
23 示控制的相關資訊，可完全對應系爭專利1請求項1要件編號  
24 1G之技術特徵，是系爭產品可為系爭專利1請求項1要件編號  
25 1G所文義讀取。

26 9.據此，系爭產品因未包含系爭專利1請求項1要件編號1E、1F  
27 之技術特徵，故未落入系爭專利1請求項1之文義範圍，以下  
28 續為均等論之分析。

29 (二)系爭專利1請求項1要件編號1E、1F與系爭產品要件編號1e、  
30 1f均等比對分析說明：

01 1.系爭產品並不具有可對應系爭專利1請求項1要件編號1E、1F  
02 之技術內容，已如前述，即系爭產品之智能送餐車3'不具有  
03 串接於後的車斗單元，亦即系爭產品之智能送餐車3'並不具  
04 有可串接其他車體之功能以達到藉由串接之車體承載食品結  
05 果對應的技術內容，不符合全要件原則，而不適用均等論。  
06 原告雖稱系爭產品依序排列的智能送餐車3'雖未連接，惟將  
07 依序排列之車體相互連接，為所屬技術領域中具有通常知識  
08 者容易推知云云(本院卷三第31至32頁)，然原告未提出系爭  
09 產品之智能送餐車3'具有可串接其他車體之相關技術內容，  
10 亦未提出所屬技術領域中具有通常知識者會將系爭產品之智  
11 能送餐車3'互相連接之理由以實其說，故原告所述尚不足  
12 採。

13 2.綜上，系爭產品因無法為系爭專利1請求項1要件編號1E、1F  
14 所文義讀取，且因系爭產品不具有可對應系爭專利1請求項1  
15 要件編號1E、1F之技術內容，不符合全要件原則而不適用均  
16 等論，故系爭產品未落入系爭專利1請求項1之均等範圍。

17 (三)系爭專利1請求項2、3、8、9與系爭產品之均等比對分析說  
18 明：

19 系爭專利1請求項2、3、8、9係直接或間接依附於系爭專利1  
20 請求項1之附屬項，系爭產品未落入系爭專利1請求項1之均  
21 等範圍已如前述，故系爭產品亦未落入系爭專利1請求項2、  
22 3、8、9之均等範圍。

23 六、系爭產品落入系爭專利2請求項1、5、6、9之文義範圍，但  
24 未落入請求項2、4之文義範圍：

25 (一)系爭產品落入系爭專利2請求項1、5、9之文義範圍，為兩造  
26 所不爭執，業如前述。以下僅就系爭產品是否落入系爭專利  
27 2請求項2、4、6之文義範圍部分論述，合先敘明。

28 (二)系爭產品與系爭專利2請求項2之比對說明：

29 1.系爭專利2請求項2之技術特徵可解析為1個要件為：  
30 要件編號2A：

01 如請求項1所述的智能送餐車，其中，該電控單元還包括一  
02 電連接於該控制模組並用於感測一障礙物的障礙感測模組，  
03 該障礙感測模組感測到該障礙物時，該控制模組會命令該馬  
04 達停止運作。

05 2.要件編號2a：

06 系爭產品具有系爭專利2請求項1所述的智能送餐車，已如前  
07 述。依乙證20-3影片內容(存於本院卷三第315頁之光碟)，  
08 系爭產品之智能送餐車3'於軌道裝置2'放置障礙物時，並無  
09 法感測障礙物而直接產生碰撞，即系爭產品之智能送餐車  
10 3'不具有可對應系爭專利2請求項2「障礙感測模組」之相關  
11 技術內容，是系爭產品未為系爭專利2請求項2要件編號2A所  
12 文義讀取。原告雖稱甲證24附件3相片5-2之元件322'可對應  
13 「障礙感測模組」云云(本院卷三第136頁)，然原告未提出  
14 該元件具有感測障礙物功能之具體理由，亦未對該乙證20-3  
15 影片內容陳述有何不可採之理由，是原告所述尚無理由。

16 3.據此，系爭產品並未包含系爭專利2請求項2之全部技術特  
17 徵，故未落入系爭專利2請求項2之文義範圍。

18 (三)系爭產品與系爭專利2請求項4之比對說明：

19 1.系爭專利2請求項4之技術特徵可解析為1個要件為：

20 要件編號4A：

21 如請求項1所述的智能送餐車，還包含一偵測單元，其中該  
22 底座包括一下殼及一蓋設於該下殼的上殼，該偵測單元設置  
23 於該底座的上殼且位於該盛盤座的下方，該等導輪組分別設  
24 置於該下殼的前後兩端，其中一該導輪組圍繞該等滾輪，每  
25 一導輪組包括四個間隔設置成矩形排列的導輪，且該移動輪  
26 組具有兩個輔助輪，上述兩個輔助輪設置在該下殼的後端，  
27 且該控制模組設置於該容室內。

28 2.要件編號4a：

29 系爭產品具有系爭專利2請求項1所述的智能送餐車，業如前  
30 述。另依甲證24附件3相片4、5-1(本院卷三第180、181  
31 頁)，可知系爭產品之智能送餐車3'包含一組對應的偵測單

01 元33'，又該智能送餐車3'的底座301'亦包括一下殼307'及  
02 一蓋設於下殼307'的上殼308'，而該智能送餐車3'該等導輪  
03 組304'分別設置於下殼307'的前後兩端，其中導輪組304'圍  
04 繞該等滾輪309'，每一導輪組304'包括四個間隔設置成矩形  
05 排列的導輪312'，且移動輪組303'具有兩個輔助輪310'，上  
06 述兩個輔助輪310'設置在下殼307'的後端，且其控制模組32  
07 3'設置於容室306'內。再依該相片之內容，該智能送餐車  
08 3'雖包含偵測單元33'，但該偵測單元33'之設置位置並非位  
09 於該智能送餐車3'底座301'的上殼308'且位於盛盤座302'的  
10 下方，即系爭產品之智能送餐車3'並不具有可對應系爭專利  
11 2請求項4「偵測單元設置於該底座的上殼且位於該盛盤座的  
12 下方」之相關技術內容，是系爭產品未為系爭專利2請求項4  
13 要件編號4A所文義讀取。

14 3.據此，系爭產品未包含系爭專利2請求項4之全部技術特徵，  
15 故未落入系爭專利2請求項4之文義範圍。

16 (四)系爭產品與系爭專利2請求項6之比對說明：

17 1.系爭專利2請求項6之技術特徵可解析為1個要件為：

18 要件編號6A：

19 如請求項5所述的智能送餐車系統，其中，該軌道裝置還包  
20 括一設置於該軌道的充電站，該充電站用來對該智能送餐車  
21 的該電池組充電。

22 2.要件編號6a：

23 系爭產品具有如系爭專利2請求項5所述的智能送餐車系統，  
24 如前所述。另依甲證24附件3相片1、5-3(本院卷三第179、1  
25 83頁)，可知系爭產品的軌道裝置2'還包括一設置於軌道2  
26 1'的充電站23'，充電站23'用來對智能送餐車3'的電池組32  
27 4'充電，可完全對應系爭專利2請求項6要件編號6A之技術特  
28 徵，是系爭產品可為系爭專利2請求項6要件編號6A所文義讀  
29 取。被告雖辯稱依系爭專利2說明書第7頁倒數第3至7行記載  
30 「在本第一實施例中，該電池組324具有多個超級電容325且  
31 該充電站23是透過與該等充電電極305連接並對該電池組324

01 進行充電，使用較為便利，但在其他變化例中，也能採用充  
02 電線連接充電或使用一般電池作為該電池組324而省略該充  
03 電站23，同樣具有提供電能的相同作用」，系爭產品在充電  
04 方面仍使用充電線連接充電，不存在所謂之充電站，因此不  
05 落入系爭專利2請求項6文義範圍云云(本院卷三第274頁)。  
06 惟查，系爭專利2請求項6並未記載「充電站是透過與充電電  
07 極連接並對該電池組進行充電」之技術特徵，又所稱內容僅  
08 係系爭專利2說明書之實施例，再者，依系爭專利2說明書第  
09 [0013]段記載「充電站23用來對該等智能送餐車3充電」，  
10 即充電站係提供充電之功能，系爭產品於軌道裝置2'已設置  
11 有可提供充電功能的裝置23'，是該裝置23'當可對應系爭專  
12 利2請求項6所述之「充電站」，故被告所辯並不足採。

13 3. 綜上，系爭產品為系爭專利2請求項6之要件編號6A所文義讀  
14 取，故系爭產品落入系爭專利2請求項6之文義範圍。

15 七、系爭產品未落入系爭專利2請求項3、7、8、10之均等範圍：

16 (一)系爭產品與系爭專利2請求項3之比對說明：

17 1. 系爭專利2請求項3之技術特徵可解析為1個要件為：

18 要件編號3A：

19 如請求項1所述的智能送餐車，還包含一位於該底座與該盛  
20 盤座間的偵測單元，該偵測單元包括一電連接該控制模組並  
21 用於量測重量的主重量感測器，該控制模組還會根據該主重  
22 量感測器量取的重量來判斷該食品是否放置於該盛盤座。

23 2. 要件編號3a：

24 系爭產品具有系爭專利2請求項1所述的智能送餐車，業如前  
25 述。另依乙證20-2、20-4照片(本院卷三第317、319頁)，可  
26 知系爭產品之智能送餐車3'係透過上層板與下層板之兩側分  
27 別設置之光學感測元件判斷於上承載之食品是否已為取用，  
28 並非利用量測重量判斷食品是否放置於盛盤座的主重量感測  
29 器，是系爭產品未為系爭專利2請求項3要件編號3A所文義讀  
30 取，故系爭產品未落入系爭專利2請求項3之文義範圍，以下  
31 續為均等論之分析。

01 3.系爭產品與系爭專利2請求項3要件編號3A之均等比對分析說  
02 明：

03 (1)就方式而言：

04 系爭產品之光學感測元件係利用光學遮斷方式判斷東西是否  
05 被取用，且須設置於乘載食品之上層板與下層板之兩側邊  
06 緣，而系爭專利2請求項3使用的主重量感測器，則利用前後  
07 乘載重量差異判斷食品是否被取用，其必須設置於乘載食品  
08 之盛盤座下方，兩者使用的技術內容明顯並不相同亦非可簡  
09 單置換，具有實質差異。

10 (2)就功能而言：

11 系爭產品之光學感測元件係用以偵測盛盤座302'上是否放置  
12 食品，與系爭專利2請求項3的主重量感測器亦係用以偵測盛  
13 盤座上是否放置食品，兩者具有相同的功能。

14 (3)就結果而言：

15 系爭產品可藉由其光學感測元件判斷其智能送餐車3'之盛盤  
16 座302'無放置食品後，使智能送餐車3'返回出餐區，與系爭  
17 專利2請求項3利用其光學感測元件，使智能送餐車返回出餐  
18 區，兩者可達相同的結果。

19 (4)綜上，系爭產品之「光學感測元件」與系爭專利2請求項3之  
20 「主重量感測器」相較，係以不同方式而獲得相同功能與結  
21 果，即系爭產品要件編號3a與系爭專利2請求項3要件編號3A  
22 未構成均等，無法為系爭專利2請求項3要件編號3A所均等讀  
23 取，故系爭產品未落入系爭專利2請求項3之均等範圍。

24 (二)系爭產品與系爭專利2請求項7之比對說明：

25 1.系爭專利2請求項7之技術特徵可解析為1個要件為：要件編  
26 號7A：

27 如請求項5所述的智能送餐車系統，其中，該智能送餐車還  
28 包括一連接於該載物車頭且可隨該載物車頭移動的載物車  
29 體，該載物車體具有一基座、一設置於該基座的頂側並用於  
30 供該食品放置的承載座，及數設置於該基座的底側且可沿該  
31 軌道滑移的從動輪組。

01 2.要件編號7a：

02 系爭產品具有如系爭專利2請求項5所述的智能送餐車系統，  
03 已如前述。另依甲證24附件3相片1、2及4（本院卷三第17  
04 9、180頁），可知系爭產品之智能送餐車3'係具有「上層  
05 版」與「下層板」可供承載食品之結構，為一獨立運作之車  
06 體，並未具有可串接於其後之其他車體，即系爭產品並不具  
07 有可對應系爭專利2請求項7「可隨該載物車頭移動的載物車  
08 體」之相關技術內容，是系爭產品未為系爭專利2請求項7要  
09 件編號7A所文義讀取，故系爭產品未落入系爭專利2請求項7  
10 之文義範圍，以下續為均等論之分析。

11 3.系爭產品與系爭專利2請求項7要件編號7A之均等比對分析說  
12 明：

13 系爭產品之智能送餐車3'不具有連接於該載物車頭31'且可  
14 隨該載物車頭31'移動的載物車體，亦即系爭產品不具有可  
15 串接其他車體之功能以達到藉由串接其他車體承載食品結果  
16 對應的技術內容，不符合全要件原則，亦不適用均等論。原  
17 告雖稱系爭產品依序排列的載物車頭31'雖並未連接，惟將  
18 依序排列的車體相互連接實為所屬技術領域中具有通常知識  
19 者容易推知云云（本院卷三第142頁），然原告未提出系爭產  
20 品之載物車頭31'具有可串接其他車體之相關技術內容，亦  
21 未提出所屬技術領域中具有通常知識者會將系爭產品之載物  
22 車頭31'互相連接之理由以實其說，故原告所稱並不足採。

23 4.綜上，因系爭產品不具有可對應系爭專利2請求項7之技術內  
24 容，不符合全要件原則及不適用均等論，故系爭產品未落入  
25 系爭專利2請求項7之均等範圍。

26 (三)系爭產品與系爭專利2請求項8之比對說明：

27 系爭專利2請求項8係依附於系爭專利2請求項7之附屬項，系  
28 爭產品未落入系爭專利2請求項7之均等範圍已如前述，故系  
29 爭產品亦未落入系爭專利2請求項8之均等範圍。

30 (四)系爭產品與系爭專利2請求項10之比對說明：

31 1.系爭專利2請求項10之技術特徵可解析為1個要件為：

01 要件編號10A：

02 如請求項5所述的智能送餐車系統，其中，該軌道裝置還包  
03 括一設置於該軌道的充電站，該充電站用來對該智能送餐車  
04 的該電池組充電，該智能送餐車還包括一連接於該載物車頭  
05 且可隨該載物車頭移動的載物車體，該載物車體具有一基  
06 座、一設置於該基座的頂側並用於供該食品放置的承載座，  
07 及數設置於該基座的底側且可沿該軌道滑移的從動輪組，每  
08 一軌道裝置的軌道還具有一導軌，該智能送餐車可在該導軌  
09 上移動，且該導軌的寬度不大於該智能送餐車的最大寬度，  
10 該智能送餐車的控制模組設有一送餐地圖，該送餐地圖由數  
11 個分別對應於該等定位標籤的位置代碼組成，該控制裝置的  
12 移動指令包括其中一該位置代碼，使該控制模組驅動該載物  
13 車頭移動至對應於其中一該位置代碼的該定位標籤。

14 2.要件編號10a：

15 依甲證24附件3相片1(本院卷三第179頁)，可知系爭產品之  
16 軌道裝置2' 包括一設置於軌道21' 的充電站23'，充電站2  
17 3' 用來對智能送餐車3' 的電池組324' 充電，其中，該軌道裝  
18 置2' 的軌道21' 還具有一導軌211'，智能送餐車3' 可在導軌2  
19 1' 上移動，且導軌211' 的寬度不大於智能送餐車3' 的最大寬  
20 度。然系爭產品並未具有可對應系爭專利2請求項10「可隨  
21 該載物車頭移動的載物車體」及「送餐地圖」之相關技術內  
22 容，是系爭產品未為系爭專利2請求項10要件編號10A所文義  
23 讀取，而未落入系爭專利2請求項10之文義範圍。另如前  
24 述，系爭產品之智能送餐車3' 不具有連接於該載物車頭3  
25 1' 且可隨該載物車頭31' 移動的載物車體，而不符合全要件  
26 原則及不適用均等論，故系爭產品亦未落入系爭專利2請求  
27 項10之均等範圍。

28 八、乙證3、4、22、24之組合足以證明系爭專利2請求項1、5、9  
29 不具進步性：

30 (一)乙證3、4、22、24與系爭專利2請求項1之比對說明：

01 1.乙證3請求項1揭示「一種智能送餐列車系統，適用於一餐廳  
02 內運送一承載物，該餐廳包括一置物區及複數取物區，該智  
03 能送餐列車系統包含：至少一軌道單元，包括複數自該置物  
04 區沿著該等取物區依序串接的循環軌道……一定位標的單  
05 元，設置於該至少一軌道單元；一車頭單元，可沿該至少一  
06 軌道單元行駛」、請求項8揭示「該定位標的單元包括複數  
07 間隔設置於該等循環軌道的定位標籤件」，其已可對應系爭  
08 專利2請求項1「一種智能送餐車，適用於在一軌道裝置上移  
09 動並用於運送一食品，該軌道裝置包括數個間隔設置的定位  
10 標籤」之技術特徵。

11 2.乙證3請求項1揭示「一車頭單元，可沿該至少一軌道單元行  
12 駛，且包括一車頭底盤、二設置於該車頭底盤並可沿該至少  
13 一軌道單元滾動的驅動輪、二分別驅動該等驅動輪轉動的驅  
14 動馬達」、說明書段落[0018]揭示「至少兩對設置於該車頭  
15 底盤30底部並用來分別延伸入相對應的該等擋壁223、233、  
16 243下方的車頭導引件39」、段落[0019]揭示「該等車頭導  
17 引件39可被限制在相對應的該等擋壁223、233、243下方以  
18 避免該車頭單元3脫離該軌道單元2，並可視需求僅設置一對  
19 或更多對的數量」，其中所述之「車頭單元」、「車頭底  
20 盤」、「驅動輪」、「車頭導引件」可對應系爭專利2請求  
21 項1之「載物車」、「底座」、「滾輪」、「導輪」，又依  
22 乙證3圖4、圖5(本院卷一第375、376頁)，可知乙證3已揭示  
23 「車頭單元3之外殼37形成一容室供可容置能量儲存裝置3  
24 5」、「車頭導引件39以一平行於該高度方向的自身軸線為  
25 中心轉動」，故乙證3可對應系爭專利2請求項1「一載物車  
26 頭，包括一底座、一容室、一移動輪組及導輪組，該移動輪  
27 組具有至少兩設置在該底座並可在該軌道裝置上滾動的滾  
28 輪，及至少一用於帶動該等滾輪滾動的馬達，其中該等導輪  
29 組分別設置於該底座的底側，且每一導輪組包括多個導輪，  
30 該多個導輪以一平行於該高度方向的自身軸線為中心轉動」  
31 之技術特徵。

01 3.乙證3請求項1揭示「一用來檢測該定位標的單元的位置感知  
02 模組、一電連接並分別透過該等驅動馬達及該位置感知模組  
03 來控制該等驅動輪運轉及判斷該車頭單元的位置的列車控制  
04 模組，及一電連接該列車控制模組及該等驅動馬達的能量儲  
05 存裝置」，其中所述之「位置感知模組」、「列車控制模  
06 組」、「能量儲存裝置」可對應系爭專利2請求項1之「位置  
07 感測模組」、「控制模組」、「電池組」，故乙證3可對應  
08 系爭專利2請求項1「及一電控單元，設置於該載物車頭並包  
09 括一位置感測模組、一控制模組及一電池組，該位置感測模  
10 組用於檢測該等定位標籤，該控制模組電連接該馬達與該位  
11 置感測模組，並用來驅動該馬達轉動及讀取該等定位標籤，  
12 該電池組用於提供該馬達與該控制模組的電能，且該電池組  
13 設置於該容室內」之技術特徵。

14 4.乙證3雖未揭示系爭專利2請求項1「盛盤座沿一高度方向設  
15 置於該底座的頂側並用於供該食品放置」、「數組」導輪組  
16 等技術特徵。惟查：

17 (1)乙證4說明書段落[0050]揭示「所述送餐小車2上至少設有1  
18 層用於放置餐品的放置層，其數量優選為2層，且沿豎直方  
19 向設置。每一層所述放置層上安裝有所述餐品檢測裝置22，  
20 其優點在於可實現運送多份餐品，提高送餐效率」，即乙證  
21 4已揭示放置層可沿一高度方向設置於送餐小車上，且該放  
22 置層可為2層。又查，乙證22之圖1揭示車廂板(1)沿一高度  
23 方向設置於送餐小車之主體連接塊(4)頂側上供食品放置，  
24 乙證24之圖4揭示裝載部(16)沿一高度方向設置於輸送托盤  
25 (10)上供食品放置，是乙證4、22、24可對應系爭專利2請求  
26 項1「盛盤座沿一高度方向設置於該底座的頂側並用於供該  
27 食品放置」之技術特徵。

28 (2)另乙證3之車頭單元雖未揭示如系爭專利2請求項1之智能送  
29 餐車有「數組」導輪組，然不同車體大小配置複數輪組於適  
30 當位置以利運行本為所屬技術領域之通常知識，是系爭專利

01 2請求項1之「數組」導輪組為乙證3單組導輪組之簡單變  
02 更，並未能產生無法預期之功效。

03 5.乙證3、4、22、24同屬自動送餐技術領域，乙證3、4、22、  
04 24皆藉由一送餐車於設置之軌道上將餐點送至指定位置，具  
05 有功能或作用之共通性，而乙證4已教示放置層可沿一高度  
06 方向設置於送餐小車向上，乙證22已揭示送餐小車之車廂板  
07 沿一高度方向設置於其主體連接塊頂側上，乙證24已揭示裝  
08 載部沿一高度方向設置於輸送托盤上，故對於所屬技術領域  
09 中具有通常知識者，為增加餐區空間使用之效率，自有動機  
10 將乙證4、22、24揭示內容用於乙證3之智能送餐列車以完成  
11 系爭專利2請求項1之全部技術特徵，據此，系爭專利2請求  
12 項1不具進步性。

13 (二)乙證3、4、22、24與系爭專利2請求項5之比對說明：

14 1.如前述，乙證3請求項1、8已揭示「一種智能送餐列車系  
15 統，適用於一餐廳內運送一承載物，該餐廳包括一置物區及  
16 複數取物區」、「至少一軌道單元」、「定位標的單元包括  
17 複數間隔設置於該等循環軌道的定位標籤件」，可對應系爭  
18 專利2請求項5「一種智能送餐車系統，適用於安裝在一餐廳  
19 且用於桌面運送一食品」、「一軌道裝置，包括一軌道，及  
20 數間隔設置於該軌道的定位標籤」之技術特徵。

21 2.乙證3、4已揭示系爭專利2請求項1至請求項4中的任一項所  
22 述的智能送餐車已如前述，故乙證3、4可對應系爭專利2請  
23 求項5「一如請求項1至請求項4中的任一項所述的智能送餐  
24 車，用於在該軌道上移動並運送該食品」之技術特徵。

25 3.乙證3請求項1揭示「一中央控制單元，可對該車頭單元傳送  
26 一路徑資訊，該路徑資訊包括一運送路徑，及至少一對應該  
27 運送路徑的取物位置，該列車控制模組根據該路徑資訊驅使  
28 該車頭單元帶動該車斗單元沿該運送路徑移動，並於移動至  
29 該至少一取物位置時停止，且於該承載物被取出後，接著再  
30 繼續驅使該車頭單元帶動該車斗單元繼續沿該運送路徑移  
31 動」，其中所述之「中央控制單元」、「列車控制模組」、

01 「傳送路徑資訊」可對應系爭專利2請求項5之「控制裝置」、  
02 「智能送餐車的控制模組」、「傳送移動指令」，故  
03 乙證3可對應系爭專利2請求項5「一控制裝置，用來與該智  
04 能送餐車的控制模組通訊且用來傳送一移動指令，該控制模  
05 組接收並根據該移動指令驅使該載物車頭在該軌道裝置上移  
06 動」之技術特徵。

07 4.乙證3請求項1揭示「輸入及顯示單元，設置於該置物區並電  
08 連接該中央控制單元，用來輸入指令以操作該中央控制單  
09 元，及顯示控制的相關資訊」，其中所述之「輸入及顯示單  
10 元」可對應系爭專利2請求項5之「操縱裝置」，故乙證3可  
11 對應系爭專利2請求項5「操縱裝置，電連接該控制裝置，並  
12 用來輸入該移動指令至該控制裝置」之技術特徵。

13 5.綜上，乙證3、4已揭示系爭專利2請求項5之全部技術特徵，  
14 系爭專利2請求項5不具進步性。

15 (三)乙證3、4、22、24與系爭專利2請求項9之比對說明：

16 系爭專利2請求項9為系爭專利2請求項5之附屬項，系爭專利  
17 2請求項5不具進步性理由，業如前述。另查，乙證3圖2已揭  
18 示「軌道裝置的軌道具有一導軌，智能送餐車可在該導軌上  
19 移動，且該導軌的寬度不大於該智能送餐車的最大寬度」，  
20 故乙證3可對應系爭專利2請求項9所進一步界定「每一軌道  
21 裝置的軌道還具有一導軌，該智能送餐車可在該導軌上移  
22 動，且該導軌的寬度不大於該智能送餐車的最大寬度」之技  
23 術特徵，系爭專利2請求項9不具進步性。

24 (四)原告稱乙證22的主體連接塊、車廂板明顯不同於系爭專利2  
25 的底座、盛盤座，乙證24並未揭露系爭專利2的底座、盛盤  
26 座，乙證4的放置層、乙證22的車廂板1、乙證24的載置部16  
27 分別在其下表面設置多種機械或電控元件，如此，餐品及容  
28 裝餐品容器的重量以及機械或電控元件的重量，都必須由上  
29 述放置層、車廂板、載置部承擔，而系爭專利2請求項1，係  
30 由盛盤座302承擔食品及容裝食品容器的重量，由底座301承  
31 擔馬達311及電控單元32的重量，如此能避免盛盤座302或底

01 座301必須承擔過多的重量而可減少損壞率云云(本院卷四第  
02 44至48頁)。惟查，乙證3之「車頭底盤」可對應系爭專利2  
03 請求項1之「底座」、乙證4揭示可具有2層放置層之送餐小  
04 車、乙證22之車廂板係沿一高度方向設置於送餐小車之主體  
05 連接塊頂側上、乙證24之裝載部係沿一高度方向設置於輸送  
06 托盤上、及乙證3、4、22、24具有組合動機可完成系爭專利  
07 2請求項1之全部技術特徵，已如前述，原告所稱乙證22、24  
08 並未揭露系爭專利2的底座、盛盤座、及乙證4的放置層、乙  
09 證22的車廂板、乙證24的載置部必須承擔餐品及容裝餐品容  
10 器的重量以及機械或電控元件的重量云云，僅是就個別乙證  
11 內容與系爭專利2請求項1之技術特徵比較，並未就乙證3、  
12 4、22、24之結合內容整體觀之，故原告所稱並不足採。

13 (五)原告稱乙證3、4、22、24均未揭露系爭專利2請求項1所記載  
14 電池組設置於該容室內，可獲得良好保護以減少故障率云云  
15 (本院卷四第49頁)。惟查，依系爭專利2請求項1記載「智能  
16 送餐車包含……一容室……電池組設置於該容室內」抑或請  
17 求項4記載「控制模組設置於該容室內」，即系爭專利2所有  
18 請求項中所述之容室係一可供電池組抑或控制模組設置於內  
19 之空間，而依乙證3圖4，可知乙證3車頭單元之外殼與車頭  
20 底盤已可形成一容置能量儲存裝置抑或列車控制模組之空  
21 間，該空間當可對應系爭專利2所述之容室，故原告所稱亦  
22 不可採。

23 (六)原告又稱系爭專利2請求項1藉由數組導輪組304使智能送餐  
24 車3之過彎動作較為平穩順暢之有利功效，有「肯定進步性  
25 之因素」云云(本院卷四第48頁)。惟如前述，乙證3圖5已  
26 揭示其車頭導引件與系爭專利2所述導輪之相同配置與轉動  
27 方式，而不同車體大小配置複數輪組於適當位置以利運行亦  
28 為所屬技術領域之通常知識，是所稱藉由數組導輪組使智能  
29 送餐車之過彎動作較為平穩順暢為所屬技術領域中具有通常  
30 知識者依據送餐車之運行需求而為之簡單設計，並未能產生  
31 無法預期之功效，故原告所稱亦不可採。

01 (七)原告另稱乙證4之送餐小車2的放置層具備頂部供餐品放置、  
02 底部供驅動裝置21安裝這兩個作用，不能僅截取「放置層具  
03 備頂部供餐品放置」與乙證3進行結合，否則，放置層將喪  
04 失其在乙證4具備前述兩個作用的功能云云(本院卷二第347  
05 頁)。然如前述，乙證4已揭示放置層可沿一高度方向設置於  
06 送餐小車上，且該放置層可為2層，即乙證4已揭示多層次架  
07 構設計之送餐小車，是所屬技術領域中具有通常知識者當可  
08 將乙證4所揭示之多層次架構設計用於乙證3之智能送餐列  
09 車，並用於乘載食品，此亦可對應原告所稱系爭專利2請求  
10 項1之盛盤座與底座為兩種個別物件(本院卷四第54頁)，故  
11 原告所稱顯無理由。

12 九、乙證3、4、5、22、24之組合足以證明系爭專利2請求項6不  
13 具進步性：

14 (一)系爭專利2請求項6為系爭專利2請求項5之附屬項，系爭專利  
15 2請求項5不具進步性理由，業如前述。另查，乙證5說明書  
16 段落[0013]揭示「充電裝置，包括充電樁，上述充電樁位於  
17 外軌道並且可對餐車的驅動機構充電，上述充電樁設置有充  
18 電導線，充電導線的端口固定充電碳刷，上述餐車設置有與  
19 上述充電碳刷匹配的充電板」，即乙證5已揭示設置於外軌  
20 道之充電樁裝置，可對應系爭專利2請求項6所進一步界定  
21 「該軌道裝置還包括一設置於該軌道的充電站，該充電站用  
22 來對該智能送餐車的該電池組充電」之技術特徵。

23 (二)乙證3、4、22、24具結合動機之理由，陳述如前，又乙證5  
24 與乙證3、4、22、24同屬自動送餐技術領域，皆藉由一送餐  
25 車於設置之軌道上將餐點送至指定位置，具有功能或作用之  
26 共通性，乙證5既已揭示充電樁可提供送餐車充電之功能，  
27 故所屬技術領域之通常知識者自有動機結合乙證3、4、5、2  
28 2、24以完成系爭專利2請求項6之全部技術特徵，系爭專利2  
29 請求項6不具進步性。

30 陸、綜上所述，系爭產品未落入系爭專利1請求項1至3、8、9之  
31 均等範圍；系爭產品落入系爭專利2請求項1、5、6、9之文

01 義範圍，但未落入請求項2、4之文義範圍；系爭產品未落入  
02 系爭專利2請求項3、7、8、10之均等範圍，惟系爭專利2請  
03 求項1、5、6、9有應撤銷之事由，則系爭產品並無侵害原告  
04 系爭專利之情事。從而，原告主張依前揭規定，請求判決如  
05 前述聲明所載，並無理由，應予駁回。原告之訴既經駁回，  
06 假執行之聲請亦失所附麗，應併予駁回。

07 柒、本件事證已臻明確，兩造其餘攻擊防禦方法及所提證據，經  
08 本院審酌後，核與判決結果不生影響，爰不另逐一論述，附  
09 此敘明。且原告既不得以系爭專利遭侵害請求排除、賠償損  
10 害及銷毀系爭產品，本件即無另為中間判決之必要，爰為終  
11 局判決。

12 據上論結，本件原告之訴無理由，依智慧財產案件審理法第2  
13 條，民事訴訟法第78條規定，判決如主文。

14 中 華 民 國 114 年 9 月 17 日

15 智慧財產第二庭

16 法 官 王 碧 瑩

17 以上正本係照原本作成。

18 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，上  
19 訴時應提出委任律師或具有智慧財產案件審理法第10條第1項但  
20 書、第5項所定資格之人之委任狀；委任有前開資格者，應另附  
21 具各該資格證書及釋明委任人與受任人有上開規定（詳附註）所  
22 定關係之釋明文書影本。如委任律師提起上訴者，應一併繳納上  
23 訴審裁判費。

24 中 華 民 國 114 年 9 月 17 日

25 書記官 張君豪

26 附註：

27 智慧財產案件審理法第10條第1項、第5項

28 智慧財產民事事件，有下列各款情形之一者，當事人應委任律師  
29 為訴訟代理人。但當事人或其法定代理人具有法官、檢察官、律  
30 師資格者，不在此限：

31 一、第一審民事訴訟事件，其訴訟標的金額或價額，逾民事訴訟

01 法第四百六十六條所定得上訴第三審之數額。  
02 二、因專利權、電腦程式著作權、營業秘密涉訟之第一審民事訴  
03 訟事件。  
04 三、第二審民事訴訟事件。  
05 四、起訴前聲請證據保全、保全程序及前三款訴訟事件所生其他  
06 事件之聲請或抗告。  
07 五、前四款之再審事件。  
08 六、第三審法院之事件。  
09 七、其他司法院所定應委任律師為訴訟代理人之事件。  
10 當事人之配偶、三親等內之血親、二親等內之姻親，或當事人為  
11 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  
12 法院認為適當者，亦得為第一項訴訟代理人。