

係智慧財產及商業法院民事判決

114年度民專上字第28號

上訴人 鴻匠科技股份有限公司

法定代理人 羅匡臣

訴訟代理人 王翼升律師

複代理人 廖泉勝律師

被上訴人 小蒙牛股份有限公司

兼上一人

法定代理人 蔡銘正

被上訴人 高溢男

共同

訴訟代理人 謝煒勇律師

輔佐人 黃信嘉

上列當事人間排除侵害專利權等事件，上訴人對於中華民國114年9月17日本院113年度民專訴字第22號第一審判決提起上訴，本院於115年6月4日言詞辯論終結，判決如下：

主 文

一、上訴駁回。

二、第二審訴訟費用由上訴人負擔。

事實及理由

一、程序方面：

上訴人原審起訴主張被上訴人小蒙牛股份有限公司（下稱被上訴人公司）侵害伊所有我國第I645817號「智能送餐列車系統」及第I711413號「智能送餐車系統及其智能送餐車」發明專利，請求被上訴人排除侵害（含銷毀侵權物品）及損害賠償。嗣經原審判決敗訴而上訴二審後已減縮並撤回主張侵害第I645817號「智能送餐列車系統」專利之請求（本院二審卷第207頁），此部分不另贅述，故本件審理範圍僅及於上訴人就第I711413號「智能送餐車系統及其智能送餐車」發明專利（下稱系爭專利）之侵害主張，先予敘明。

二、上訴人主張略以：

伊為系爭專利之專利權人，專利權期間自民國109年12月1日至128年10月3日。被上訴人公司之總經理即被上訴人高溢男曾於111年11月1日至112年8月8日間向上訴人詢問智能送餐車列車系統之授權及送餐車合作事宜，經報價後迄未有下文。詎上訴人自112年8月8日起陸續發現被上訴人公司於其經營之燒肉老大宜蘭羅東店、新店碧潭店、宜蘭頭城店，安裝「智能送餐列車系統」（下稱系爭產品）作為送餐使用，並於所經營「燒肉老大Facebook粉絲專頁」（下稱系爭粉絲專頁）進行宣傳。上訴人已於112年8月15日寄發律師函請求排除侵害並賠償均遭置之不理，顯係故意侵害上訴人權利。而系爭產品經鑑定後落入系爭專利更正後請求項1、2、4至6、9之文義範圍，及更正後請求項3、7、8、10之均等範圍，構成專利權侵害。爰依專利法第96條第1至3項及公司法第23條第2項規定起訴，請求排除被上訴人公司侵害及銷毀系爭產品，並命被上訴人負連帶賠償責任。

三、被上訴人答辯要旨：

被上訴人公司所使用之系爭產品並無系爭專利所述之「車斗單元」，雖有落入系爭專利更正後請求項1、5、9之文義範圍，但未落入更正後請求項2、4、6之文義範圍或更正後請求項3、7、8、10之均等範圍，並不構成專利權之侵害。又依附表2所示乙證3、4、乙證22及24之組合，足以證明系爭專利更正後請求項1至5、7至9不具進步性；且乙證3、4、5、乙證22、24之組合亦足以證明系爭專利更正後請求項6、10不具進步性，故系爭專利已違反專利法第22條第2項規定，有應予撤銷之事由；況系爭專利在國外申請專利之狀態均遭核駁審定，顯有無效之事由，故上訴人本件請求為無理由等語。

四、原審判決駁回上訴人之訴及假執行之聲請，上訴人不服提起上訴，其上訴聲明：(一)原判決廢棄。(二)上開廢棄部分：1.被上訴人公司不得自行或使他人製造、為販賣之邀約、販賣、使用或為上述目的而進口「智能送餐列車系統」產品(含相

01 對應之軌道、送餐車)，如已製造者應予銷毀。2.被上訴人
02 應連帶給付新臺幣1,441萬8,000元，及自起訴狀繕本送達翌
03 日起至清償日止按年息百分之5計算利息。(三)上訴人願供擔
04 保，請准宣告假執行。被上訴人之答辯聲明：(一)上訴駁回。
05 (二)如受不利判決，願供擔保請准宣告免為假執行。

06 五、兩造不爭執事項（二審卷第190至191頁）：

07 (一)上訴人為系爭專利之專利權人，系爭專利申請日為108年10
08 月4日，公告日為109年12月1日，專利權期間自109年12月1
09 日至128年10月3日。

10 (二)燒肉老大係被上訴人公司之旗下品牌，由該公司經營。

11 (三)蔡銘正為被上訴人公司之負責人。

12 (四)高溢男為被上訴人公司之總經理，並曾於111年11月1日至11
13 2年8月8日間，向上訴人洽詢智能送餐車列車系統、送餐車
14 之合作事宜，並經上訴人報價。

15 (五)被上訴人公司有於燒肉老大之新店碧潭店、宜蘭羅東店、宜
16 蘭頭城店中安裝系爭產品做為送餐，並於FACEBOOK粉絲團上
17 宣傳之用。

18 (六)上訴人曾於112年8月15日寄發112年度竝字第0050號律師函
19 予被上訴人公司，表示上訴人為系爭專利之專利權人，請求
20 其停止侵害系爭專利之行為並請求損害賠償。

21 (七)系爭產品落入系爭專利更正後請求項1、5、9之文義範圍。

22 六、得心證之理由：

23 (一)被上訴人抗辯系爭專利有應撤銷之原因，依智慧財產案件審
24 理法第41條第1項規定，本院自應就系爭專利有效性之抗辯
25 先為判斷。本件系爭專利因上訴人前於113年5月15日提出專
26 利申請專利範圍更正本（原審卷三第417頁），嗣經經濟部
27 智慧財產局准予更正且於114年7月1日公告後溯及生效，即
28 應適用更正後申請專利範圍進行判斷（以下均指更正後之系
29 爭專利）。又系爭專利有無撤銷之原因，應依核准時所適用
30 108年11月1日施行專利法（下稱核准時專利法）為據。再按
31 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，不得取得發明專利，核准時專利法第22條第2項定有明文。

(二)系爭專利之技術內容、主要圖式及申請專利範圍如附表1所示。被上訴人所提系爭專利無效之證據（乙證3至5、22、24）之公告日或公開日皆早於系爭專利申請日（108年10月4日），均可作為其先前技術（相關技術內容及主要圖式如附表2）。又本件上訴人主張系爭產品侵害系爭專利，而系爭產品之技術內容（含技術描述及照片）詳如附表3所示。

(三)乙證3、4、22、24之組合足以證明系爭專利請求項1不具進步性：

1.乙證3已揭露系爭專利請求項1大部分之技術特徵（「載物車頭包括：一盛盤座」、「該盛盤座沿一高度方向設置於該底座的頂側並用於供該食品放置」除外）：

(1)乙證3之請求項1揭露：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…；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。又乙證3之請求項8揭露該定位標的單元包括複數間隔設置於該等循環軌道的定位標籤件之技術內容。乙證3之車頭及車斗單元、至少一軌道單元、承載物、複數間隔設置的定位標籤件，即相當於系爭專利請求項1之智能送餐車、軌道裝置、食品、數個間隔設

01 置的定位標籤，故乙證3已揭露系爭專利請求項1之「一
02 種智能送餐車，適用於在一軌道裝置上移動並用於運送一
03 食品，該軌道裝置包括數個間隔設置的定位標籤」技術特
04 徵。

05 (2)依乙證3說明書第[0018]段揭露該車頭單元3可沿該軌道單
06 元2行駛，且包括一車頭底盤30、二設置於該車頭底盤30
07 並可沿該軌道單元2滾動的驅動輪31、二分別驅動該等驅
08 動輪31轉動的驅動馬達32…、一罩設於該車頭底盤30上的
09 外殼37、多個設置於該外殼37並電連接該列車控制模組34
10 的狀態指示燈38，及至少兩對設置於該車頭底盤30底部並
11 用來分別延伸入相對應的該等擋壁223、233、243下方的
12 車頭導引件39；又乙證3說明書第[0019]段揭露該等車頭
13 導引件39可被限制在相對應的該等擋壁223、233、243下
14 方以避免該車頭單元3脫離該軌道單元2，並可視需求僅設
15 置一對或更多對的數量；又乙證3圖4揭示該車頭單元3包
16 括一容室，係由外殼37與車頭底盤30所共同界定之空間之
17 技術內容。是乙證3之車頭單元3、車頭底盤30、容室、兩
18 個驅動輪31及兩個驅動馬達32、兩個驅動輪31、兩個驅動
19 馬達32、至少兩對或更多對車頭導引件39，即相當於系爭
20 專利請求項1之載物車頭、底座、容室、移動輪組、至少
21 兩個滾輪、至少一個馬達、數組導輪組，故乙證3已揭露
22 系爭專利請求項1之「該智能送餐車包含：一載物車頭，
23 包括一底座、一容室、一移動輪組及數組導輪組，該移動
24 輪組具有至少兩設置在該底座並可在該軌道裝置上滾動的
25 滾輪，及至少一用於帶動該等滾輪滾動的馬達，其中該等
26 導輪組分別設置於該底座的底側，且每一導輪組包括多個
27 導輪，該多個導輪以一平行於該高度方向的自身軸線為中
28 心轉動」技術特徵。

29 (3)依乙證3請求項1揭露一車頭單元，可沿該至少一軌道單元
30 行駛，且包括…一用來檢測該定位標的單元的位置感知模
31 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；及乙證3說明書第[0019]段揭露該能量儲存裝置35為電池，圖4揭示該能量儲存裝置35組置於外殼37與車頭底盤30所共同界定之容室之技術內容。是乙證3之位置感知模組、列車控制模組、能量儲存裝置（電池）即相當於系爭專利請求項1之位置感測模組、控制模組、電池組，故乙證3已揭露系爭專利請求項1之「一電控單元，設置於該載物車頭並包括一位置感測模組、一控制模組及一電池組，該位置感測模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置感測模組，並用來驅動該馬達轉動及讀取該等定位標籤，該電池組用於提供該馬達與該控制模組的電能，且該電池組設置於該容室內」技術特徵。

(4)至依乙證3圖4、圖5及請求項1所載「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輪」技術內容，其用以放置食品的承載盤係設置於後方的車斗單元上，車頭單元頂側並未具備任何盛放食品的承載盤，故乙證3尚未揭露系爭專利請求項1之「載物車頭包括：一盛盤座」及「該盛盤座沿一高度方向設置於該底座的頂側並用於供該食品放置」技術特徵。

2.乙證4、乙證22及24均已揭露系爭專利請求項1之「載物車頭包括：一盛盤座」及「該盛盤座沿一高度方向設置於該底座的頂側並用於供該食品放置」技術特徵：

(1)乙證4說明書第[0044]段揭露所述送餐小車2設於所述送餐軌道1內，用以沿所述送餐軌道1延伸方向往復運送餐品，且其上設有控制模組以及與所述控制模組電連接的驅動裝置21；其說明書第[0050]段揭露所述送餐小車2上至少設有1層用於放置餐品的放置層，其數量優選為2層，且沿豎

直方向設置。每一層所述放置層上安裝有所述餐品檢測裝置22，其優點在於可實現運送多份餐品，提高送餐效率；乙證4圖3揭示送餐小車2周側頂端設有放置層，該放置層安裝有餐品檢測裝置22；乙證4說明書第[0051]段揭露所述驅動裝置21包括蓄電池211、驅動電機212、主動輪213、從動輪214以及導向輪215…所述從動輪214設於所述送餐小車2底部，且從動於所述主動輪213。所述導向輪215設於所述送餐小車2周側，用以導向所述送餐小車2運動。其優點在於設計及結構較為簡單，方便於生產組裝之技術內容。是以乙證4之送餐小車2、送餐小車2底部與周側、送餐小車2周側頂端之放置層或放置層為2層時，最上方放置層，即相當於系爭專利請求項1之載物車頭、底座、盛盤座，故乙證4已揭露系爭專利請求項1之「載物車頭包括：一盛盤座」及「該盛盤座沿一高度方向設置於該底座的頂側並用於供該食品放置」技術特徵。

(2)乙證22圖1至3及說明書第[0028]至[0033]段揭露車廂板1沿一高度方向設置於送餐小車之主體連接塊4頂側上供食品放置，主體連接塊4下方連接有前橋元件6和後橋元件7，前橋元件6設有驅動輪601、從動輪102、導向輪103，後橋組件7設有從動輪102、導向輪103之技術內容。是以乙證22之送餐小車、主體連接塊4、車廂板1，即相當於系爭專利請求項1之載物車頭、底座、盛盤座，故乙證22亦已揭露系爭專利請求項1之「載物車頭包括：一盛盤座」及「該盛盤座沿一高度方向設置於該底座的頂側並用於供該食品放置」技術特徵。另依乙證24圖4揭示飲料食物輸送裝置10的頂面設有裝載部16用於供食品放置，乙證24之裝載部16與飲料食物輸送裝置10雖未如系爭專利請求項1之盛盤座、底座為分開的元件，惟盛盤座與底座是否為合併或分離元件，在結構上可輕易變更，此差異為系爭專利所屬技術領域中具有通常知識者所能輕易完成的簡單修飾，且系爭專利並未因該結構而具有無法預期之功效。

01 3.據上所述，乙證3所未揭露之「載物車頭包括：一盛盤座」
02 及「該盛盤座沿一高度方向設置於該底座的頂側並用於供該
03 食品放置」技術特徵，均為乙證4、乙證22及24所揭露或僅
04 為簡單變更。乙證3、4、22、24同屬自動送餐車技術領域，
05 且皆藉由一送餐車於設置軌道上將餐點送至指定位置，彼此
06 具有功能或作用上之共通性；又乙證4、乙證22及24既已明
07 確揭示可利用送餐小車或托盤運送食物，則所屬技術領域中
08 具有通常知識者為增加運送食物之空間或效率，顯然有意願
09 去嘗試及執行即有動機將乙證4、22、24所揭示技術內容運
10 用於乙證3之車頭單元，而輕易完成系爭專利請求項1之發明
11 ，且具有相同之功效，故乙證3、4、22、24之組合足以證明
12 系爭專利請求項1不具進步性。

13 4.上訴人雖主張乙證22之車廂板包含容置送餐小車機械及電控
14 結構、乙證4之放置層其底部用於容置驅動裝置，相當於系
15 爭專利請求項1之「底座301的一部份」，不同於系爭專利請
16 求項1所界定供食品放置之底座，因底座與盛盤座分屬不同
17 元件並各自有其作用，故其等未揭露系爭專利請求項1「該
18 盛盤座302沿一高度方向設置於該底座301的頂側並用於供該
19 食品放置」之差異技術特徵，且系爭專利請求項1之「盛盤
20 座」具有「遮蔽或保護設置於底座301上方之機械或電控裝
21 置」的有利功效云云（本院二審卷第65頁）。惟查：(1)系爭
22 專利請求項1關於底座、盛盤座僅記載「載物車頭，包括一
23 底座、一盛盤座、…，該盛盤座沿一高度方向設置於該底座
24 的頂側並用於供該食品放置，該移動輪組具有至少兩設置在
25 該底座並可在該軌道裝置上滾動的滾輪，及至少一用於帶動
26 該等滾輪滾動的馬達，其中該等導輪組分別設置於該底座的
27 底側…」技術特徵。基此，「底座」係用於供移動輪組、導
28 輪組設置，而「盛盤座」係設置於底座的頂側並用於供該食
29 品放置。(2)由乙證22圖1至3及說明書第[0028]至[0033]段揭
30 露車廂板1沿一高度方向設置於送餐小車之主體連接塊4頂側
31 上供食品放置，主體連接塊4下方連接有前橋元件6和後橋元

件7，前橋元件6設有驅動輪601、從動輪102、導向輪103，後橋組件7設有從動輪102、導向輪103之技術內容，故乙證2之設有驅動輪601、從動輪102、導向輪103的主體連接塊4、供食品放置的車廂板1，即相當於系爭專利請求項1之「底座」、「盛盤座」。又依乙證4之設有從動輪214、導向輪215的送餐小車2底部與周側、送餐小車2周側頂端之放置層，即相當於系爭專利請求項1之「底座」、「盛盤座」，況乙證4說明書第[0050]段已記載放置層的數量優選為2層，且沿豎直方向設置，故放置層為2層時，沿豎直方向設置、位於最上方的放置層亦相當於系爭專利請求項1之盛盤座。(3)另系爭專利請求項1並未限定「機械或電控裝置設置於底座上方或位於盛盤座、底座之間」，亦未限定「盛盤座」僅用於供食品放置，即未排除盛盤座同時設置偵測單元或機械裝置之可能性，是以上訴人主張系爭專利請求項1之盛盤座具有「遮蔽或保護設置於底座301上方之機械或電控裝置」的有利功效，亦非可採。

5.上訴人另主張系爭專利請求項1之載物車頭包括圍繞形成容室之底座，可將電池組容置其內，而乙證3未揭露系爭專利請求項1之「該電池組324設置於該容室306內」技術特徵；乙證4說明書第[0050]段無法直接無歧異得知最上方放置層（第二層放置層）與送餐小車為分開的元件，即乙證4之2層放置層可為不同高度、彼此延續連接的一體結構，故2層放置層皆與送餐小車一體，最上方放置層（第二層放置層）並非分開的元件，不等於系爭專利請求項1之盛盤座云云。惟查：(1)系爭專利請求項1僅界定「載物車頭，包含：一容室」及「該電池組設置於該容室內」，並未限定「容室」與「盛盤座」、「底座」之具體連接方式或相對位置關係；換言之，並未限定「該電池組設置於該底座之容室內」或「容室是由底座、盛盤座之間所形成之空間」。觀諸乙證3圖4揭示「該車頭單元3包括一容室，係由外殼37與車頭底盤30所共同界定之空間，能量儲存裝置35組置於該容室內」，及說

明書第[0019]段之「能量儲存裝置35為電池」技術內容，可知乙證3之容室、能量儲存裝置（電池）即相當於系爭專利請求項1之容室、電池組，故乙證3已揭露系爭專利請求項1之「該電池組324設置於該容室306內」技術特徵。(2)乙證4說明書第[0050]段已揭露「數量優選為2層，且沿豎直方向設置。每一層所述放置層上安裝有所述餐品檢測裝置22，其優點在於可實現運送多份餐品，提高送餐效率」，為達成其所述沿豎直方向設置以運送多份餐品，提高送餐效率之目的，於2層放置層之間設置支撐柱或框架以確保各層具備獨立且最大的食品放置空間，此為系爭專利所屬技術領域中具有通常知識者所能輕易為之的簡單修飾。是以，該「沿豎直方向設置」之最上方放置層（第2層放置層）即相當於系爭專利請求項1之盛盤座，故上訴人上述主張並不可採。

(四)乙證3、4、22、24之組合足以證明系爭專利請求項2至5、7至9不具進步性：

1.系爭專利請求項2不具進步性：

(1)系爭專利請求項2為請求項1所述全部技術特徵進一步限定之附屬項，附屬技術特徵為「其中，該電控單元還包括一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，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達停止運作」。

(2)乙證3、4、乙證22、24之組合足以證明系爭專利請求項1不具進步性，已如前述；又乙證3請求項1揭露該車頭單元還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前方有障礙物時，驅使該車頭單元停止移動之技術內容。乙證3之避障感知模組即相當於系爭專利請求項2之障礙感測模組，故已揭露系爭專利請求項2之附屬技術特徵。因此，所屬技術領域具通常知識者可依乙證3、4、乙證22、24之組合輕易完成系爭專利請求項2之技術內容，

乙證3、4、乙證22、24之組合足以證明系爭專利請求項2不具進步性。

2.系爭專利請求項3不具進步性：

(1)系爭專利請求項3為請求項1所述全部技術特徵進一步限定之附屬項，附屬技術特徵為「還包含一位於該底座與該盛盤座間的偵測單元，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量感測器量取的重量來判斷該食品是否放置於該盛盤座」。

(2)乙證3、4、乙證22、24之組合足以證明系爭專利請求項1不具進步性，已如前述。又乙證3請求項5揭露該車斗件還具有一電連接該列車控制模組以用來感知該承載盤上的該承載物是否被取出的感知模組，該車頭單元於移動至該至少一取物位置時停止，該列車控制模組根據該感知模組感知該承載物是否被取出；乙證3請求項6揭露該感知模組具有一用來量測重量以檢測該承載盤上的該承載物是否被取出的重量感測器，該列車控制模組根據該重量感測器所量測的重量來判斷該承載物是否被取出之技術內容。乙證3之重量感測器即相當於系爭專利請求項3之偵測單元、主重量感測器，乙證3雖未揭露如系爭專利請求項3所述之偵測單元係位於該底座與該盛盤座間，惟為能有效地檢測承載物是位於承載盤上，所屬技術領域具通常知識者當會將乙證3之重量感測器設置於承載盤與車頭底座間之適當位置，且其未能產生無法預期之功效。是以，所屬技術領域具通常知識者可依乙證3、4、乙證22、24之組合輕易完成系爭專利請求項3之技術內容，乙證3、4、乙證22、24之組合足以證明系爭專利請求項3不具進步性。

3.系爭專利請求項4不具進步性：

(1)系爭專利請求項4為請求項1所述全部技術特徵進一步限定之附屬項，附屬技術特徵為「還包含一偵測單元，其中該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，該等導輪組分別設置於該下殼的前後兩端，其中一該導輪組圍繞該等滾輪，每一導輪組包括四個間隔設置成矩形排列的導輪，且該移動輪組具有兩個輔助輪，上述兩個輔助輪設置在該下殼的後端，且該控制模組設置於該容室內」。

(2)乙證3、4、乙證22、24之組合足以證明系爭專利請求項1不具進步性，已如前述；又如前述，為能有效地檢測承載物是位於承載盤上，所屬技術領域具通常知識者當會將乙證3之重量感測器設置於承載盤與車頭底座間之適當位置，故其已揭露系爭專利請求項4之「還包含一偵測單元，…該偵測單元設置於該底座的上殼且位於該盛盤座的下方」技術特徵。又乙證3圖4揭示車頭單元之車頭底盤30蓋設一外殼37，列車控制模組34設置於外殼37與車頭底盤30所共同界定容室內之技術內容。乙證3之車頭底盤30、外殼37、列車控制模組34，即相當於系爭專利請求項4之下殼、上殼、控制模組。另乙證3圖5揭示車頭單元3及車斗單元4下方設置如系爭專利請求項4之前後兩組導輪組，乙證3說明書第[0019]段揭露該等車頭導引件39可被限制在相對應的該等擋壁223、233、243下方以避免該車頭單元3脫離該軌道單元2，並可視需求僅設置一對或更多對的數量之技術內容。則所屬技術領域具通常知識者在車頭單元3下方的前後兩端設置由四個間隔設置成矩形排列的導輪所構成之導輪組，並具有兩個輔助輪，此屬簡單變更。因此，所屬技術領域具通常知識者可依乙證3、4、乙證22、24之組合輕易完成系爭專利請求項4之技術內容，乙證3、4、乙證22、24之組合足以證明系爭專利請求項4不具進步性。

4.系爭專利請求項5不具進步性：

(1)系爭專利請求項5為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一食品，該智能送餐車系統係包含如請求項1至請求項4中的任一項所述的智能送餐車外，進一步包含軌道裝置、控制裝置及操縱裝置。

01 (2)乙證3、4、乙證22、24之組合足以證明系爭專利請求項1
02 至4中的任一項所述的智能送餐車不具進步性，已如前述
03 。又依乙證3請求項1、請求項8、說明書第[0026]段揭露
04 一種智能送餐列車系統，適用於一餐廳內運送一承載物，
05 該餐廳包括一置物區及複數取物區，該智能送餐列車系統
06 包含：至少一軌道單元，包括複數自該置物區沿著該等取
07 物區依序串接的循環軌道…；一定位標的單元，設置於該
08 至少一軌道單元…；一中央控制單元，可對該車頭單元傳
09 送一路徑資訊；…及一輸入及顯示單元，設置於該置物區
10 並電連接該中央控制單元，用來輸入指令以操作該中央控
11 制單元，及顯示控制的相關資訊、該定位標的單元包括複
12 數間隔設置於該等循環軌道的定位標籤件、該中央控制單
13 元7設置於該置物區91，並以無線傳輸方式對該車頭單元3
14 傳送一路徑資訊之技術內容。乙證3之軌道單元、中央控
15 制單元、輸入及顯示單元，即相當於系爭專利請求項5之
16 軌道裝置、控制裝置、操縱裝置。據此，乙證3、4、乙證
17 22、24之組合已揭露系爭專利請求項5之全部技術特徵，
18 又乙證3、4、乙證22、24之間具有結合動機，已如前述，
19 故所屬技術領域具通常知識者可依乙證3、4、乙證22、24
20 之組合輕易完成系爭專利請求項5之技術內容，乙證3、4
21 、乙證22、24之組合足以證明系爭專利請求項5不具進步
22 性。

23 5.系爭專利請求項7不具進步性：

24 (1)系爭專利請求項7為系爭專利請求項5所述全部技術特徵進
25 一步限定之附屬項，附屬技術特徵為「其中，該智能送餐
26 車還包括一連接於該載物車頭且可隨該載物車頭移動的載
27 物車體，該載物車體具有一基座、一設置於該基座的頂側
28 並用於供該食品放置的承載座，及數設置於該基座的底側
29 且可沿該軌道滑移的從動輪組」。

30 (2)乙證3、4、乙證22、24之組合足以證明系爭專利請求項5
31 不具進步性，已如前述；又依乙證3請求項1揭露一車斗單

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輪之技術內容。乙證3之車斗單元、承載盤、複數從動輪，即相當於系爭專利請求項7之載物車體、承載座、數個從動輪組，故已揭露系爭專利請求項7之附屬技術特徵。因此，所屬技術領域具通常知識者可依乙證3、4、乙證22、24之組合輕易完成系爭專利請求項7之技術內容，乙證3、4、乙證22、24之組合足以證明系爭專利請求項7不具進步性。

6. 系爭專利請求項8不具進步性：

(1) 系爭專利請求項8為系爭專利請求項7所述全部技術特徵進一步限定之附屬項，附屬技術特徵為「還包含一偵測單元，該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的副重量感測器，該副重量感測器會根據量取的重重量來判斷該食品是否放置於該承載座」。

(2) 乙證3、4、乙證22、24之組合足以證明系爭專利請求項7不具進步性，已如前述；又依乙證3請求項5揭露該車斗件還具有一電連接該列車控制模組以用來感知該承載盤上的該承載物是否被取出的感知模組，該車頭單元於移動至該至少一取物位置時停止，該列車控制模組根據該感知模組感知該承載物是否被取出；乙證3請求項6揭露該感知模組具有一用來量測重量以檢測該承載盤上的該承載物是否被取出的重量感測器，該列車控制模組根據該重量感測器所量測的重量來判斷該承載物是否被取出之技術內容。乙證3之重量感測器即相當於系爭專利請求項8之偵測單元、副重量感測器，乙證3雖未如系爭專利請求項8所述之偵測單元係位於該基座與該承載座間，惟為能有效地檢測承載物是否位於承載盤上，所屬技術領域具通常知識者當會將重量感測器設置於承載盤與車頭底座或基座間之適當位置，且其未能產生無法預期之功效。因此，所屬技術領域具通常知識者可依乙證3、4、乙證22、24之組合輕易完成系爭

專利請求項8之發明，乙證3、4、乙證22、24之組合足以證明系爭專利請求項8不具進步性。

7.系爭專利請求項9不具進步性：

(1)系爭專利請求項9為系爭專利請求項5所述全部技術特徵進一步限定之附屬項，附屬技術特徵為「其中，每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上移動，且該導軌的寬度不大於該智能送餐車的最大寬度」。

(2)乙證3、4、乙證22、24之組合足以證明系爭專利請求項5不具進步性，已如前述；又依乙證3圖2、3即已揭示系爭專利請求項9之附屬技術特徵。是以，所屬技術領域具通常知識者可依乙證3、4、乙證22、24之組合輕易完成系爭專利請求項9之技術內容，乙證3、4、乙證22、24之組合足以證明系爭專利請求項9不具進步性。

(五)乙證3、4、5、22、24之組合足以證明系爭專利請求項6、10不具進步性：

1.系爭專利請求項6不具進步性：

(1)系爭專利請求項6為系爭專利請求項5所述全部技術特徵進一步限定之附屬項，附屬技術特徵為「其中，該軌道裝置還包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的該電池組充電」。

(2)乙證3、4、22、24之組合足以證明系爭專利請求項5不具進步性，已如前述。又依乙證5說明書第[0050]、[0085]段揭露「軌道裝置，包括輸送軌道1-1、外軌道1-2」、「充電裝置，包括充電樁7-1，上述充電樁7-1位於外軌道1-2並且可對餐車的驅動機構充電」技術內容。乙證5之外軌道1-2、充電樁7-1即相當於系爭專利請求項6之軌道、充電站，乙證5已揭露系爭專利請求項6之附屬技術特徵。再者，乙證5與乙證3、4、22、24同屬自動送餐車之技術領域，乙證3、4、5、22、24均皆藉由一送餐車於設置之軌道上將餐點送至指定位置，彼此具有功能或作用上之共通性，則所屬技術領域具有通常知識者為使軌道裝置不斷電

而增加運送食物之效率，顯然有意願去嘗試及執行即有動機將乙證5揭示充電裝置運用於乙證3之軌道裝置，故乙證3、4、5、22、24之間具有結合動機。因此，所屬技術領域具通常知識者可依乙證3、4、5、22、24之組合輕易完成系爭專利請求項6之技術內容，乙證3、4、5、22、24之組合足以證明系爭專利請求項6不具進步性。

(3)上訴人雖主張乙證5的充電樁7-1是位於外軌道1-2，並非位於輸送軌道1-1，造成乙證5的餐車需要充電時必須由變軌裝置將輸送軌道1-1切換至外軌道1-2，無疑增加充電過程的難度與所需時間。相較之下，系爭專利請求項6的充電站23位於輸送軌道上（見圖4），不需額外設置變軌裝置，具有簡化充電過程難度及減少所需時間的有利功效云云。惟查，系爭專利請求項6僅界定充電站設置於「該軌道」上，屬上位概念之界定，而乙證5說明書第[0050]、[0085]段已揭露「軌道裝置，包括輸送軌道1-1、外軌道1-2」、「充電裝置，包括充電樁7-1，上述充電樁7-1位於外軌道1-2並且可對餐車的驅動機構充電」技術內容。乙證5之充電樁7-1雖位於外軌道1-2，但亦係屬於軌道裝置整體的一部分，故已揭露系爭專利請求項6之設置於軌道上之充電站之技術特徵，上訴人之主張顯無理由。

2. 系爭專利請求項10不具進步性：

(1)系爭專利請求項10為系爭專利請求項5所述全部技術特徵進一步限定之附屬項，附屬技術特徵為「其中，該軌道裝置還包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且可隨該載物車頭移動的載物車體，該載物車體具有一基座、一設置於該基座的頂側並用於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軌道滑移的從動輪組，每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上移動，且該導軌的寬度不大於該智能送餐車的最大寬度，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車頭移動至對應於其中一該位置代碼的該定位標籤」。

(2)乙證3、4、22、24之組合足以證明系爭專利請求項5不具進步性，已如前述。又依乙證5說明書第[0050]、[0085]段揭露「軌道裝置，包括輸送軌道1-1、外軌道1-2」、「充電裝置，包括充電樁7-1，上述充電樁7-1位於外軌道1-2並且可對餐車的驅動機構充電」技術內容。乙證5之外軌道1-2、充電樁7-1即相當於系爭專利請求項6之軌道、充電站，已揭露系爭專利請求項10之「其中，該軌道裝置還包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的該電池組充電」技術特徵。

(3)乙證3請求項1揭露一車斗單元，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輪之技術內容。乙證3之車斗單元、承載盤、複數從動輪，即相當於系爭專利請求項10之載物車體、承載座、數個從動輪組，已揭露系爭專利請求項10之「該智能送餐車還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體，該載物車體具有一基座、一設置於該基座的頂側並用於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軌道滑移的從動輪組」技術特徵。又依乙證3圖2、3亦已揭示系爭專利請求項10之「每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上移動，且該導軌的寬度不大於該智能送餐車的最大寬度」技術特徵。

(4)另乙證3請求項1、說明書第[0017]段揭露一中央控制單元，可對該車頭單元傳送一路徑資訊，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物位置，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置時停止，且於該承載物被取出後，接著再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動、部分的該等定位標籤件51是對應該等取物區92設置之技術內容。乙證3之路徑資訊即相當於系爭專利請求項10之送餐地圖，故已揭露系爭專利請求項10之「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車頭移動至對應於其中一該位置代碼的該定位標籤」技術特徵。據此，乙證3、5已揭露系爭專利請求項10之附屬技術特徵，則所屬技術領域具通常知識者可依乙證3、4、5、22、24之組合輕易完成系爭專利請求項10之技術內容，故乙證3、4、5、22、24之組合足以證明系爭專利請求項10不具進步性。

七、綜上所述，本件被上訴人抗辯系爭專利請求項1至10不具有進步性而有應撤銷之事由，即屬有據，依前述規定，上訴人自不得向被上訴人主張專利權。故上訴人依專利法第96條第1至3項、公司法第23條第2項規定請求被上訴人公司排除侵害及銷毀系爭產品，及命被上訴人應連帶負賠償責任而給付前開金額及法定遲延利息，洵屬無據。從而，原審駁回上訴人之請求及假執行之聲請，核無不合，上訴意旨指摘原判決（除減縮部分外）不當，求予以廢棄改判如上訴聲明所示，為無理由，應予駁回。

八、本件事證已臻明確，兩造其餘攻擊防禦方法及證據資料，經本院審酌後認與判決結果不生影響，爰不一一論列。此外，本件系爭專利有前揭應撤銷之原因，上訴人既不得對被上訴人主張權利，本件即無必要為中間判決，爰為終局判決，附此敘明。

九、結論：本件上訴為無理由，依智慧財產案件審理法第2條，民事訴訟法第449條第1項、第78條，判決如主文。

中 華 民 國 115 年 7 月 9 日

智慧財產第一庭

審判長法官 汪漢卿

法官 曾啓謀

法官 吳俊龍

以上正本係照原本作成。

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（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。如委任律師提起上訴者，應一併繳納上訴審裁判費。

中 華 民 國 115 年 7 月 17 日

書記官 蔣淑君

附註：

民事訴訟法第466條之1(第1項、第2項)

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

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院認為適當者，亦得為第三審訴訟代理人。