臺灣臺南地方法院民事判決

112年度訴字第1506號

原告 威家驊自動化機械股份有限公司

法定代理人 蘇志成

訴訟代理人 王瑩婷律師

被告 中和碁電股份有限公司

法定代理人 沈尚德

訴訟代理人 鄭淑子律師

王金泉

上列當事人間請求返還買賣價金等事件，本院於民國113年11月6日言詞辯論終結，判決如下：

主 文

原告之訴及假執行之聲請均駁回。

訴訟費用由原告負擔。

事實及理由

一、原告主張：訴外人柏承（南通）微電子科技有限公司（下稱柏承公司）於民國110年3月23日向原告下單購買多列式收板機2台（下稱系爭機械設備，型號WT-0663-1），買賣金額以美金計價，折合為新臺幣（下同）3,070,162元，並簽署買賣合約書、補充協議及設備報價明細表。原告為完成系爭機械設備，於110年6月28日以總價（含稅）1,150,800元向被告購買所需之機械手臂【下稱系爭機械手臂，含1.台達機械手臂（產品編號DRS60L6SS1BN002）四台。2.台達Robot連結控制器線材5M線長。3.台達CVT動態追隨韌體（即機器人隨線追蹤軟體應用包）4套。4.PCB板追隨夾取即視覺系統2組（含寶視納相機2只、MOZI二代影像處理系統2組及視覺程式設計費用2套）】，被告於110年8月4日將系爭機械手臂交付原告。嗣原告於110年10月間將系爭機械手臂與其他材料設備組裝完成系爭機械設備，並於110年12月間將系爭機械

01 設備運送至中國，於111年1月送達予柏承公司，柏承公司於
02 111年5月間將系爭機械設備完成裝機，並於111年6月連線測
03 試後發現系爭機械手臂之視覺系統軟體程式有瑕疵，運作時
04 會發生碰撞機械設備情事，原告自111年7月起通知被告提供
05 系爭機械手臂檢修之技術協助，惟系爭機械手臂至111年12
06 月止，仍無法正常運作，是柏承公司於111年11月25日要求
07 原告安排系爭機械設備退機流程（即退貨）。原告因而受有
08 出售系爭機械設備之可期待營業利益888,124元、退機衍生
09 之運費90,840元、系爭機械設備組裝及材料成本1,031,238
10 元，合計2,010,202元之損失。又被告給付之系爭機械手臂
11 有瑕疵，且經柏承公司予以退貨，可見系爭機械手臂未能達
12 原告購買之目的，故原告以起訴狀送達被告作為解除兩造買
13 賣契約之意思表示，請求被告返還買賣價金1,150,800元，
14 並賠償原告因遭柏承公司退貨所受損失2,010,202元，爰依
15 民法第354條、第359條、第227條準用第226條及第256條、
16 第260條規定，提起本件訴訟等語。並聲明：（一）被告應給付
17 原告3,161,002元，及自起訴狀繕本送達翌日起至清償日
18 止，按週年利率5%計算之利息。（二）願供擔保，請准宣告假
19 執行。

20 二、被告則以：原告採購之系爭機械手臂不包含程式設計編輯
21 費，故修正軟件、更新CCD即視覺系統軟體演算均非被告之
22 契約責任；被告提供的影像視覺系統雖包括視覺程式設計，
23 惟被告已根據原告表示系爭機械手臂是用來夾取「小米手機
24 板」，設計PCB板即印刷電路板位置座標及角度之影像處理
25 視覺程式（影像辨識編輯），提供後續機器手臂夾取，被告
26 於110年10月20日、21日在原告中壢廠內進行測試，視覺系
27 統可以將取得的影像座標傳送給系爭機械手臂，完成取板動
28 作，已通過對點位對位校正測試，被告即已履行兩造買賣契
29 約之給付義務，足證被告交付之系爭機械手臂功能上並無瑕
30 疵。又因原告表示對操作及更新程式不夠熟練，為使原告充
31 分瞭解並學習掌握系爭機械手臂之軟體應用，被告於110年1

01 1月10日、同年月16日、111年7月6日均有提供原告教育訓練
02 教導原告設定參數。原告客戶之產品規格若與原告對被告指
03 示之設定不同，原告或其客戶應根據現場狀況及抓取板件不
04 同而自行編輯程式，兩造之買賣合約不包含被告須配合原告
05 客戶變更產品項目修改軟體程式，然原告仍一再請求被告協
06 助，被告雖無義務，但因原告仍有20%尾款尚未給付，被告
07 為順利收款，加班出勤提供協助，但也一再向原告表示兩造
08 之買賣契約不包括程式編輯。況柏承公司向原告購買系爭機
09 械設備，被告提供之系爭機械手臂僅係原告組裝之系爭機械
10 設備其中部分項目，柏承公司並非被告客戶，被告不清楚其
11 產線需求及其與原告之交易內容，若柏承公司與原告之買賣
12 合約驗收標準涵括系爭機械設備需符合柏承公司若干製程需
13 求，負此義務者乃是原告，原告無權要求被告概括承受。且
14 柏承公司將系爭機械設備退機前未經公正專業機構之檢驗，
15 難以證明系爭機械設備之瑕疵內容及原因可歸責於被告。再
16 者，柏承公司在測試時，使用不同顏色、氧化程度不一的不
17 良機板，與視覺系統原設定的影像數據不合，造成視覺軟體
18 辨識抓取位置產生偏差，傳輸錯誤的座標位置給系爭機械手
19 臂，才導致撞機現象，此難歸責於被告。又視覺系統正確判
20 讀之先決條件係穩定的環境及更換產品時需正確調整參數，
21 原告客戶未能提供固定的環境及檢測品種，導致影像辨識過
22 程中不穩定，且產品或尺寸變動時亦未配合調整參數，致視
23 覺系統判讀異常或失敗，造成撞機或抓漏板，實非系爭機械
24 手臂有不合產品品質之瑕疵，而是原告及其客戶以錯誤的
25 方式操作所致等語，資為抗辯。並聲明：(一)原告之訴駁回。
26 (二)如受不利判決，願供擔保請准宣告免為假執行。

27 三、兩造不爭執之事項（本院卷二第48-49頁）：

28 (一)柏承公司於110年3月23日向原告下單購買系爭機械設備，買
29 賣金額以美金計價，折合臺幣為3,070,162元，並簽署原證9
30 買賣合約書、原證1買賣合約書之補充協議及設備報價明細
31 表（僅指明細表中項次91、93）。

- 01 (二)原告為完成系爭機械設備，於110年6月28日以總價（含稅）
02 1,150,800元向被告購買系爭機械手臂【含1.台達機械手臂
03 （產品編號DRS60L6SS1BN002）四台。2.台達Robot連結控制
04 器線材5M線長。3.台達CVT動態追隨韌體（即機器人隨線追
05 踪軟體應用包）4套。4.PCB板追隨夾取即視覺系統2組（含
06 寶視納相機2只、MOZI二代影像處理系統2組及視覺程式設計
07 費用2套），參原證2採購單。】被告於110年8月4日將系爭
08 機械手臂交付予原告，原告迄今尚有尾款230,160元未給
09 付。
- 10 (三)被告於110年10月20日、21日在原告中壢廠內進行測試，視
11 覺系統可以將取得的影像座標傳送給上開(二)1.台達機器手
12 臂，完成取板動作，測試過程如被證3錄影光碟內容。
- 13 (四)原告於110年10月間將系爭機械手臂與其他材料設備組裝完
14 成系爭機械設備，並於110年12月間將系爭機械設備運送至
15 中國，於111年1月送達予柏承公司。
- 16 (五)被告於110年11月10日、同年月16日及111年7月6日提供原告
17 派員至台達原廠進行台達機械手臂教導器參數設定教育訓
18 練。
- 19 (六)柏承公司於111年5月間將系爭機械設備完成裝機，並於111
20 年6月連線測試後發現系爭機械手臂會發生碰撞機械設備情
21 事。柏承公司通知並限期原告改善上述狀況，惟至111年12
22 月止，仍會發生碰撞機械設備情事。
- 23 (七)柏承公司於111年11月25日寄發電子郵件通知原告系爭機械
24 設備仍無法使用，要求原告安排系爭機械設備退機流程（即
25 退貨），並於111年12月29日寄發電子郵件通知原告已通知
26 關務做退機流程。
- 27 (八)原告於112年1月13日以112威字第20230113001號函通知被告
28 就出售原告之系爭機械手臂退機，並要求賠償衍生之相關費
29 用。
- 30 (九)系爭機械設備之成本總金額2,182,038元（原證8）【包含向
31 被告購買系爭機械手臂1,150,800元（含稅）及原告組裝與

01 材料成本1,031,238元】。

02 (十)系爭機械設備退機相關費用90,840元。

03 (十一)若原告主張有理由，原告所失利益為888,124元（計算式：
04 上述(一)3,070,162—(九)2,182,038元）。

05 四、得心證之理由：

06 (一)按因可歸責於債務人之事由，致給付不能者，債權人得請求
07 賠償損害；前項情形，給付一部不能者，若其他部分之履
08 行，於債權人無利益時，債權人得拒絕該部之給付，請求全
09 部不履行之損害賠償。因可歸責於債務人之事由，致為不完
10 全給付者，債權人得依關於給付遲延或給付不能之規定行使
11 其權利；因不完全給付而生前項以外之損害者，債權人並得
12 請求賠償。債權人於有第226條之情形時，得解除其契約。
13 解除權之行使，不妨礙損害賠償之請求，民法第226、227、
14 256、260條分別定有明文。次按，物之出賣人對於買受人，
15 應擔保其物依第373條之規定危險移轉於買受人時無滅失或
16 減少其價值之瑕疵，亦無滅失或減少其通常效用或契約預定
17 效用之瑕疵。但減少之程度，無關重要者，不得視為瑕疵；
18 出賣人並應擔保其物於危險移轉時，具有其所保證之品質。
19 買賣因物有瑕疵，而出賣人依前5條之規定，應負擔保之責
20 者，買受人得解除其契約或請求減少其價金。但依情形，解
21 除契約顯失公平者，買受人僅得請求減少價金，民法第35
22 4、359條亦有明文。另當事人主張有利於己之事實者，就其
23 事實有舉證之責任，民事訴訟法第277條前段定有明文。又
24 民事訴訟如係由原告主張權利者，應先由原告負舉證之責，
25 若原告先不能舉證，以證實自己主張之事實為真實，則被告
26 就其抗辯事實即令不能舉證，或其所舉證據尚有疵累，亦應
27 駁回原告之請求（最高法院17年度上字第917號判決意旨參
28 照）。

29 (二)查兩造之買賣契約標的為系爭機械手臂，內容包含1.台達機
30 械手臂（產品編號DRS60L6SS1BN002）四台。2.台達Robot連
31 結控制器線材5M線長。3.台達CVT動態追隨韌體（即機器人

01 隨線追蹤軟體應用包) 4套。4.PCB板追隨夾取即視覺系統2
02 組(含寶視納相機2只、MOZI二代影像處理系統2組及視覺程
03 式設計費用2套),如兩造不爭執之事項(二)所示。其中1.台
04 達機械手臂、2.台達Robot連結控制器線材均為硬體設備,
05 原告未主張瑕疵(本院卷一第287、288頁);又台達機械手
06 臂本來抓取物件是靜態、定點抓取,需開啟3.台達CVT動態
07 追隨韌體功能搭配4.PCB板追隨夾取即視覺系統,才能使台
08 達機械手臂達成動態抓取物件之目的,即開啟動態追隨功
09 能,台達手臂才能動態運作,再配合視覺系統判斷抓取物件
10 的影像與座標,確認夾取之目標物件後準確動態追隨夾取,
11 其中台達CVT動態追隨韌體是台達公司的公版應用功能,原
12 告亦未主張瑕疵(本院卷一第287、288、291頁);本件原
13 告主張系爭機械手臂之瑕疵為4.PCB板追隨夾取即視覺系統
14 程式設計有問題,以至於訊號給了台達手臂後,造成誤判、
15 撞機的情形(本院卷一第291頁),合先敘明。

16 (三)本件原告主張被告所交付之買賣標的物即系爭機械手臂之PC
17 B板追隨夾取即視覺系統有瑕疵,其得解除契約並要求被告
18 損害賠償,惟為被告所否認,並以前詞置辯,是原告自應就
19 系爭機械手臂有瑕疵乙節負舉證之責任。經查:

20 1.兩造主要之爭執點在於被告提供之PCB板追隨夾取即視覺系
21 統軟體是否合於債之本旨、是否有瑕疵,則首應究明依兩造
22 之買賣契約約定,本項目應達如何之功能、效用始符合債之
23 本旨。按解釋契約,應於文義上及論理上詳為推求,以探求
24 當事人立約時之真意,並通觀契約全文,斟酌訂立契約當時
25 及過去之事實、交易上之習慣等其他一切證據資料,本於經
26 驗法則及誠信原則,從該意思表示所根基之原因事實、主要
27 目的、經濟價值、社會客觀認知及當事人所欲表示之法律效
28 果,作全盤之觀察,以為判斷之基礎(最高法院111年度台
29 上字第1155號判決意旨參照)。

30 2.觀諸原告提出之採購單,就編號4.PCB板追隨夾取組合裡記
31 載本組合含寶視納相機、MOZI二代影像處理系統及視覺程式

01 設計費用，每組單價125,000元，有採購單在卷可稽（本院
02 卷一第51頁）。其中與軟體有關者為MOZI二代影像處理系統
03 及視覺程式設計，此二項目具體內容為何，採購單上並未明
04 確記載。惟查：

05 (1)依證人張慶祥（被告員工，負責本件視覺系統之業務）證稱
06 「所謂二代影像處理系統，就是視覺系統，是我們公司開發
07 的第二代公版系統」、「所謂視覺程式設計是指因應每個客
08 戶的工業需求，去做這些元件的設計跟調整，假設他們是PV
09 C板，或者是不論是食品或者是藥材，我們都會針對他們想
10 要的東西，經過『二代影像處理系統』裡面的功能去做選
11 用，然後用這個方式去設計程式的概念，這是針對個別客戶
12 量身定做的，因為軟體一出廠的話，它是什麼都沒有調整
13 的、什麼都沒有設計的。」、「參數的調整可以算是視覺設
14 計，但不是客戶說要做幾組就做幾組，我們依照客戶當下提
15 供的樣品為主，然後後面追加的後面再做討論。每家客戶不
16 一樣，有些人一組、有些人五組，那會依照當下跟他們公司
17 工程師討論後的結果，然後依照他們廠內的产品為主，未來
18 發生的事情不列入在裡面。」、「我們基本上都會跟客戶說
19 我們會提供3次教育訓練，後面新增的品種是要由買家的工
20 程師去做（參數）調整」、「應該說視覺程式設計的話，我
21 們會幫他設計完整整個流程，那後面只是調整程式裡面一些
22 功能上的參數。也就是說我們設計好，讓他們自己去KEY參
23 數，我們主要是負責設計的部分，參數只是先照樣本KEY，
24 確定視覺系統可以使用。如果沒有這個程式設計的話，買家
25 沒有辦法直接設定參數，就沒有辦法去做整套系統的使
26 用。」、「機械手臂除了夾PCB板還有夾塑膠、夾鐵件的，
27 要搭配視覺系統，設定不同的參數。」等語（本院卷一第40
28 3-415頁）。另劉韋廷（被告員工，負責視覺系統項目）證
29 稱「所謂視覺程式設計是指依照相機拍到的視野底下的畫
30 面，做灰階質的調整，讓它可以抓到板件。軟體本身是公版
31 軟體，用裡面現有的工具編排，讓它可以使用方才所講的功

01 能，它的設計主要是做這些編板跟工具的選用。」、「透過
02 我們出的一套視覺檢測軟體MOZI，是我們出給大家都可以用的
03 的公版軟體。每家用法一樣，都用這一套，它已經寫好了，
04 是用裡面的工具去做不同的編排，設定每個工具的參數，即
05 可使用。」、「設定參數要依據每一家客戶去做設置，依照
06 案件的不同會做個別的設定。」、「板件品質、顏色都會影
07 響到參數的調整，當時原告只有提出黑色、綠色、藍色等比
08 較常見的顏色，他們沒有說全部都要，他們只有說常見的顏
09 色需要。白色背景也是依照此條件設定，依照我們去裝機
10 時，他們提供兩塊板子，我們用那兩塊板子去做標準設定，
11 也有告知原告如果到大陸那邊有參數調整，他們要會去調整
12 參數，因為這個是需要做切換及調整。我們算是教導的角
13 色，我們在原告台灣廠設定完成時，就已完成我們的工作，
14 包含三次教育訓練，視覺的部分也有對他們進行參數的教育
15 訓練。我們賣這套組合除了賣給原告以外，還有賣給其他廠
16 商，也是先幫他們設置數個參數後，之後就讓他們自己設置
17 自己要的參數，因為在工業上一個參數有可能要符合到幾百
18 種，我們頂多只會幫客戶端測試1至3種，後續就由客戶做調
19 整，不然SERVICE是做不完的，在業界上沒有人這樣做。」
20 等語（本院卷一第357-362頁）。

21 (2)依上開證人證詞可知，所謂「二代影像處理系統」即視覺系
22 統，是被告開發的第二代公版系統，透過此公版系統裡面的
23 工具去做不同的編排、參數的設定才能動態追隨夾取不同的
24 物件，又此公版系統之原始出廠，是未經調整、無任何設計
25 的。所謂「視覺程式設計」就是被告因應個別客戶的工業需
26 求，去做此公版系統內元件的設計跟調整，因機械手臂可抓
27 取的物件多元，如PVC板、PCB板、食品、藥材、塑膠、鐵件
28 等，被告收取視覺程式設計費用後會因應客戶的個別需求，
29 經過「二代影像處理系統」裡面的功能去做選用，去設計程
30 式，設計好完整的流程後再由客戶自行設定參數，若無視覺
31 程式設計，客戶無法自行設定參數，而無法使用視覺系統，

01 惟為確保視覺系統之功能可以使用，被告會以客戶提供之抓
02 取樣板，設定幾組參數，以測試視覺系統功能是否確實可以
03 運作；另參數要因應夾取的板件、顏色不同而做調整，並非
04 一組參數即可夾取所有板件。此部分證詞是兩位證人基於其
05 等業務專業領域所為之發言，且兩位證人之證詞互核相符，
06 並無顯然矛盾之處，原告對此亦無爭執，應足參考。惟視覺
07 程式設計是否包含為客戶提供無限次之參數調整服務，則為
08 兩造所爭執。

09 (3)本院審酌本件原告向被告表示欲動態追隨夾取的物件主要為
10 小米手機板（PCB板），並以黑色為主、藍色、綠色為輔，
11 有被證二對話紀錄在卷可證（本院卷第267頁），亦為原告
12 法定代理人蘇志成所自陳（本院卷一第289頁）；兼衡採購
13 單序號4.PCB板追隨夾取組合，每組單價僅125,000元，組合
14 裡除了「二代影像處理系統」、「視覺程式設計」外，尚包
15 含寶視納相機之硬體設備，足見被告收取的軟體費、設計費
16 並不高，且此二項目之販售內容如上開證人所述並經被告行
17 之有年；再觀諸採購單追隨夾取之標的亦特定載明「PCB
18 板」。是綜合採購單之文義、交易之習慣、此二項目之經濟
19 價值等情，本院認被告及證人張慶祥、劉韋廷稱兩造之買賣
20 契約即採購單上所載之「MOZI二代影像處理系統」是指被告
21 開發的第二代公版視覺系統，而「視覺程式設計」則是依原
22 告抓取PCB板之需求，在二代影像處理系統設計程式，讓原
23 告可以在該程式中設定不同之參數，達到動態夾取PCB板之
24 目的，視覺程式設計不包含為客戶提供無限次之參數調整服
25 務等語，應堪採信。

26 (4)又被告於110年10月20日、21日在原告中壢廠內進行測試，
27 視覺系統可以將取得的影像座標傳送給台達機器手臂，完成
28 取板動作，測試過程如被證3錄影光碟內容（兩造不爭執之
29 事項(三)），足證被告給付原告之系爭機械手臂，確實有PCB
30 板動態追隨夾取之功能，並能正常運作，已具備一般中等之
31 品質，難認PCB板追隨夾取即視覺系統軟體有何瑕疵；另被

01 告已於110年11月10日、同年月16日及111年7月6日提供原告
02 派員至台達原廠進行台達機械手臂教導器參數設定教育訓練
03 (兩造不爭執之事項(五))，將設定參數之技術移交予原告，
04 堪認被告已依債之本旨而為給付，並無原告所稱之瑕疵給付
05 或不完全給付等節。從而，原告主張依債務不履行、物之瑕
06 疵擔保等規定，解除兩造之買賣契約，並請求被告返還買賣
07 價金及損害賠償均為無理由，應予駁回。

08 3.至原告主張因原告對柏承公司負有系爭機械設備安裝及調整
09 之契約義務，原告本身並無此程式設計技術，才特地向被告
10 購買採購單序號4.PCB板追隨夾取組合之「視覺程式設
11 計」，是被告應有修正軟件、更新CCD即視覺系統軟體演算
12 之義務等語。惟原告與柏承公司之契約約定，基於債之相對
13 性，僅拘束原告與柏承公司，無由轉嫁予被告負擔，且原告
14 法定代理人蘇志成亦自陳兩造契約並未約定系爭機械手臂要
15 符合柏承公司之驗機標準(本院卷一第288頁)，是原告不
16 得以柏承公司之契約來拘束被告。另「二代影像處理系
17 統」、「視覺程式設計」之項目內容已如上述，被告之契約
18 義務僅有在「二代影像處理系統」中設計程式，並教導原告
19 如何設定參數，使原告可以自行設定參數動態夾取PCB板而
20 已，實際上參數的調整操作並非被告之契約義務，原告認為
21 其有支付「視覺程式設計」費用，被告就應負責調整全部參
22 數以符合柏承公司所有要求，恐係對兩造之買賣契約存在錯
23 誤之認知。另證人莊英助(原告員工，電控經理)雖證稱
24 「原告當初購買系爭機械手臂之要求，除了不撞機以外，還
25 表示機板一定要放得很整齊，放到收板的區域裡面才算是完
26 整。並告知被告原工即業務黃柏瑞系爭機械手臂將來是要裝
27 在其他機械上，出售給柏承公司」等語，然證人莊英助亦表
28 示「這沒有書面往來，只是當時採購的口頭詢問跟要求」等
29 語(本院卷一第333、334頁)，可見證人莊英助所述之「原
30 告要求」極可能為原告單方面之要求。至證人莊英助復證稱
31 「黃柏瑞有口頭承諾會達到原告所述的要求」等語(本院卷

01 第335頁)，然此部分未載明於書面契約，亦無其他證據可
02 佐，難僅憑證人莊英助之單方說詞即認定兩造對此已達成合
03 意。

04 (四)至原告於110年10月間將系爭機械手臂與其他材料設備組裝
05 完成系爭機械設備，柏承公司於111年5月間將系爭機械設備
06 完成裝機，並於111年6月連線測試後發現系爭機械手臂會發
07 生碰撞機械設備情事，系爭機械設備已遭柏承公司退貨等
08 節，雖如兩造不爭執之事項(五)、(六)、(七)所示。然被告將系爭
09 機械手臂交付予原告，並在原告中壢廠內測試，功能均正
10 常，已如上述。嗣原告將系爭機械手臂與其他材料設備組裝
11 完成系爭機械設備後才發生撞機情事，此時系爭機械手臂已
12 經原告組合成系爭機械設備，則發生撞機情事，是否是因系
13 爭機械手臂之問題，已屬有疑。況證人莊英助亦證稱「撞機
14 原因在大陸那邊並沒有請專業第三方機構檢查，了解原因何
15 在」等語（本院卷一第334頁）。又證人莊英助雖證稱「我
16 認為就我軟體看法來說，我認為是機械手臂那邊收到CCD即
17 視覺系統的位置後，沒有做保護，才導致撞機。」等語（本
18 院卷一第341頁），但此僅為證人個人主觀想法，並不能證
19 明系爭機械設備之撞機原因確實如此。且證人莊英助亦證稱
20 「如果視覺跟手臂對應之間有一些位置上的錯誤，或許就會
21 造成撞機」、「機械手臂會撞機跟軟體是有關聯的，軟體有
22 分成兩個部分，一個部分是手臂的部分，一個是我們設備
23 （系爭機械設備）裡面的自動化PLC，PLC跟手臂間會有一個
24 互相溝通的一些流程。」、「PLC程式基本上是跟機械手臂
25 和視覺系統對接，負責傳輸帶的啟動加上通知機械手臂，告
26 知板子已經進來，必須要跟它做連結的動作，並通知CCD拍
27 照，CCD拍完照後傳出來的數值由PLC轉送給機械手臂。」、
28 「機械手臂到底可不可以符合柏承公司所要求的夾取的功能
29 上，除了被告的機械手臂及軟體外，還要再搭配原告的PLC
30 軟體才能達到此要求」等語（本院卷一第340-341頁）。足
31 見系爭機械設備之正常運作除了系爭機械手臂外，與原告負

01 責之PLC程式亦有關聯，且視覺系統要透過與PLC程式的配合
02 才能產生更準確的動態追隨夾取功能，是依目前之卷證，系
03 爭機械設備發生撞機之原因亦無法排除是PLC程式出錯之可
04 能性。此外，證人莊英助亦證稱「當時在機台上測試的板子
05 有氧化現象」等語（本院卷一第338頁），可知被告抗辯因
06 柏承公司測試時使用不良機板才導致撞機等語，亦非顯然無
07 稽，是難以系爭機械設備有撞機情事，即遽認被告有債務不
08 履行或瑕疵擔保責任。

09 (五)另原告所提之原證3-6之電子郵件、對話紀錄（本院卷一第1
10 45頁），僅能證明原告單方面主張被告提供之視覺系統有瑕
11 疵，問題可能出現在軟體的參數調整，並要求被告提供技術
12 協助。就此，被告雖有技術協助，但並未承認視覺系統有何
13 瑕疵，亦要求原告另外給付相關之服務費用、加班費，可見
14 被告抗辯提供技術協助僅是為了取得尾款，參數調整及軟件
15 修改並非兩造之買賣契約標的等語，並非全然無稽，此觀被
16 證4之兩造往來電子郵件亦明。是上開證據亦難以證明系爭
17 機械設備發生撞機之原因是可歸責於被告之給付瑕疵或系爭
18 機械手臂有何價值、效用、品質之瑕疵。

19 五、綜上所述，被告已依債之本旨而為給付，且原告之舉證亦無
20 法使本院形成被告有可歸責之瑕疵給付或系爭機械手臂有何
21 價值、效用、品質之瑕疵的心證，難認被告有何債務不履行
22 及物之瑕疵擔保責任，是原告依民法第354條、第359條、第
23 227條準用第226條及第256條、第260條規定，請求被告給付
24 3,161,002元，及自起訴狀繕本送達翌日起至清償日止，按
25 週年利率5%計算之利息，為無理由，應予駁回。又原告之
26 訴既經駁回，其假執行之聲請亦失所附麗，應併予駁回。

27 六、本件事證已臻明確，兩造其餘攻擊防禦方法及所提證據，核
28 與判決結果不生影響，爰不逐一論述，併此敘明。

29 七、訴訟費用負擔之依據：民事訴訟法第78條。

30 中 華 民 國 113 年 12 月 4 日
31 民事第四庭 審判長法官 羅郁棣

01
02
03
04
05
06
07

法 官 丁婉容

法 官 陳永佳

以上正本係照原本作成。

如對本判決上訴，須於判決送達後20日內向本院提出上訴狀。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 113 年 12 月 4 日

書記官 陳玉芬