# 智慧財產法院行政判決

108年度行專訴字第34號

原　　告　賴信安
訴訟代理人　黃耀霆 律師
被　　告　經濟部智慧財產局
代　表　人　洪淑敏（局長）住同上
訴訟代理人　吳鴻鎮
參　加　人　台達電子工業股份有限公司
代　表　人　海英俊（董事長）住同上
訴訟代理人　邱珍元

上列當事人間因發明專利舉發事件，原告不服經濟部中華民國108 年3 月13日經訴字第10806301190 號訴願決定，並經本院命參加人獨立參加本件被告之訴訟，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

壹、事實概要：

參加人台達電子工業股份有限公司前於民國（下同）97年5月15日以「馬達控制裝置及其控制方法」向被告申請發明專利，經被告編為第00000000號審查，於102 年4 月3 日准予專利（申請專利範圍共82項，下稱系爭專利），並發給發明第I404324 號專利證書（下稱系爭專利）。嗣原告於104 年2 月2 日以系爭專利有違核准時專利法第22條第2 項、第26條第1 項及第2 項規定，不符發明專利要件，對之提起舉發。參加人則於105 年5 月27日提出系爭專利申請專利範圍更

正本（刪除請求項7 、14、24、34、49、61、78，並就部分請求項內容更正）。案經被告審查，認前揭更正符合規定，依該更正本審查，並認系爭專利未違反前揭專利法規定，以107 年8 月13日（107 ）智專三（二）04059 字第10720737260 號專利舉發審定書為「105 年5 月27日之更正事項，准予更正」、「請求項1 至6 、8 至13、15至23、25至33、35至48、50至60、62至77、79至82舉發不成立」、「請求項7、14、24、34、49、61、78舉發駁回」之處分。原告不服前揭舉發不成立部分之處分，提起訴願，經經濟部108 年3 月13日經訴字第10806301190 號決定駁回，遂向本院提起行政訴訟。本院認本件判決之結果，將影響參加人之權利或法律上之利益，依職權命參加人獨立參加本件被告之訴訟。

貳、原告主張：

一、系爭專利說明書僅記載「依據該工作週期調整訊號SDuty 會產生一馬達轉速控制訊號」、「依據相位調整訊號Sphase產生馬達轉速控制訊號」或「依據相位調整訊號Sphase及工作週期調整訊號SDuty 以產生馬達轉速控制訊號」等功能性用語。其所屬技術領域中具有通常知識者無法瞭解該馬達轉速控制訊號之訊號波形產生方式，亦無法利用現有裝置據以實現系爭專利之該馬達轉速控制訊號，違反核准時專利法第26條第1 項規定。

二、系爭專利說明書及圖式未明確且充分揭露「馬達轉速控制訊號」。因此，系爭專利請求項1 至6 、8 至13、15至23、25至33、35至48、50至60、62至77、79至82之「馬達轉速控制訊號」必要技術特徵亦記載不明確，違反核准時專利法第26條第2項規定。

三、證據1 、2 、6 之組合，證據1 、3 、6 之組合足以證明系爭專利請求項1、28、37 不具進步性：

證據1 雖未揭示系爭專利請求項1 之「工作週期調整訊號」及「工作週期調整模組」技術特徵，惟系爭專利之「工作週期調整模組」與證據2 之「比較器57」、證據6 之「驅動功率決定用比較器CMP 」同為具有方波寬度調整功能之電路模組；且，系爭專利之「工作週期調整訊號」與證據2 之「第一馬達轉速控制波訊號63」、證據6 之「控制訊號」同為波形寬度可調整的方波訊號。故，系爭專利請求項1 上述技術特徵，已為證據2 、6 所揭示，故證據1 、2 、6 之組合已揭示系爭專利請求項1 所有技術內容。

證據1 僅未揭示系爭專利請求項1 之「工作週期調整訊號」及「工作週期調整模組」技術特徵，惟系爭專利之「工作週期調整模組」與證據3 之「可程式積體電路12」、證據6 之「驅動功率決定用比較器CMP 」同為具有方波寬度調整功能之電路模組；且，系爭專利之「工作週期調整訊號」與證據3 之「脈寬調變信號PPWM」、證據6 之「控制訊號」同為波形寬度可調整的方波訊號，故證據1 、3 、6 之組合已揭示系爭專利請求項1 所有技術內容。

系爭專利請求項28與請求項1 主要差異在於「相位調整模組」、「工作週期調整模組」及「驅動模組」簡單整合（組合）於一控制器，惟控制器整合不同電路模組功能僅是馬達技術領域的常用手段；且，請求項1 技術內容僅為所屬技術領域中具有通常知識者根據證據1 、2 、6 之組合，證據1 、3 、6 之組合即可輕易完成，故請求項28亦為證據1 、2 、6 之組合，證據1 、3 、6 之組合可以輕易完成。

ŋ系爭專利請求項37之「馬達控制方法」實質上對應請求項1之「相位調整模組」、「工作週期調整模組」及「驅動模組」的運作方法，惟請求項1 技術內容僅為所屬技術領域中具有通常知識者根據證據1 、2 、6 之組合，證據1 、3 、6 之組合即可輕易完成，故請求項37亦為證據1 、2 、6 之組合，證據1 、3 、6 之組合可以輕易完成。

四、證據1 、3 、6 之組合，證據1 、4 、6 之組合足以證明系爭專利請求項9、54不具進步性：

系爭專利請求項9 與請求項1 主要差異在於「相位調整模組」與「工作週期調整模組」之簡單互換，而請求項1 技術內容僅為所屬技術領域中具有通常知識者由證據1 、3 、6 之組合即可輕易完成，故請求項9 亦為證據1 、3 、6 之組合可以輕易完成。

證據1 僅未揭示系爭專利請求項9 之「工作週期調整訊號」及「工作週期調整模組」技術特徵，惟系爭專利之「工作週期調整模組」與證據6 之「驅動功率決定用比較器CMP 」同為具有方波寬度調整功能之電路模組，該「工作週期調整模組」與證據4 之「PWM 信號產生單元22」同為具有方波產生功能之電路模組；且系爭專利之「工作週期調整訊號」與證據6 之「控制訊號」同為波形寬度可調整的方波訊號，尤其是，證據6 之方波與系爭專利之方波同具有「連續時間訊號（如：相位調整訊號、啟動功率設定用電壓RMI 、檢測溫度電壓VTH ）中振幅較低的部份，其方波之波寬會較寬，而振幅越高的部份，其波寬亦相對較窄」之波形，故證據6 亦已揭示系爭專利請求項9 上述技術特徵，故證據1 、4 、6 之組合已揭示系爭專利請求項9 所有技術內容。

系爭專利請求項54與請求項37差異僅在於「相位調整訊號」與「工作週期調整訊號」處理過程簡單互換，惟上述訊號處理過程中最初依據的感測訊號與最後產生的驅動電流皆未改變，且所屬技術領域中具有通常知識者組合證據1 、3 、6 可輕易完成請求項37技術內容，故請求項54亦為證據1 、3 、6 之組合可以輕易完成。

ŋ系爭專利請求項54為對應請求項9 之方法請求項，所屬技術領域中具有通常知識者根據證據1 、4 、6 之組合可輕易完成請求項9 技術內容之理由已說明如上，故請求項54亦為證據1 、4 、6 之組合可以輕易完成。

五、證據1 、3 、6 之組合，證據1 、5 、6 之組合足以證明系爭專利請求項18、66不具進步性：

系爭專利請求項18與請求項1 主要差異在於「工作週期調整模組」電性連接「感測模組」，惟此與請求項9 之「工作週期調整模組」電性連接「感測模組」相同，請求項18僅為請求項1 、9 之簡單改變，請求項1 、9 技術內容僅為所屬技術領域中具有通常知識者根據證據1 、3 、6 之組合即可輕易完成，故請求項18亦為證據1 、3 、6 之組合可以輕易完成。。

證據1 僅未揭示系爭專利請求項18之「工作週期調整訊號」及「工作週期調整模組」技術特徵，惟系爭專利之「工作週期調整模組」與證據6 之「驅動功率決定用比較器CMP 」同為具有方波寬度調整功能之電路模組，該「工作週期調整模組」與證據5 之「脈衝串產生電路21」同為具有方波產生功能之電路模組；且，系爭專利之「工作週期調整訊號」與證據6 之「控制訊號」同為波形寬度可調整的方波訊號，尤其

是，證據6 之方波與系爭專利之方波同具有「連續時間訊號（如：相位調整訊號、啟動功率設定用電壓RMI 、檢測溫度電壓VTH ）中振幅較低的部分，其方波之波寬會較寬，而振幅越高的部分，其波寬亦相對較窄」之波形，故，證據6 亦已揭示請求項18上述技術特徵，是以證據1 、5 、6 之組合已揭示系爭專利請求項18所有技術內容。

系爭專利請求項66與請求項37同具有「依據該感測訊號而產生一相位調整訊號」技術特徵，請求項66與請求項54同具有「依據該感測訊號而產生一工作週期調整訊號」技術特徵，請求項66僅為請求項37、54之簡單改變，請求項37、54技術內容僅為所屬技術領域中具有通常知識者根據證據1 、3 、6 之組合即可輕易完成，故請求項66亦為證據1 、3 、6 之組合可以輕易完成。

ŋ系爭專利請求項66為對應請求項18之方法請求項，所屬技術領域中具有通常知識者根據證據1 、5 、6 之組合可輕易完成請求項18技術內容之理由已說明如上，故請求項66亦為證據1、5、6之組合可以輕易完成。

六、在證據1 、2 、6 之組合，證據1 、3 、6 之組合可以證明系爭專利請求項1 、28、37（獨立項）不具進步性基礎下，證據1 、2 、6 之組合，證據1 、3 、6 之組合亦可以證明系爭專利請求項2 至6 、8 、29至33、35至36、38至48、50至53（附屬項）不具進步性。

七、在證據1 、3 、6 之組合，證據1 、4 、6 之組合可以證明系爭專利請求項9 、54（獨立項）不具進步性基礎下，證據1 、3 、6 之組合，證據1 、4 、6 之組合亦可以證明系爭專利請求項10至13、15至17、55至60、62至65（附屬項）不

具進步性。

八、在證據1 、3 、6 之組合，證據1 、5 、6 之組合可以證明系爭專利請求項18、66（獨立項）不具進步性基礎下，證據1 、3 、6 之組合，證據1 、5 、6 之組合亦可以證明系爭專利請求項19至23、25至27、67至77、79至82（附屬項）不具進步性。

九、並聲明：1.原處分關於「請求項1 至6 、8 至13、15至23、25至33、35至48、50至60、62至77、79至82舉發不成立」部分及訴願決定均撤銷。2.被告應就第00000000號「馬達控制裝置及其控制方法」發明專利作成「請求項1 至6 、8 至13、15至23、25至33、35至48、50至60、62至77、79至82舉發成立，應予撤銷」之處分。3.訴訟費用由被告負擔。

參、被告答辯：

一、系爭專利說明書第10-15 頁分別以三種不同實施例，載明驅動模組可依據「工作週期調整訊號SDuty 」、或「相位調整訊號Sphase」產生馬達轉速控制訊號，或是依據「相位調整訊號Sphase及工作週期調整訊號 SDuty」產生馬達轉速控制訊號。在第一、二實施例中，於系爭專利所屬技術領域具有通常知識者，皆可依據系爭專利說明書所記載之內容，理解驅動模組在接收工作週期調整訊號SDuty 或相位調整訊號Spha se 後，可進行簡易的運算（例如代入方程式進行轉換），以將工作週期調整訊號SDuty 或相位調整訊號Sphase轉換成馬達轉速控制訊號。同樣的，在第三實施例中，系爭專利所屬技術領域具有通常知識者，亦可依據系爭專利說明書所記載之內容，理解驅動模組在接收工作週期調整訊號SDuty 及相位調整訊號Sphase後，可先以簡易的運算將工作

週期調整訊號SDuty 與相位調整訊號Sphase組合後，再代入方程式進行轉換，以將工作週期調整訊號SDuty 或相位調整訊號Sphase轉換成馬達轉速控制訊號。關於運算方程式，由通常知識者之例行工作、實驗之屘通技能，可以瞭解而無須過度實驗，實現馬達控制裝置及馬達控制方法。因此，系爭專利所屬技術領域具有通常知識者，當可依據說明書所揭示之內容據以實現所請之馬達控制裝置及馬達控制方法，符合專利法第26條第1 項之規定。

二、系爭專利說明書及圖式即已明確且充分揭露，因此，系爭專利請求項1 至6 、8 至13、15至23、25至33、35至48、50至60、62至77、79至82未違反核准時專利法第26條第2 項規定。

三、證據1 、6 的說明書及圖式皆未揭露可對應於系爭專利請求項1 所界定之「該工作週期調整訊號由複數個方波所組成，且在一相位範圍之中，相對於該相位調整訊號中振幅較低的部份，其方波之波寬會較寬，而振幅越高的部份，其波寬亦相對較窄，且隨振幅的大小，其方波之波寬亦會隨之改變」技術特徵。證據2 雖揭露有「比較器及其產生之第一馬達轉速控制波訊號」，但其非可對應於系爭專利所請之「工作週期調整訊號」且該技術特徵由通常知識無法輕易完成，故證據1 、2 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項1 不具進步性。又，證據3亦未揭露系爭專利請求項1「工作週期調整模組及其所產生的工作週期調整訊號」之構造，證據3 的說明書及圖式皆未揭露可對應於此技術特徵的內容，故證據1 、3 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項1 不具進步性。系爭專利請求項2 至6 、8 依附於請求項1 ，包含請求項1 所

有技術特徵，故證據1 、2 、6 之組合，證據1 、3 、6 之組合亦不足以證明系爭專利請求項2 至6 、8 不具進步性。

四、證據1 、3 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項1 不具進步性；又，系爭專利請求項9 亦具有系爭專利請求項1 前述相同之技術特徵，故證據1 、3 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項9 不具進步性。證據4 亦未揭露系爭專利請求項9 「工作週期調整模組及其所產生的工作週期調整訊號」之構造，證據4 的說明書及圖式皆未揭露可對應於此技術特徵的內容，故證據1 、4 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項9 不具進步性。系爭專利請求項10至13、15至17依附於請求項9 ，包含請求項9 所有技術特徵，故證據1 、3 、6 之組合，證據1 、4 、6 之組合亦不足以證明系爭專利請求項10至13、15至17不具進步性。

五、系爭專利請求項18具有系爭專利請求項1 前述相同之技術特徵，故證據1 、3 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項18不具進步性。又，證據5 亦未揭露系爭專利請求項18「工作週期調整模組及其所產生的工作週期調整訊號」之構造，證據5 的說明書及圖式亦未揭露可對應於系爭專利此技術特徵的內容，故證據1 、5 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項18不具進步性。系爭專利請求項19至23、25至27依附於請求項18，包含請求項18所有技術特徵，故證據1 、3 、6 之組合，證據1 、5 、6 之組合亦不足以證明系爭專利請求項19至23、25至27不具進步性。

六、證據1 、2 、6 之組合，證據1 、3 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項1 不具進步性。又，系爭專利請求項28亦具有系爭專利請求項1 前述相同之技術特徵，故證據1 、2 、

6 之組合，證據1 、3 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項28不具進步性。系爭專利請求項29至33、35至36依附於請求項28，包含請求項28所有技術特徵，故證據1 、2 、6 之組合，證據1 、3 、6 之組合亦不足以證明系爭專利請求項29至33、35至36不具進步性。

七、證據1 、2 、6 之組合，證據1 、3 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項37不具進步性。又，系爭專利請求項37亦具有系爭專利請求項1 前述相同之技術特徵，故證據1 、2 、6 之組合，證據1 、3 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項37不具進步性。系爭專利請求項38至48、50至53依附於請求項37，包含請求項37所有技術特徵，故證據1 、3 、6 之組合亦不足以證明系爭專利請求項38至48、50至53不具進步性。

八、證據1 、3 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項1 不具進步性，證據1 、4 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項9不具進步性。又，系爭專利請求項54亦具有系爭專利請求項1 、9 前述相同之技術特徵，故證據1 、3 、6 之組合，證據1 、4 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項54不具進步性。系爭專利請求項55至60、62至65依附於請求項54，包含請求項54所有技術特徵，故證據1 、3 、6 之組合，證據1 、4 、6 之組合亦不足以證明系爭專利請求項55至60、62至65不具進步性。

九、證據1 、3 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項1 不具進步性，證據1 、5 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項18不具進步性。又，系爭專利請求項66亦具有系爭專利請求項1 、18前述相同之技術特徵，故證據1 、3 、6 之組合，證

據1 、5 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項66不具進步性。系爭專利請求項67至77、79至82依附於請求項66，包含請求項66所有技術特徵，故證據1 、3 、6 之組合，證據1 、5 、6 之組合亦不足以證明系爭專利請求項67至77、79至82不具進步性。

十、並聲明：1.駁回原告之訴。2.訴訟費用由原告負擔。

肆、參加人陳述：

一、系爭專利說明書針對產生馬達轉速控制訊號的方式已具體載明，其包括：1.驅動模組13接收並依據工作週期調整訊號SDuty 產生馬達轉速控制訊號（第一實施例；參見說明書第8頁第4 行至第13頁第6 行、第1 圖至第8C圖）；2.驅動模組13接收並依據相位調整訊號Sphase產生馬達轉速控制訊號（第二實施例；參見說明書第13頁第8 行至第14頁第2 行、第9 圖）；以及3.驅動模組13接收並依據相位調整訊號Sphase及工作週期調整訊號SDuty 產生馬達轉速控制訊號（第三實施例；參見說明書第14頁第4 行至第15頁第2 行、第10圖）。系爭專利說明書針對上述實施方式所產生的馬達轉速控制訊號，得以降低馬達的平均電流以及最大電流（參見第5A圖至第8C圖），並控制馬達換相時的控制訊號的工作週期。藉此，提高馬達運轉效率以及降低馬達運轉噪音亦已具體載明。所屬技術領域中具有通常知識者按照上述所列系爭專利說明書及圖式的記載內容，當能直接而無歧異得知系爭專利技術內容，並按照記載而可據以實現。因此，系爭專利說明書的記載無違核准時專利法第26條第1 項規定。

二、系爭專利說明書的記載明確且充分揭露，對於馬達轉速控制訊號的產生方式及所能達到的功效，均於實施例配合圖式詳

予敘明。因此，系爭專利請求項1 至6 、8 至13、15至23、25至33、35至48、50至60、62至77、79至82的記載無違核准時專利法第26條第2 項規定。

三、系爭專利請求項1 、28、37（獨立項）與組合證據1 、2 、6 之組合，證據1 、3 、6 之組合相較具有進步性，符合核准時專利法第22條第2 項的規定：

證據1 並未揭露可對應於系爭專利請求項1 的「工作週期調整訊號」及「工作週期調整模組」。證據2雖揭露有「比較器」，但其運作方法與系爭專利的「工作週期調整訊號」實屬不同的技術手段。證據6 並未揭露可對應於系爭專利請求項1 的「相位調整模組」及「工作週期調整模組」，其三角波信號PWM(對應系爭專利的工作週期調整訊號SDuty)與系爭專利的工作週期調整訊號SD uty「方波」不相同，且證據1亦未揭露系爭專利請求項1 的技術特徵（關於相位調整訊號Sphase中振幅高／低與工作週期調整訊號SDuty 中方波波寬的寬／窄的對應關係）。證據3 未揭露可對應於系爭專利請求項1 的「相位調整模組」及「工作週期調整模組」，且證據3 亦未揭露系爭專利請求項1 上述技術特徵，故系爭專利請求項1 相較於證據1 、2 、6 之組合，證據1 、3 、6 之組合具有進步性。

系爭專利請求項28、37具有與系爭專利請求項1 相應的技術特徵，故系爭專利請求項28、37與證據1 、2 、6 之組合，證據1、3、6之組合相較同樣具有進步性。

四、系爭專利請求項9 、54（獨立項）與證據1 、3 、6 之組合，證據1 、4 、6 之組合相較具有進步性，符合核准時專利法第22條第2 項的規定：

證據1 、3 、6 皆未揭露可對應於請求項9 之技術特徵「該工作週期調整訊號由複數個方波所組成，且在一相位範圍之中，相對於該相位調整訊號中振幅較低的部份，其方波之波寬會較寬，而振幅越高的部份，其波寬亦相對較窄，且隨振幅的大小，其方波之波寬亦會隨之改變」，故系爭專利請求項9 相較於證據1 、3 、6 之組合具有進步性。

證據1 、6 與系爭專利請求項1 的差異已詳述於前，而系爭專利請求項9 具有與系爭專利請求項1 相應的技術特徵，故證據1 、6 同樣未揭露系爭專利請求項9 的技術特徵（關於相位調整訊號Sphase中振幅高／低與工作週期調整訊號SDuty 中方波波寬的寬／窄的對應關係）。證據4 說明書第9 頁第10至13行之記載可知，PWM 信號產生單元22僅用於產生PWM 信號，相位補償電路24用以延遲或提前「驅動信號」（對應系爭專利的馬達轉速控制訊號）的相位角（注意：非工作週期調整訊號與相位偏移值所計算出的相位調整訊號）。且證據4 並未揭露關於「工作週期調整訊號」及「工作週期調整模組」的技術內容，亦未揭露系爭專利請求項9 的技術特徵（關於相位調整訊號Sphase中振幅高／低與工作週期調整訊號SDuty 中方波波寬的寬／窄的對應關係），故系爭專利請求項9 相較於證據1 、4 、6 之組合具有進步性。

系爭專利請求項54為系爭專利請求項9 （裝置）對應的方法請求項，其具有與系爭專利請求項9 相應的技術特徵。故系爭專利請求項54與證據1 、3 、6 之組合，證據1 、4 、6 之組合相較同樣具有進步性。

五、系爭專利請求項18、66（獨立項）與組合證據1 、3 、6 之組合、證據1 、5 、6 之組合相較具有進步性，符合核准時

專利法第22條第2 項的規定：

證據1 、3 、6 皆未揭露可對應於系爭專利請求項18所界定之技術特徵「該工作週期調整訊號由複數個方波所組成，且在一相位範圍之中，相對於該相位調整訊號中振幅較低的部份，其方波之波寬會較寬，而振幅越高的部份，其波寬亦相對較窄，且隨振幅的大小，其方波之波寬亦會隨之改變」，故系爭專利請求項18相較於組合證據1 、3 、6 具有進步性。

證據1 、6 與系爭專利請求項1 的差異已如前述，而系爭專利請求項18具有與系爭專利請求項1 相應的技術特徵，故證據1 、6 同樣未揭露系爭專利請求項18的技術特徵（關於相位調整訊號Sphase中振幅高／低與工作週期調整訊號SDuty中方波波寬的寬／窄的對應關係）。而，系爭專利請求項18還界定「工作週期調整模組依據該感測訊號以產生一工作週期調整訊號」及「感測模組感測該馬達之至少一狀態而產生一感測訊號，其中該至少一狀態為馬達之操作電流、轉速或功率」（注意：非三相旋轉位置訊號）；惟證據5 以位置訊號（HU+ 、HU- 、HV+ 、HV- 、HW+ 及HW- ）產生週期性脈衝串的方式，與本項並不相同，並非能對比系爭專利的工作週期調整訊號。且證據5 並未揭露關於「工作週期調整訊號」及「工作週期調整模組」的技術內容，亦未揭露系爭專利請求項18的技術特徵（關於相位調整訊號Sphase中振幅高／低與工作週期調整訊號SDuty 中方波波寬的寬／窄的對應關係），故系爭專利請求項18相較於證據1 、5 、6 之組合具有進步性。

系爭專利請求項66為系爭專利請求項18（裝置）對應的方法

請求項，其具有與系爭專利請求項18相應的技術特徵，故系爭專利請求項66與證據1 、3 、6 之組合，證據1 、5 、6 之組合相較同樣具有進步性。

六、系爭專利請求項2 至6 、8 、10至13、15至17、19至23、25至27、29至33、35至36、38至48、50至53、55至60、62至65、67至77、79至82（附屬項）與證據組合相較具有進步性，符合核准時專利法第22條第2項的規定：

系爭專利請求項1 、28、37（獨立項）相較於證據1 、2 、6 之組合，證據1 、3 、6 之組合具有進步性的理由已詳述於前，其直接或間接依附的請求項2 至6 、8 、29至33、35至36、38至48、50至53（附屬項）相較於證據1 、2 、6 之組合，證據1 、3 、6之組合 當然具有進步性。

系爭專利請求項9 、54（獨立項）相較於證據1 、3 、6 之組合，證據1 、4 、6 之組合具有進步性的理由已詳述於前，其直接或間接依附的請求項10至13、15至17、55至60、62至65（附屬項）相較於證據1 、3 、6 之組合，證據1 、4 、6 之組合當然具有進步性。

系爭專利請求項18、66（獨立項）相較於證據1 、3 、6 之組合，證據1 、5 、6 之組合具有進步性的理由已詳述於前，其直接或間接依附的請求項19至23、25至27、67至77、79至82（附屬項）相較於證據1 、3 、6 之組合，證據1 、5 、6之組合當然具有進步性。

七、並聲明：1.駁回原告之訴。2.訴訟費用由原告負擔。

伍、本件之爭點：

一、系爭專利說明書是否違反核准時專利法第26條第1 項規定？

二、系爭專利請求項1 至6 、8 至13、15至23、25至33、35至48

、50至60、62至77、79至82是否違反核准時專利法第26條第2項規定？

三、證據1、2、6之組合，證據1、3、6之組合是否足以證明系爭專利請求項1至6、8不具進步性？

四、證據1、3、6之組合，證據1、4、6之組合是否足以證明系爭專利請求項9至13、15至17不具進步性？

五、證據1、3、6之組合，證據1、5、6之組合是否足以證明系爭專利請求項18至23、25至27不具進步性？

六、證據1、2、6之組合，證據1、3、6之組合是否足以證明系爭專利請求項28至33、35至48、50至53不具進步性？

七、證據1、3、6之組合，證據1、4、6之組合是否足以證明系爭專利請求項54至60、62至65不具進步性？

八、證據1、3、6之組合，證據1、5、6之組合是否足以證明系爭專利請求項66至77、79至82不具進步性？

陸、得心證之理由：

一、本件應適用之專利法：

系爭專利申請日為97年5月15日，核准審定日為102年4月3日，其是否有應撤銷專利權之情事，應以核准審定時所適用之100年12月21日修正公布、102年1月1日施行之專利法（下稱100年專利法）為斷。按利用自然法則之技術思想之創作，而可供產業上利用者，得依法申請取得發明專利，100年專利法第21條及第22條第1項前段定有明文，又說明書應明確且充分揭露，使該發明所屬技術領域中具有通常知識者，能瞭解其內容，並可據以實現。各請求項應以明確、簡潔之方式記載，且必須為說明書所支持。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，同法第26條第1 、2 項、第22條第2 項亦有明文。

二、系爭專利技術分析：

系爭專利技術內容：

－一種馬達控制裝置及其控制方法，其中馬達控制裝置係包括一感測模組、一相位調整模組、一工作週期調整模組及一驅動模組。感測模組感測馬達以產生一感測訊號；相位調整模組接收感測訊號，並依據感測訊號以產生一相位調整訊號；工作週期調整模組接收相位調整訊號，並依據相位調整訊號以產生一工作週期調整訊號；驅動模組接收工作週期調整訊號，並依據工作週期調整訊號產生一馬達控制訊號以控制馬達。可解決馬達換相不順暢之問題，而達到提高馬達運轉效率及降低馬達運轉噪音（震動）之目的。

—系爭專利主要圖式如附圖一所示。

系爭專利申請專利範圍分析：

系爭專利申請專利範圍係為專利權人於105 年5 月27日提出更正，經智慧財產局審定准予更正，並於107 年9 月11日公告。系爭專利申請專利範圍共有82項，第1 、9 、18、28、37、54、66項為獨立項，其餘為附屬項。原告所爭執之請求項1 至6 、8 至13、15至23、25至33、35至48、50至60、62至77、79至82如下。

1.一種馬達控制裝置，係電性連接一馬達，其包括：一感測模組，感測該馬達之至少一狀態而產生一感測訊號，其中該至少一狀態為馬達之操作電流、轉速或功率；一相位調整模組，係與該感測模組電性連接，用以接收該感測訊號

，並依據該感測訊號以產生一相位調整訊號；一工作週期調整模組，係與該相位調整模組電性連接，接收該相位調整訊號，並依據該相位調整訊號以產生一工作週期調整訊號；以及一驅動模組，係電性連接該工作週期調整模組及該馬達，用以接收該工作週期調整訊號，並依據該工作週期調整訊號產生一馬達轉速控制訊號後輸出至該馬達，其中該相位調整模組係依據該感測訊號產生一相位偏移值，再依據該感測訊號與該相位偏移值以計算出該相位調整訊號，該相位調整訊號與該感測訊號間之相位差係與該相位偏移值所代表之相位差相等，且該相位調整模組驗證該相位偏移值是否能夠確實反應當下該馬達之轉速，以使該相位調整模組得以在正確的相位產生該相位調整訊號，其中該工作週期調整訊號由複數個方波所組成，且在一相位範圍之中，相對於該相位調整訊號中振幅較低的部份，其方波之波寬會較寬，而振幅越高的部份，其波寬亦相對較窄，且隨振幅的大小，其方波之波寬亦會隨之改變。

2.如申請專利範圍第1 項所述之馬達控制裝置，其中該相位調整模組包括該感測訊號與該相位偏移值的一對應關係表或對應關係方程式，並依據該感測訊號及該對應關係表或該對應關係方程式中推算出該相位偏移值。

3.如申請專利範圍第2 項所述之馬達控制裝置，其中該對應關係表或該對應關係方程式為一轉速／相位偏移值對應關係表或對應關係方程式、一電流／相位偏移值對應關係表或對應關係方程式或一功率／相位偏移值對應關係表或對應關係方程式。

4.如申請專利範圍第1 項所述之馬達控制裝置，其中該相位

偏移值為該感測模組於該馬達中的擺設位置與對應轉速時較佳感測位置之間所夾之圓心角。

5.如申請專利範圍第1 項所述之馬達控制裝置，其中該工作週期調整模組具有一參考訊號，並將該相位調整訊號與該參考訊號比較後產生該工作週期調整訊號。

6.如申請專利範圍第5 項所述之馬達控制裝置，其中該參考訊號為複數個連續性且規則分佈之正弦波或多邊形波所組成。

8.如申請專利範圍第1 項所述之控制裝置，其中該馬達係為一無刷直流馬達。

9.一種馬達控制裝置，係電性連接一馬達，其包括：一感測模組，感測該馬達之至少一狀態而產生一感測訊號；一工作週期調整模組，係與該感測模組電性連接，用以接收該感測訊號，並依據該感測訊號以產生一工作週期調整訊號；一相位調整模組，係與該工作週期調整模組電性連接，接收該工作週期調整訊號，並依據該工作週期調整訊號以產生一相位調整訊號；以及一驅動模組，係電性連接該相位調整模組及該馬達，用以接收該相位調整訊號，並依據該相位調整訊號產生一馬達轉速控制訊號後輸出至該馬達，其中該相位調整模組係依據該工作週期調整訊號產生一相位偏移值，再依據該工作週期調整訊號與該相位偏移值以計算出該相位調整訊號，其中該工作週期調整訊號由複數個方波所組成，且在一相位範圍之中，相對於該相位調整訊號中振幅較低的部份，其方波之波寬會較寬，而振幅越高的部份，其波寬亦相對較窄，且隨振幅的大小，其方波之波寬亦會隨之改變。

10.如申請專利範圍第9 項所述之馬達控制裝置，其中該感測模組係為一轉速感測模組、一電流感測模組或一功率感測模組。

11.如申請專利範圍第9 或10項所述之馬達控制裝置，其中該感測訊號係為一轉速感測訊號、一電流感測訊號或一功率感測訊號。

12.如申請專利範圍第9 項所述之馬達控制裝置，其中該工作週期調整模組具有一參考訊號，並將該感測訊號與該參考訊號比較後產生該工作週期調整訊號。

13.如申請專利範圍第12項所述之馬達控制裝置，其中該參考訊號為複數個連續性且規則分佈之正弦波或多邊形波所組成。

15.如申請專利範圍第9 項所述之馬達控制裝置，其中該相位調整模組、該工作週期調整模組及該驅動模組係整合至一控制器中。

16.如申請專利範圍第15項所述之馬達控制裝置，其中該控制器係為一可程式晶片、一積體電路、一處理器、一數位訊號處理器或一微控制器。

17.如申請專利範圍第15項所述之馬達控制裝置，其中該相位調整模組、工作週期調整模組及驅動模組為韌體程式碼。

18.一種馬達控制裝置，係電性連接一馬達，其包括：一感測模組，感測該馬達之至少一狀態而產生一感測訊號，其中該至少一狀態為馬達之操作電流、轉速或功率；一相位調整模組，係與該感測模組電性連接，用以接收該感測訊號，並依據該感測訊號以產生一相位調整訊號；一工作週期調整模組，係與該感測模組電性連接，接收該感測訊號，

並依據該感測訊號以產生一工作週期調整訊號；以及一驅動模組，係電性連接該相位調整模組、該工作週期調整模組及該馬達，用以接收該相位調整訊號及該工作週期調整訊號，並依據該相位調整訊號及該工作週期調整訊號產生一馬達轉速控制訊號後輸出至該馬達，其中該相位調整模組係依據該感測訊號產生一相位偏移值，再依據該感測訊號與該相位偏移值以計算出該相位調整訊號，該相位調整訊號與該感測訊號間之相位差係與該相位偏移值所代表之相位差相等，且該相位調整模組驗證該相位偏移值是否能夠確實反應當下該馬達之轉速，以使該相位調整模組得以在正確的相位產生該相位調整訊號，其中該工作週期調整訊號由複數個方波所組成，且在一相位範圍之中，相對於該相位調整訊號中振幅較低的部份，其方波之波寬會較寬，而振幅越高的部份，其波寬亦相對較窄，且隨振幅的大小，其方波之波寬亦會隨之改變。

19.如申請專利範圍第18項所述之馬達控制裝置，其中該相位調整模組包括該感測訊號與該相位偏移值的一對應關係表或對應關係方程式，並依據該感測訊號及該對應關係表或該對應關係方程式中推算出該相位偏移值。

20.如申請專利範圍第19項所述之馬達控制裝置，其中該對應關係表或該對應關係方程式為一轉速／相位偏移值對應關係表或對應關係方程式、一電流／相位偏移值對應關係表或對應關係方程式或一功率／相位偏移值對應關係表或對應關係方程式。

21.如申請專利範圍第18項所述之馬達控制裝置，其中該相位偏移值為該感測模組於該馬達中的擺設位置與對應轉速時

較佳感測位置之間所夾之圓心角。

22.如申請專利範圍第18項所述之馬達控制裝置，其中該工作週期調整模組具有一參考訊號，並將該感測訊號與該參考訊號比較後產生該工作週期調整訊號。

23.如申請專利範圍第22項所述之馬達控制裝置，其中該參考訊號為複數個連續性且規則分佈之正弦波或多邊形波所組成。

25.如申請專利範圍第18項所述之馬達控制裝置，其中該相位調整模組、該工作週期調整模組及該驅動模組係整合至一控制器中。

26.如申請專利範圍第25項所述之馬達控制裝置，其中該控制器係為一可程式晶片、一積體電路、一處理器、一數位訊號處理器或一微控制器。

27.如申請專利範圍第26項所述之馬達控制裝置，其中該相位調整模組、工作週期調整模組及驅動模組為韌體程式碼。

28.一種馬達控制裝置，包括：一感測模組，感測該馬達之至少一狀態而產生一感測訊號，其中該至少一狀態為馬達之操作電流、轉速或功率；以及一控制器，係包括：一相位調整模組，係與該感測模組電性連接，用以接收該感測訊號，並依據該感測訊號以產生一相位調整訊號；一工作週期調整模組，係與該相位調整模組電性連接，接收該相位調整訊號，並依據該相位調整訊號以產生一工作週期調整訊號；及一驅動模組，係電性連接該工作週期調整模組及該馬達，用以接收該工作週期調整訊號，並依據該工作週期調整訊號產生一馬達轉速控制訊號後輸出至該馬達，其中該相位調整模組係依據該感測訊號產生一相位偏移值，

再依據該感測訊號與該相位偏移值以計算出該相位調整訊號，該相位調整訊號與該感測訊號間之相位差係與該相位偏移值所代表之相位差相等，且該相位調整模組驗證該相位偏移值是否能夠確實反應當下該馬達之轉速，以使該相位調整模組得以在正確的相位產生該相位調整訊號，其中該工作週期調整訊號由複數個方波所組成，且在一相位範圍之中，相對於該相位調整訊號中振幅較低的部份，其方波之波寬會較寬，而振幅越高的部份，其波寬亦相對較窄，且隨振幅的大小，其方波之波寬亦會隨之改變。

29.如申請專利範圍第28項所述之馬達控制裝置，其中該相位調整模組包括該感測訊號與該相位偏移值的一對應關係表或對應關係方程式，並依據該感測訊號及該對應關係表或該對應關係方程式中推算出該相位偏移值。

30.如申請專利範圍第29項所述之馬達控制裝置，其中該對應關係表或該對應關係方程式為一轉速／相位偏移值對應關係表或對應關係方程式、一電流／相位偏移值對應關係表或對應關係方程式或一功率／相位偏移值對應關係表或對應關係方程式。

31.如申請專利範圍第28項所述之馬達控制裝置，其中該相位偏移值為該感測模組於該馬達中的擺設位置與對應轉速時較佳感測位置之間所夾之圓心角。

32.如申請專利範圍第28項所述之馬達控制裝置，其中該工作週期調整模組具有一參考訊號，並將該相位調整訊號與該參考訊號比較後產生該工作週期調整訊號。

33.如申請專利範圍第32項所述之馬達控制裝置，其中該參考訊號為複數個連續性且規則分佈之正弦波或多邊形波所組

成。

35.如申請專利範圍第28項所述之馬達控制裝置，其中該控制器係為一可程式晶片、一積體電路、一處理器、一數位訊號處理器或一微控制器。

36.如申請專利範圍第35項所述之馬達控制裝置，其中該相位調整模組、該工作週期調整模組及該驅動模組為韌體程式碼。

37.一種馬達控制方法，包括下列步驟：接收一感測訊號；依據該感測訊號而產生一相位調整訊號；依據該相位調整訊號而產生一工作週期調整訊號；以及依據該工作週期調整訊號產生一馬達轉速控制訊號以控制一馬達，其中產生該相位調整訊號的步驟，係藉由一相位調整模組達成，其中該工作週期調整訊號由複數個方波所組成，且在一相位範圍之中，相對於該相位調整訊號中振幅較低的部份，其方波之波寬會較寬，而振幅越高的部份，其波寬亦相對較窄，且隨振幅的大小，其方波之波寬亦會隨之改變。

38.如申請專利範圍第37項所述之馬達控制方法，其中該感測訊號係為一轉速感測訊號、一電流感測訊號及／或一功率感測訊號。

39.如申請專利範圍第37或38項所述之馬達控制方法，其中該感測訊號係利用一轉速感測模組、一電流感測模組或一功率感測模組感測取得。

40.如申請專利範圍第37項所述之馬達控制方法，其步驟更包括依據該感測訊號產生一相位偏移值，再依據該感測訊號與該相位偏移值以計算出該相位調整訊號。

41.如申請專利範圍第40項所述之馬達控制方法，其步驟更包

括依據該感測訊號及該感測訊號與該相位偏移值的一對應關係表或該對應關係方程式中推算出該相位偏移值。

42.如申請專利範圍第41項所述之馬達控制方法，其中該對應關係表或該對應關係方程式為一轉速／相位偏移值對應關係表或對應關係方程式、一電流／相位偏移值對應關係表或對應關係方程式或一功率／相位偏移值對應關係表或對應關係方程式。

43.如申請專利範圍第40項所述之馬達控制方法，其中該相位調整訊號與該感測訊號間之相位差係與該相位偏移值所代表之相位差相等。

44.如申請專利範圍第40項所述之馬達控制方法，其中該相位偏移值為該感測模組於該馬達中的擺設位置與對應轉速時較佳感測位置之間所夾之圓心角。

45.如申請專利範圍第40項所述之馬達控制方法，其步驟更包括利用一電流感測訊號、一轉速感測訊號或／及一功率感測訊號來驗證該相位偏移值是否能夠確實反應當下該馬達之轉速，以使該相位調整模組得以在正確的相位產生該相位調整訊號。

46.如申請專利範圍第37項所述之馬達控制方法，其步驟更包括利用一參考訊號與該相位調整訊號比較後產生該工作週期調整訊號。

47.如申請專利範圍第37或46項所述之馬達控制方法，其中產生該工作週期調整訊號的步驟，係藉由一工作週期調整模組達成。

48.如申請專利範圍第47項所述之馬達控制方法，其中該參考訊號為複數個連續性且規則分佈之正弦波或多邊形波所組

成。

50.如申請專利範圍第37項所述之馬達控制方法，其中產生該馬達轉速控制訊號的步驟，係藉由一驅動模組達成。

51.如申請專利範圍第37項所述之馬達控制方法，其中產生該相位調整訊號、該工作週期調整訊號或該馬達轉速控制訊號的步驟，係藉由一控制器達成。

52.如申請專利範圍第51項所述之馬達控制方法，其中該控制器係為一可程式晶片、一積體電路、一處理器、一數位訊號處理器或一微控制器。

53.如申請專利範圍第52項所述之馬達控制方法，其中該控制器包括該相位調整模組、一工作週期調整模組及一驅動模組，該相位調整模組、該工作週期調整模組及該驅動模組為韌體程式碼。

54.一種馬達控制方法，包括下列步驟：接收一感測訊號；依據該感測訊號而產生一工作週期調整訊號；依據該工作週期調整訊號而產生一相位調整訊號；以及依據該相位調整訊號產生一馬達轉速控制訊號以控制一馬達，其中產生該相位調整訊號的步驟，係藉由一相位調整模組達成，其中該工作週期調整訊號由複數個方波所組成，且在一相位範圍之中，相對於該相位調整訊號中振幅較低的部份，其方波之波寬會較寬，而振幅越高的部份，其波寬亦相對較窄，且隨振幅的大小，其方波之波寬亦會隨之改變。

55.如申請專利範圍第54項所述之馬達控制方法，其中該感測訊號係為一轉速感測訊號、一電流感測訊號及／或一功率感測訊號。

56.如申請專利範圍第54或55項所述之馬達控制方法，其中該

感測訊號係利用一轉速感測模組、一電流感測模組或一功率感測模組感測取得。

57.如申請專利範圍第54項所述之馬達控制方法，其步驟更包括依據該工作週期調整訊號產生一相位偏移值，再依據該工作週期調整訊號與該相位偏移值以計算出該相位調整訊號。

58.如申請專利範圍第54項所述之馬達控制方法，其步驟更包括利用一參考訊號與該感測訊號比較後產生該工作週期調整訊號。

59.如申請專利範圍第54或58項所述之馬達控制方法，其中產生該工作週期調整訊號的步驟，係藉由一工作週期調整模組達成。

60.如申請專利範圍第58項所述之馬達控制方法，其中該參考訊號為複數個連續性且規則分佈之正弦波或多邊形波所組成。

62.如申請專利範圍第54項所述之馬達控制方法，其中產生該馬達轉速控制訊號的步驟，係藉由一驅動模組達成。

63.如申請專利範圍第54項所述之馬達控制方法，其中產生該相位調整訊號、該工作週期調整訊號或該馬達轉速控制訊號的步驟，係藉由一控制器達成。

64.如申請專利範圍第63項所述之馬達控制方法，其中該控制器係為一可程式晶片、一積體電路、一處理器、一數位訊號處理器或一微控制器。

65.如申請專利範圍第64項所述之馬達控制方法，其中該控制器包括該相位調整模組、一工作週期調整模組及一驅動模組，該相位調整模組、該工作週期調整模組及該驅動模組

為韌體程式碼。

66.一種馬達控制方法，包括下列步驟：接收一感測訊號；依據該感測訊號而產生一相位調整訊號；依據該感測訊號而產生一工作週期調整訊號；以及依據該相位調整訊號及該工作週期調整訊號產生一馬達轉速控制訊號以控制一馬達，其中產生該相位調整訊號的步驟，係藉由一相位調整模組達成，其中該工作週期調整訊號由複數個方波所組成，且在一相位範圍之中，相對於該相位調整訊號中振幅較低的部份，其方波之波寬會較寬，而振幅越高的部份，其波寬亦相對較窄，且隨振幅的大小，其方波之波寬亦會隨之改變。

67.如申請專利範圍第66項所述之馬達控制方法，其中該感測訊號係為一轉速感測訊號、一電流感測訊號及／或一功率感測訊號。

68.如申請專利範圍第66或67項所述之馬達控制方法，其中該感測訊號係利用一轉速感測模組、一電流感測模組或一功率感測模組感測取得。

69.如申請專利範圍第66項所述之馬達控制方法，其步驟更包括依據該感測訊號產生一相位偏移值，再依據該感測訊號與該相位偏移值以計算出該相位調整訊號。

70.如申請專利範圍第69項所述之馬達控制方法，其步驟更包括依據該感測訊號及該感測訊號與該相位偏移值的一對應關係表或該對應關係方程式中推算出該相位偏移值。

71.如申請專利範圍第70項所述之馬達控制方法，其中該對應關係表或該對應關係方程式為一轉速／相位偏移值對應關係表或對應關係方程式、一電流／相位偏移值對應關係表

或對應關係方程式或一功率／相位偏移值對應關係表或對應關係方程式。

72.如申請專利範圍第69項所述之馬達控制方法，其中該相位調整訊號與該感測訊號間之相位差係與該相位偏移值所代表之相位差相等。

73.如申請專利範圍第69項所述之馬達控制方法，其中該相位偏移值為該感測模組於該馬達中的擺設位置與對應轉速時較佳感測位置之間所夾之圓心角。

74.如申請專利範圍第69項所述之馬達控制方法，其步驟更包括利用一電流感測訊號、一轉速感測訊號或／及一功率感測訊號來驗證該相位偏移值是否能夠確實反應當下該馬達之轉速，以使該相位調整模組得以在正確的相位產生該相位調整訊號。

75.如申請專利範圍第66項所述之馬達控制方法，其步驟更包括利用一參考訊號與該感測訊號比較後產生該工作週期調整訊號。

76.如申請專利範圍第66或75項所述之馬達控制方法，其中產生該工作週期調整訊號的步驟，係藉由一工作週期調整模組達成。

77.如申請專利範圍第75項所述之馬達控制方法，其中該參考訊號為複數個連續性且規則分佈之正弦波或多邊形波所組成。

79.如申請專利範圍第66項所述之馬達控制方法，其中產生該馬達轉速控制訊號的步驟，係藉由一驅動模組達成。

80.如申請專利範圍第66項所述之馬達控制方法，其中產生該相位調整訊號、該工作週期調整訊號或該馬達轉速控制訊

號的步驟，係藉由一控制器達成。

81.如申請專利範圍第80項所述之馬達控制方法，其中該控制器係為一可程式晶片、一積體電路、一處理器、一數位訊號處理器或一微控制器。

82.如申請專利範圍第81項所述之馬達控制方法，其中該控制器包括該相位調整模組、一工作週期調整模組及一驅動模組，該相位調整模組、該工作週期調整模組及該驅動模組為韌體程式碼。

三、舉發證據技術分析：

證據1 為2007年5 月16日公開之我國第000000000 號「馬達之控制裝置以及方法」專利案（見舉發卷第93-75 頁），其公開日係早於系爭專利申請日（2008年5 月15日），可為系爭專利相關之先前技術。

證據1 為一種控制裝置係控制一馬達，該控制裝置包含一感測模組、一修正模組以及一驅動模組。該感測模組係感測該馬達以產生一感測訊號；該修正模組係接收該感測訊號，並依據該感測訊號產生一相位調整訊號；該驅動模組係接收該相位調整訊號，並依據該相位調整訊號產生一驅動電流以驅動該馬達（參證據1 摘要）。

證據1主要圖式如附圖二所示。

證據2 為2006年5 月1 日公開之我國第000000000 號「馬達控制電路及其控制方法」專利案（見舉發卷第74-61 頁），其公開日係早於系爭專利申請日（2008年5 月15日），可為系爭專利相關之先前技術。

證據2 為一種馬達控制電路及其控制方法，其中該控制電路提供一分隔波信號產生電路用以產生一分隔波信號；以

及一比較器，用以比較來自霍爾元件的第一相位波信號或是來自相位波信號產生電路的第二相位波信號與分隔波信號，即可以產生出一馬達轉速控制波信號，進而控制馬達的旋轉，可以有效降低其旋轉時的噪音（參證據2 摘要）。

證據2主要圖式如附圖三所示。

證據3 為2007年1 月16日公開之我國公開第000000000 號「馬達控制方法及其裝置」專利案（舉發卷第60-33 頁反面），其公開日係早於系爭專利申請日（2008年5 月15日），可為系爭專利相關之先前技術。

證據3 為一種馬達控制方法及其裝置，其中該馬達控制裝置中係設有一可程式積體電路，該可程式積體電路可接收一相位波信號，且該相位波信號之相位係依據該馬達之一線圈組旋轉切換之相位而產生；再者，該可程式積體電路係依據該相位波信號的週期產生一工作週期信號，且該工作週期信號包括有一遞增佔空比工作週期變化及一遞減工作週期變化，並對應於該相位波信號換向時的工作週期值為使該馬達輸入能量最低之一第一工作週期設定值；最後，將該工作週期信號輸入至該線圈組，以調變該線圈組之切換導通，而能使該馬達轉動（參證據3 摘要）。

證據3主要圖式如附圖四所示。

ŋ證據4 為2005年1 月16日公開之我國第000000000 號「相位控制之脈波寬度調變風扇變速電路」專利案（舉發卷第32-2 2 頁反面），其公開日係早於系爭專利申請日（2008年5 月15日），可為系爭專利相關之先前技術。

證據4 為一種相位控制之脈波寬度調變（Pulse Width

Modulation；PWM ）風扇變速電路包含一PWM 信號產生單元、一驅動電路及一相位補償單元。PWM 信號產生單元用以產生一具「ON」及「OFF 」時序交替變化之PWM 控制信號，且驅動電路基於PWM 控制信號輸出一驅動信號至一風扇馬達。相位補償單元連接至風扇馬達，用以延遲或提前PWM 控制信號一定的相位角，使風扇馬達運轉時因磁路變換形成之反電動勢作用期間落入PWM 控制信號之「OFF 」時序（參證據4 摘要）。

證據4主要圖式如附圖五所示。

ē 證據5 為2006年1 月1 日公開之我國第000000000 號「相位調整電路、馬達驅動控制電路及馬達裝置」專利案（見舉發卷第21-1頁反面），其公開日係早於系爭專利申請日（2008年5 月15日），可為系爭專利相關之先前技術。

證據5 為本發明建構一種馬達裝置以補償該馬達裝置之操作中之延遲，使得藉由以最佳時機驅動該馬達而於一寬廣的馬達轉速（rpm ）範圍？效率得以改良且減少雜訊。該馬達裝置之馬達驅動控制電路包括：一相位調整電路，其輸入由旋轉位置訊號放大器所輸出之具有U 相位、V 相位及W 相位之訊號，且對個別訊號進行調整，使得該等相位任意前移一對應於相位調整電壓之比率；一自動增益控制電路，其輸入此電路之該等輸出訊號且其之增益係根據該馬達之電樞線圈的驅動電流予以反饋控制；一FG電路，其自該等旋轉位置訊號中產生一週期性脈衝串（pulse train ）；及一頻率- 電壓轉換電路，其對應於該脈衝串之頻率執行一轉換為電壓的轉換，且將該轉換電壓輸出為一相位調整電壓（參證據5 摘要）。

證據5主要圖式如附圖六所示。

證據6 為2005年3 月21日公告之我國第I229973 號「單相馬達用驅動電路，及單相馬達之驅動方法」專利案（見舉發卷第274-262 頁反面），其公告日係早於系爭專利申請日（2008年5 月15日），可為系爭專利相關之先前技術。

證據6 為在單相馬達用驅動電路之中，為具備有一控制裝置，仍根據將依照溫度檢測元件所檢測的溫度而變化的檢測溫度電壓（VTH ）和在單相馬達啟動時將比檢測溫度電壓還小的電壓做為初期值而隨時間變大的啟動功率（duty ）設定用電壓進行（RMI ）比較的結果，而在固定周期的鋸齒狀電壓比功率設定電壓還大的期間輸出驅動單相馬達之控制信號。就比較結果而言，當啟動功率設定用電壓（RMI ）比檢測溫度電壓（VTH ）還小時，控制裝置會將功率設定電壓做為啟動功率設定用電壓（RMI ），另一方面當啟動功率設定用電壓（RMI ）比檢測溫度電壓（VTH ）還大時，會將功率設定電壓做為檢測溫度電壓（VTH ）（參證據6 摘要）。

證據6主要圖式如附圖七所示。

四、技術爭點分析：

一、系爭專利說明書是否違反核准時專利法第26條第1 項規定？

按專利審查基準第二篇第一章第 1.3.1 可據以實現要件Ⅴ節規定：專利法第26條第1 項規定「使該發明所屬技術領域中具有通常知識者，能瞭解其內容，並可據以實現」，指說明書應明確且充分記載申請專利之發明，記載之用語亦應明確，使該發明所屬技術領域中具有通常知識者，在說明書、申請專利範圍及圖式三者整體之基礎上，參酌申請時之通常

知識，無須過度實驗，即能瞭解其內容，據以製造及使用申請專利之發明，解決問題，並且產生預期的功效。

查系爭專利為一種可以提高馬達運轉效率與降低馬達運轉噪音震動的馬達控制裝置與其控制方法，其說明書已記載其實施方式並揭露實施例。系爭專利說明書第8 至16頁及圖1 、9 至12揭露馬達控制裝置第一至五實施例之電路方塊圖，系爭專利說明書第16、17頁及圖13、14揭露馬達控制方法之二個實施例的流程圖。系爭專利說明書第9 至13頁及圖3 至8針對產生馬達轉速控制訊號的相關訊號（參考訊號S 、相位調整訊號SPhase、工作週期調整訊號SDuty 、電流波形SI）的訊號格式（波形、振幅、波寬、間距）皆有詳盡解說與揭露。是以系爭專利說明書已明確且充分揭露，系爭專利所屬技術領域中具有通常知識者可以藉由系爭專利說明書及圖式所揭露的資訊瞭解其技術內容，無須過度實驗，即可實現其馬達控制裝置與馬達控制方法，且產生提高馬達運轉效率及降低馬達運轉噪音（震動）之預期功效。系爭專利說明書未違反核准時專利法第26條第1 項規定。

原告雖主張：系爭專利說明書僅記載「依據該工作週期調整訊號SDuty 會產生一馬達轉速控制訊號」、「依據相位調整訊號Sphase產生馬達轉速控制訊號」或「依據相位調整訊號Sphase及工作週期調整訊號SDuty 以產生馬達轉速控制訊號」等功能性用語。其所屬技術領域中具有通常知識者無法瞭解該馬達轉速控制訊號之訊號波形產生方式，亦無法利用現有裝置據以實現系爭專利之該馬達轉速控制訊號云云（見本院卷一第19-20 頁）。惟查系爭專利說明書第8 至16頁及圖1 、9 至12揭露馬達控制裝置第一至五實施例之電路方塊圖

，系爭專利說明書第16、17頁及圖13、14揭露馬達控制方法之二個實施例的流程圖。系爭專利說明書第9 至13頁及圖3至8 針對產生馬達轉速控制訊號的相關訊號（參考訊號S 、相位調整訊號SPhase、工作週期調整訊號SDuty 、電流波形SI）的訊號格式（波形、振幅、波寬、間距）皆有詳盡解說與揭露。是以系爭專利說明書已明確且充分揭露，系爭專利所屬技術領域中具有通常知識者可以藉由系爭專利說明書及圖式所揭露之關於產生馬達轉速控制訊號的相關訊號的訊號格式，以及訊號轉換的方法與流程等技術內容，針對所要控制之馬達特性，無須過度實驗，即可產生該馬達之「馬達轉速控制訊號」，以實現系爭專利說明書及圖5 至8 所欲產生之電流波形，而可實現其馬達控制裝置與馬達控制的方法，且產生提高馬達運轉效率及降低馬達運轉噪音（震動）之預期功效。原告之主張，不足採信。

二、系爭專利請求項1 至6 、8 至13、15至23、25至33、35至48、50至60、62至77、79至82是否違反核准時專利法第26條第2 項規定？

按專利審查基準第二篇第一章第 2.4.1 明確Ⅴ節規定：請求項應明確，指每一請求項之記載應明確，且所有請求項整體之記載亦應明確，使該發明所屬技術領域中具有通常知識者，單獨由請求項之記載內容，即可明確瞭解其意義，而對其範圍不會產生疑義。具體而言，即每一請求項中記載之範疇及必要技術特徵應明確，且每一請求項之間的依附關係亦應明確。

系爭專利說明書已明確且充分揭露，系爭專利所屬技術領域中具有通常知識者可以藉由系爭專利說明書及圖式所揭露之

關於產生馬達轉速控制訊號的相關訊號的訊號格式，以及訊號轉換的方法與流程等技術內容，針對所要控制之馬達特性，無須過度實驗，即可產生該馬達之「馬達轉速控制訊號」，以實現系爭專利說明書及圖5 至8 所欲產生之電流波形，而可實現其馬達控制裝置與馬達控制的方法，且產生提高馬達運轉效率及降低馬達運轉噪音（震動）之預期功效，已如前述。是以系爭專利請求項1 至6 、8 至13、15至23、25至33、35至48、50至60、62至77、79至82之「馬達轉速控制訊號」技術特徵，記載明確且為系爭專利說明書所支持，未違反核准時專利法第26條第2 項規定。

三、證據1 、2 、6 之組合，證據1 、3 、6 之組合是否足以證明系爭專利請求項1 至6 、8 不具進步性？

系爭專利請求項1 與證據1 相較，證據1 圖3 揭示一馬達控制裝置3 （相當於系爭專利請求項1 之馬達控制裝置），其包含感測模組31、偏移模組34、修正模組32，驅動模組33（相當於系爭專利請求項1 之驅動模組）；由證據1 說明書第9 至14行揭示「該控制裝置3 更包含一偏移模組34，該偏移模組34係接收該感測訊號Ssense，並依據該感測訊號Ssense產生一相位偏移值Valphase，該相位偏移值Valphase係傳送至該修正模組32，該修正模組32係依據該感測訊號Ssense與該相位偏移值Valphase產生該相位調整訊號Sphase」，可知證據1 之偏移模組34及修正模組32係與感測模組電性連接，用以接收該感測訊號，並依據該感測訊號以產生一相位調整訊號，證據1 之偏移模組34及修正模組32即相當於系爭專利請求項1 之「相位調整模組」技術特徵。證據1 並未揭露系爭專利請求項1 之「工作週期調整模組」及「工作週期調整

訊號由複數個方波所組成，且在一相位範圍之中，相對於該相位調整訊號中振幅較低的部份，其方波之波寬會較寬，而振幅越高的部份，其波寬亦相對較窄，且隨振幅的大小，其方波之波寬亦會隨之改變」技術特徵（以下簡稱技術特徵A）。

系爭專利請求項1 與證據2 相較，證據2 說明書第9 頁第14至20行揭示「比較器運作的方式例如是規範當第一相位波信號62之值大於分隔波信號61之值時，可以輸出一高準位信號，反之則輸出一低準位信號，藉此方式，即可以計算輸出成第一馬達轉速控制波訊號63，如第六圖所示，第一馬達轉速控制波訊號63係由複數個方波所組成，且在一相位範圍之中，位於靠近相位範圍中央處之一方波之波寬（沿著時間軸的波形寬度）會大於遠離相位範圍中央處之另一方波之波寬」。可知證據2 之比較器的運作方式是「第一相位波信號62之值大於分隔波信號61之值時，可以輸出一高準位信號」，亦即證據2 所產生之「第一馬達轉速控制波訊號63」，其於一相位範圍內，相對於第一相位波信號62中振幅較低的部份，其方波之波寬會較「窄」，而振幅越高的部份，其波寬亦相對較「寬」。是以證據2 揭示之「第一馬達轉速控制波訊號63」之方波型態與第一相位波信號62對應關係與系爭專利請求項1 之技術特徵A 相反，證據2 未揭露系爭專利請求項1之技術特徵A 。

系爭專利請求項1 與證據3 相較，證據3 摘要揭示「可程式積體電路可接收一相位波信號，且該相位波信號之相位係依據該馬達之一線圈組旋轉切換之相位而產生；再者，該可程式積體電路係依據該相位波信號的週期產生一工作週期信號

」，證據3 圖3A、3B、3C揭示脈寬調變信號PPWM由複數個方波所組成，然其在工作週期信號PDUTY 一相位範圍之中，當工作週期信號PDUTY 相對於相位波信號PPLUSE振幅較低的部分，脈寬調變信號PPWM方波之波寬較窄，其顯與系爭專利請求項1 之技術特徵A 相反，證據2 未揭露系爭專利請求項1之技術特徵A 。

ŋ 系爭專利請求項1 與證據6 相較，證據6 圖3 及說明書第13頁倒數第2 行至第14頁倒數第2 行揭示「T0，T0 '期間所示，在驅動對象的單相馬達啟動時，……，可以增大驅動功率而使單相馬達可以啟動」。證據說明書第6 頁第2 至8 行「為了讓單相馬達的旋轉數能夠變得更小一點，也就是說設定讓最低速的旋轉數盡可能地小，……，比較器的脈衝信號波幅會太狹窄而無法得到需要的驅動功率，而不能啟動馬達」。證據6 說明書第19頁第13至16行揭示「在單相馬達啟動時，依據啟動功率設定用電壓，可以啟動（再啟動）單相馬達。因此，與啟動時的驅動功率無關，可以使啟動後的單相馬達以最低速旋轉，並可以將驅動功率的最低值盡可能地設定成較小」。是以證據6 揭示比較器CMP 產生控制信號係為「啟動段」控制，不須參考相位（調整）訊號；證據6 未揭示相位調整訊號與工作週期調整訊號間的對應關係，證據6 未揭露系爭專利請求項1 之技術特徵A 。

ē 綜上所述，證據1 、2 、3 、6 均未揭露系爭專利請求項1之技術特徵A ，且證據2 、3 所揭示之比較器運作方式及所產生之方波型態等，均與系爭專利請求項1 之技術特徵A 相反，顯然技術特徵A 並非所屬技術領域中具有通常知識者參酌申請時之通常知識所能輕易完成者，且其方波型態不同，

亦將導致其功效有所不同；是以系爭專利請求項1 及其為更進一步界定之附屬請求項2 至6 、8 非為所屬技術領域中具有通常知識者依證據1 、2 、3 、6 之先前技術，藉由簡單之修飾、轉用、置換、結合等手段所能輕易完成，故證據1 、2 、6 之組合，證據1 、3 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項1 至6 、8 不具進步性。

原告108 年5 月13日行政訴訟起訴狀第13頁理由4 主張：證據1 雖未揭露系爭專利請求項1 之「工作週期調整訊號」及「工作週期調整模組」技術特徵，惟系爭專利之「工作週期調整模組」與證據2 之「比較器57」、證據6 之「驅動功率決定用比較器CMP 」同為具有方波寬度調整功能之電路模組；且，系爭專利之「工作週期調整訊號」與證據2 之「第一馬達轉速控制波訊號63」、證據6 之「控制訊號」同為波形寬度可調整的方波訊號。故，系爭專利請求項1 上述技術特徵，亦已為證據2 、6 所揭示，是以證據1 、2 、6 之組合已揭露系爭專利請求項1 所有技術內容云云（見本院卷一第27-28 頁）。

惟查證據2 圖5 、6 揭示一比較器57用以產生第一馬達轉速控制波訊號63，第一馬達轉速控制波訊號63於一相位範圍內，相對於第一相位波信號62中振幅較低的部份，其方波之波寬會較「窄」，而振幅越高的部份，其波寬亦相對較「寬」。是以證據2 揭示之「第一馬達轉速控制波訊號63」與系爭專利之「工作週期調整訊號」方波型態完全相反，又，「工作週期調整訊號」之方波型態的不同，即會產生不同之功效，故證據2 雖揭露有「比較器57」，但其運作方法與系爭專利之「工作週期調整訊號」實屬不同之

技術手段。因此，由證據2 所揭示之「比較器57產生之第一馬達轉速控制波訊號63」的運作方式，並不相當於系爭專利之「工作週期調整模組」產生「工作週期調整訊號」，更無法從證據2 輕易思及或藉由簡單變更而能輕易完成系爭專利之「工作週期調整模組」及「工作週期調整訊號」技術特徵。

證據6 揭示比較器CMP 產生控制信號係為「啟動段」控制，不須參考相位（調整）訊號；證據6 未揭示相位調整訊號與工作週期調整訊號間的對應關係，已如前述；證據6 圖3 之「比較器輸出控制信號」並不相當於系爭專利之「工作週期調整模組」產生「工作週期調整訊號」，更無法從證據3 輕易思及或藉由簡單變更而能輕易完成系爭專利之「工作週期調整模組」及「工作週期調整訊號」技術特徵。

綜上所述，證據1 、2 、6 未揭露系爭專利請求項1 之「工作週期調整模組」及「工作週期調整訊號」技術特徵，原告主張尚不可採。

ě原告108 年5 月13日行政訴訟起訴狀第17頁理由4 主張：證據1 僅未揭露系爭專利請求項1 之「工作週期調整訊號」及「工作週期調整模組」技術特徵，惟系爭專利之「工作週期調整模組」與證據3 之「可程式積體電路12」、證據6 之「驅動功率決定用比較器CMP 」同為具有方波寬度調整功能之電路模組；且，系爭專利之「工作週期調整訊號」與證據3 之「脈寬調變信號PPWM」、證據6 之「控制訊號」同為波形寬度可調整的方波訊號，故證據1 、3 、6 之組合已揭露系爭專利請求項1 所有技術內容云云（見本院卷一第31頁）。

查證據3 圖3A、3B、3C揭示脈寬調變信號PPWM由複數個方波所組成，然其在工作週期信號PDUTY 一相位範圍之中，當工作週期信號PDUTY 相對於相位波信號PPLUSE振幅較低的部分，脈寬調變信號PPWM方波之波寬較窄，是以證據3揭示之「脈寬調變信號PPWM」與系爭專利之「工作週期調整訊號」方波型態完全相反，又，「工作週期調整訊號」之方波型態的不同，即會產生不同之功效。因此，由證據3 所揭示之脈寬調變信號PPWM方式，並不相當於系爭專利之「工作週期調整模組」產生「工作週期調整訊號」方式，更無法從證據3 輕易思及或藉由簡單變更而能輕易完成系爭專利之「工作週期調整模組」及「工作週期調整訊號」技術特徵。

證據6 揭示比較器CMP 產生控制信號係為「啟動段」控制，不須參考相位（調整）訊號；證據6 未揭示相位調整訊號與工作週期調整訊號間的對應關係，已如前述；證據6 圖3 之「比較器輸出控制信號」並不相當於系爭專利之「工作週期調整模組」產生「工作週期調整訊號」，更無法從證據3 輕易思及或藉由簡單變更而能輕易完成系爭專利之「工作週期調整模組」及「工作週期調整訊號」技術特徵。

綜上所述，證據1 、3 、6 未揭露系爭專利請求項1 之「工作週期調整模組」及「工作週期調整訊號」技術特徵，原告主張尚不可採。

四、證據1 、3 、6 之組合，證據1 、4 、6 之組合是否足以證明系爭專利請求項9 至13、15至17不具進步性？

系爭專利請求項9 與請求項1 相較，系爭專利請求項9 界定

之「工作週期調整訊號由複數個方波所組成，且在一相位範圍之中，相對於該相位調整訊號中振幅較低的部份，其方波之波寬會較寬，而振幅越高的部份，其波寬亦相對較窄，且隨振幅的大小，其方波之波寬亦會隨之改變」技術特徵與系爭專利請求項1 之技術特徵A 相同。系爭專利請求項9 亦具有技術特徵A 。

系爭專利請求項9 與證據4 相較，證據4 摘要揭示「一種相位控制之脈波寬度調變（Pulse Width Modulation；PWM ）風扇變速電路包含一PWM 信號產生單元、一驅動電路及一相位補償單元。PWM 信號產生單元用以產生一具「ON」及「OFF 」時序交替變化之PWM 控制信號，且驅動電路基於PWM 控制信號輸出一驅動信號至一風扇馬達。相位補償單元連接至風扇馬達，用以延遲或提前PWM 控制信號一定的相位角，使風扇馬達運轉時因磁路變換形成之反電動勢作用期間落入PWM 控制信號之「OFF 」時序，故證據4 未揭露系爭專利請求項9 之技術特徵A 。又證據1 、3 、6 未揭露系爭專利請求項1 之技術特徵A ，已如前述，故證據1 、3 、6 亦未揭露系爭專利請求項9 之技術特徵A 。是以系爭專利請求項9 及其為更進一步界定之附屬請求項10至13、15至17非為所屬技術領域中具有通常知識者依證據1 、3 、4 、6 之先前技術，藉由簡單之修飾、轉用、置換、結合等手段所能輕易完成，故證據1 、3 、6 之組合，證據1 、4 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項9 至13、15至17不具進步性。

五、證據1 、3 、6 之組合，證據1 、5 、6 之組合是否足以證明系爭專利請求項18至23、25至27不具進步性？

系爭專利請求項18與請求項1 相較，系爭專利請求項18界定

之「工作週期調整訊號由複數個方波所組成，且在一相位範圍之中，相對於該相位調整訊號中振幅較低的部份，其方波之波寬會較寬，而振幅越高的部份，其波寬亦相對較窄，且隨振幅的大小，其方波之波寬亦會隨之改變」技術特徵與系爭專利請求項1 之技術特徵A 相同。系爭專利請求項18亦具有技術特徵A 。

系爭專利請求項18與證據5 相較，證據5 摘要揭示「一馬達裝置之馬達驅動控制電路包括：一相位調整電路，其輸入由旋轉位置訊號放大器所輸出之具有U 相位、V 相位及W 相位之訊號，且對個別訊號進行調整，使得該等相位任意前移一對應於相位調整電壓之比率；一自動增益控制電路，其輸入此電路之該等輸出訊號且其之增益係根據該馬達之電樞線圈的驅動電流予以反饋控制；一FG電路，其自該等旋轉位置訊號中產生一週期性脈衝串（pulse train ）；及一頻率- 電壓轉換電路，其對應於該脈衝串之頻率執行一轉換為電壓的轉換」，證據5 未揭露系爭專利請求項18之技術特徵A 。又證據1 、3 、6 未揭露系爭專利請求項1 之技術特徵A ，已如前述，故證據1 、3 、6 亦未揭露系爭專利請求項18之技術特徵A 。是以系爭專利請求項18及其為更進一步界定之附屬請求項19至23、25至27非為所屬技術領域中具有通常知識者依證據1 、3 、5 、6 之先前技術，藉由簡單之修飾、轉用、置換、結合等手段所能輕易完成，故證據1 、3 、6 之組合、證據1 、5 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項18至23、25至27不具進步性。

六、證據1 、2 、6 之組合，證據1 、3 、6 之組合是否足以證明系爭專利請求項28至33、35至48、50至53不具進步性？

系爭專利請求項28、37與請求項1 相較，系爭專利請求項28、37均界定有「工作週期調整訊號由複數個方波所組成，且在一相位範圍之中，相對於該相位調整訊號中振幅較低的部份，其方波之波寬會較寬，而振幅越高的部份，其波寬亦相對較窄，且隨振幅的大小，其方波之波寬亦會隨之改變」技術特徵，其與系爭專利請求項1 之技術特徵A 相同。系爭專利請求項28、37亦均具有技術特徵A 。

證據1、2、3、6未揭露系爭專利請求項1之技術特徵A，已如前述，故證據1、2、3、6亦未揭露系爭專利請求項28、37之技術特徵A ；是以系爭專利請求項28及其為更進一步界定之附屬請求項29至33、35至36，與系爭專利請求項37及其為更進一步界定之附屬請求項38至48、50至53非為所屬技術領域中具有通常知識者依證據1 、2 、3 、6 之先前技術，藉由簡單之修飾、轉用、置換、結合等手段所能輕易完成，故證據1 、2 、6 之組合，證據1 、3 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項28至33、35至48、50至53不具進步性。

七、證據1 、3 、6 之組合，證據1 、4 、6 之組合是否足以證明系爭專利請求項54至60、62至65不具進步性？

系爭專利請求項54與請求項1 、9 相較，系爭專利請求項54界定之「工作週期調整訊號由複數個方波所組成，且在一相位範圍之中，相對於該相位調整訊號中振幅較低的部份，其方波之波寬會較寬，而振幅越高的部份，其波寬亦相對較窄，且隨振幅的大小，其方波之波寬亦會隨之改變」技術特徵，其與系爭專利請求項1 、9 之技術特徵A 相同。系爭專利請求項54亦具有技術特徵A 。

證據1 、3 、4 、6 未揭露系爭專利請求項1 、9 之技術特

徵A ，已如前述，故證據1 、3 、4 、6 亦未揭露系爭專利請求項54之技術特徵A ；是以系爭專利請求項54及其為更進一步界定之附屬請求項55至60、62至65非為所屬技術領域中具有通常知識者依證據1 、3 、4 、6 之先前技術，藉由簡單之修飾、轉用、置換、結合等手段所能輕易完成，故證據1 、3 、6 之組合，證據1 、4 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項54至60、62至65不具進步性。

八、證據1 、3 、6 之組合，證據1 、5 、6 之組合是否足以證明系爭專利請求項66至77、79至82不具進步性？

系爭專利請求項66與請求項1 、18相較，系爭專利請求項66界定之「工作週期調整訊號由複數個方波所組成，且在一相位範圍之中，相對於該相位調整訊號中振幅較低的部份，其方波之波寬會較寬，而振幅越高的部份，其波寬亦相對較窄，且隨振幅的大小，其方波之波寬亦會隨之改變」技術特徵，其與系爭專利請求項1 、18之技術特徵A 相同。系爭專利請求項66亦具有技術特徵A 。

證據1 、3 、5 、6 未揭露系爭專利請求項1 、18之技術特徵A ，已如前述，故證據1 、3 、5 、6 亦未揭露系爭專利請求項66之技術特徵A ；是以系爭專利請求項66及其為更進一步界定之附屬請求項67至77、79至82非為所屬技術領域中具有通常知識者依證據1 、3 、5 、6 之先前技術，藉由簡單之修飾、轉用、置換、結合等手段所能輕易完成，故證據1 、3 、6 之組合，證據1 、5 、6 之組合不足以證明系爭專利請求項66至77、79至82不具進步性。

柒、本判決結論：

系爭專利說明書並無違反100年專利法第26條第1項規定，請

求項1 至6 、8 至13、15至23、25至33、35至48、50至60、62至77、79至82並無違反100 年專利法第26條第2 項規定，原告提出之證據，均不足以證明系爭專利請求項1 至6 、8至13、15至23、25至33、35至48、50至60、62至77、79至82不具進步性，原告提起舉發，為無理由，原處分所為「系爭專利請求項1 至6 、8 至13、15至23、25至33、35至48、50至60、62至77、79至82舉發不成立」部分之審定，及訴願機關為駁回訴願之決定，均無違誤。原告訴請撤銷原處分關於「請求項1 至6 、8 至13、15至23、25至33、35至48、50至60、62至77、79至82舉發不成立」部分及訴願決定，並命被告就上開請求項應作成舉發成立之處分，為無理由，應予駁回。

捌、本件事證已臻明確，兩造及參加人其餘主張或答辯，經本院審酌後認對判決結果不生影響，爰不一一論列，併此敘明。

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

中　　華　　民　　國　　108　　年　　10　　月　　31　　日

智慧財產法院第二庭

審判長法　官　汪漢烽

法　官　熊誦梅

法　官　彭洪英

以上正本證明與原本無異。

如不服本判決，應於送達後20日內，向本院提出上訴狀並表明上訴理由，其未表明上訴理由者，應於提起上訴後20日內向本院補提上訴理由書；如於本判決宣示後送達前提起上訴者，應於判決送達後20日內補提上訴理由書（均須按他造人數附繕本）。

上訴時應委任律師為訴訟代理人，並提出委任書（行政訴訟法第241 條之1 第1 項前段），但符合下列情形者，得例外不委任律師為訴訟代理人（同條第1 項但書、第2 項）。

| 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.上訴人或其法定代理人具備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。<br>2.稅務行政事件，上訴人或其法定代理人具備會計師資格者。<br>3.專利行政事件，上訴人或其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，經最高行政法院認為適當者，亦得為上訴審訴訟代理人 | 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。<br>2.稅務行政事件，具備會計師資格者。<br>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。<br>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。 |

(續上頁)

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。

中　　華　　民　　國　　108　　年　　10　　月　　31　　日

書記官　郭宇修