

智慧財產法院行政判決

108年度行專訴字第54號

原告 得力富企業股份有限公司

代表人 宋文子（董事長）

訴訟代理人 賴安國律師

複代理人 楊啟元律師

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 陳彧勝

陳忠智

參加人 浩碩科技股份有限公司

代表人 楊崇保（董事長）

上列當事人間新型專利舉發事件，原告不服經濟部中華民國108年5月30日經訴字第10806305590號訴願決定，提起行政訴訟，本院依職權裁定命參加人獨立參加被告之訴訟，本院判決如下：

主 文

原處分關於「請求項1至7舉發不成立」之部分及訴願決定均撤銷。

被告就新型第M555105號專利舉發案應為請求項1至7舉發成立撤銷專利權之處分。

訴訟費用由被告負擔二分之一，餘由原告負擔。

事實及理由

一、事實概要：

參加人於民國106年9月29日以「鑽靶自動送板設備」向被告申請新型專利，申請專利範圍共8項，經被告編為第0000000000號進行形式審查後准予專利，發給新型第M555105號

專利證書（下稱系爭專利）。之後原告以系爭專利違反核准時專利法第120條準用第22條第2項規定，對之提起舉發，參加人則於107年9月4日提出系爭專利申請專利範圍更正本（更正後申請專利範圍共7項）。經被告審查，認其更正符合規定，依該更正本審查後，以108年1月23日（108）智專三（一）04273字第10820075690號專利舉發審定書為「107年9月4日之更正事項，准予更正」、「請求項1至7舉發不成立」及「請求項8舉發駁回」之處分（下稱原處分）。原告對舉發不成立部分之處分不服，提起訴願，經駁回後仍未甘服，遂向本院提起行政訴訟。本院因認本件訴訟之結果，如訴願決定及原處分舉發不成立部分應予撤銷，參加人之權利或法律上之利益將受損害，爰依職權命參加人獨立參加本件被告之訴訟。

二、原告聲明請求判決撤銷原處分「請求項1至7舉發不成立」之部分及訴願決定，並命被告就新型第M555105號專利，應為「請求項1至7舉發成立，應予撤銷」之處分，且主張：

（一）證據2足證請求項1不具進步性：

1. 證據2已揭露要件A「一種鑽靶自動送板設備」之技術特徵：

原處分指明證據2揭露「一種鑽靶自動送板設備（對應證據2之自動投料設備100）」。顯然，原處分亦認定證據2已完全揭露要件A之技術特徵。

2. 證據2已揭露要件B「一送板裝置」之技術特徵：

證據2揭露「電路板自動投料設備」，其所稱「電路板自動投料」即系爭專利所稱「自動送板」，故證據2自必包含「一送板裝置」。系爭專利就「送板裝置」並無任何限定，證

據2 的投料區10與傳送單元40即相當於「送板裝置」。因此，證據2 已完全揭露要件B 之技術特徵。

3.證據2 已揭露要件C 「一粗定位裝置，續接於該送板裝置後端」之技術特徵：

原處分指明證據2 揭露「一粗定位裝置（對應證據3 之定位工作站），續接於該送板裝置後端」。顯然，原處分亦認定證據2 確已揭露要件C 之技術特徵。

4.證據2 已揭露要件D 「一機械手臂，鄰設於該粗定位裝置旁緣」之技術特徵：

原處分指明證據2 揭露「一機械手臂（對應證據2 之傳送單元40），鄰設於該粗定位裝置旁緣」。顯然，原處分亦認定證據2 確已揭露要件D 之技術特徵。

5.證據2 已揭露要件E 「一該鑽靶機，鄰設於該機械手臂旁緣」之技術特徵：

證據2 揭露一鑽靶機30，鄰設於該機械手臂（傳送單元40）旁緣。因此，證據2 確已揭露要件E 之技術特徵。

6.要件F 「該設備之執行流程包括」技術特徵不必比對，且證據2 已揭露要件F 之技術特徵：

要件F 技術特徵並非結構特徵，且不會改變或影響結構特徵，故在審查系爭新型專利進步性時，應視為習知技術之運用，不必比對。即使加以比對，證據2 亦已揭露要件F 「該設備之執行流程」技術特徵（含要件G 、H 、I 、J 、K 等流程，詳如後述）。

7.要件G 「自動送板」技術特徵不必比對，且證據2 已揭露要件G 之技術特徵：

要件G 技術特徵並非結構特徵，且不會改變或影響結構特徵

，故在審查系爭新型專利進步性時，應視為習知技術之運用，不必比對。即使加以比對，證據2 所稱「電路板自動投料」即系爭專利的「自動送板」。因此，證據2 確已揭露要件G 之技術特徵。

8. 要件H 「自動粗定位」技術特徵不必比對，且證據2 已揭露要件H 之技術特徵：

要件H 技術特徵並非結構特徵，且不會改變或影響結構特徵，故在審查系爭新型專利進步性時，應視為習知技術之運用，不必比對。即使加以比對，原處分業已認定證據2 揭露粗定位裝置。且證據2 載明「可藉由該傳送單元40配合該檢查裝置20、該鑽靶機30與該翻轉裝置80等進行，達成自動化的目的，能節省人力並有效避免由於人力失誤造成生產成本增加的問題」、「本創作所提出之自動投料設備，不需要透過人力便能檢查並調整電路板的位置，並將電路板以正確的位置傳送至鑽靶機的鑽軸下方進行鑽孔」。證據2 既然指明要達成自動化的目的，且不需要透過人力便能檢查並調整電路板的位置，自亦可自動粗定位。因此，證據2 確已揭露要件H 之技術特徵。退一步言，縱使遽認證據2 尚未直接揭露要件H 技術特徵，證據2 既已明確教示要達成自動化的目的、不需要透過人力便能檢查並調整電路板的位置，所屬技術領域中具有通常知識者自可無歧異推知可自動粗定位。

9. 證據2 已揭露要件I 「機械手臂吸取板料送進鑽靶機」之技術特徵：

證據2 載明「該傳送單元40可以吸附的方式吸持該電路板，並能旋轉或翻轉該電路板，以調整該電路板進入該鑽靶機30時的位置」，故確已揭露透過傳送單元40吸取板料（電路板

01) 送進鑽靶機30。因此，證據2 確已揭露要件I 之技術特徵
02 。

03 10. 要件J 「透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置」技
04 術特徵不必比對，且證據2 已揭露要件J 之技術特徵：

05 要件J 技術特徵並非結構特徵，且不會改變或影響結構特徵
06 ，故在審查系爭專利進步性時，應視為習知技術之運用，不
07 必比對。即使加以比對，證據2 亦已揭露「透過即時網路傳
08 輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置」之技術特徵。詳述如下：系
09 爭專利就「透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置」
10 並無任何解釋，故應依所屬技術領域中具有通常知識者的通
11 常知識解釋。而所謂網路，指將兩台以上電腦加以互相連接
12 者。（甲證5 參照）證據2 揭露該傳送單元40可為一六軸機
13 械手臂。所屬技術領域中具有通常知識者，皆知六軸機械手
14 係由（1）機械主體、（2）伺服馬達、（3）各式搭配感應器、
15 （4）控制器所組成（甲證6 參照）。其中，（4）控制器即
16 相當於專用於控制六軸機械手的電腦。證據2 並揭露處理控
17 制單元，用以接收並分析該感測影像。該處理控制單元，亦
18 相當於電腦。證據2 揭露該處理控制單元連接該傳送單元（
19 六軸機械手），且該處理控制單元依據該感測影像控制該傳
20 送單元以直接將該電路板傳送進入該鑽靶機、調整該電路板
21 的位置或翻轉該電路板。其中，該處理控制單元（相當於電
22 腦）連接該傳送單元（六軸機械手）時，自係連接其控制器
23 （相當於另一電腦），而形成連接兩控制器的網路，其所傳
24 送的資料用於調整該電路板的位置，自係藉以自動搜尋鑽靶
25 位置的定位資訊。綜上，在依技術常識理解「網路」的情況
26 下（因系爭專利無任何解釋，也祇能依技術常識去理解），

證據2 揭露該處理控制單元將藉以自動搜尋鑽靶位置的定位資訊傳送給該傳送單元（六軸機械手）的控制器，即相當於「透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置」。因此，證據2 確已揭露要件J 之技術特徵。

11. 要件K 「自動鑽靶」技術特徵不必比對，且證據2 已揭露要件K 之技術特徵：

要件K 技術特徵並非結構特徵，且不會改變或影響結構特徵，故在審查系爭專利進步性時，應視為習知技術之運用，不必比對。並且，證據2 載明「本創作所提出之自動投料設備，不需要透過人力便能檢查並調整電路板的位置，並將電路板以正確的位置傳送至鑽靶機的鑽軸下方進行鑽孔」，既然不需要透過人力即可進行鑽孔，該鑽靶機30自屬自動鑽靶。故證據2 確已揭露要件K 之技術特徵。即使遽認證據2 尚未直接揭露要件K 技術特徵，證據2 既已明確教示要達成自動化的目的、不需要透過人力即可進行鑽孔，所屬技術領域中具有通常知識者自可無歧異推知該鑽靶機30可自動鑽靶。

12. 證據2足證請求項1不具進步性：

承上所述，依新型專利進步性的審查基準，證據2 已揭露或明確教示請求項1 之全部「結構特徵」（要件A 、B 、C 、D 、E 之技術特徵）及對應其固有功能的非結構特徵（要件F 、G 、H 、I 、K 之技術特徵，即「不會改變或影響結構特徵的非結構特徵」），且系爭專利請求項1 並未具有「會改變或影響結構特徵」的其他非結構特徵，故應認證據2 已足證請求項1 不具進步性。退一步言，即使忽略新型專利進步性的審查基準，證據2 亦已揭露或明確教示請求項1 的全部技術特徵（要件A 、B 、C 、D 、E 、F 、G 、H 、I 、

J、K 技術特徵），並因具備全部技術特徵而必然具備相同作用功效，故足證請求項1 不具進步性。

(二)證據2 與證據3 之組合足證請求項1 不具進步性：

1.原處分認定證據2 及證據3 業已揭露請求項1 之所有結構特徵及所有會改變或影響結構特徵的非結構特徵：

原處分指明「系爭專利請求項1 與證據2、3 二者之差異在於：透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置以及自動鑽靶」。易言之，原處分認定證據2、證據3 所未揭露者僅要件J 之非結構特徵。但要件J 係非結構特徵，並且不會改變或影響結構特徵，在審查新型專利進步性時，應視為習知技術之運用，原本就不必加以比對。

2.根據原處分認定之事實，足認請求項1 不具進步性：

原處分認定證據2 與證據3 之組合已揭露請求項1 要件J 以外之全部技術特徵。故依原處分所認定的事實，適用前開專利審查基準有關新型專利進步性審查的規定，即應認證據2 與證據3 之組合足證請求項1 不具進步性。

3.證據2進一步揭露要件J之技術特徵：

即使忽略新型專利進步性審查基準的規定，如前所述，在依技術常識理解「網路」的情況下，證據2 亦已揭露要件J 之技術特徵。

4.證據3進一步揭露要件J之技術特徵：

原處分指稱「舉發補充理由強將證據3 使用兩組X-Ray 21及X-RayCCD 22 透視及辨別PC板1 上左、右水平二孔的形狀與位置，利用影像技術找出靶形12的重心後，與承載該PC板1 之運動機構的XYO 軸3 作控制整合，將在有偏移的PC板1 之孔形位置調整到兩孔形的水平中心線完全與鑽孔工具的水平

01 中心一致，再進行精確的鑽孔工作對應系爭專利請求項1 之
02 「透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置以及自動鑽
03 靶」技術特徵顯屬錯誤」云云。然而，原處分如此認定，顯
04 然是忽略「所謂網路，指將兩台以上電腦（控制器）加以互
05 相連接者」之技術常識，而導致的錯誤結果。原處分亦指明
06 「證據3 之說明書第12-17 行記載為：『……到定位工作站
07 ，並使用兩組X-Ray 21及X-Ray CCD 22透視及辨別PC板1 上
08 左、右水平二孔的形狀與位置，利用影像技術找出靶形12的
09 重心後，與承載該PC板1 之運動機構的XYO 軸3 作控制整合
10 ，將在有偏移的PC板1 之孔形位置調整到兩孔形的水平中心
11 線完全與鑽孔工具的水平中心一致，再進行精確的鑽孔工作
12 。』之內容」。依原處分如上指明之內容，兩組X-Ray 21及
13 X-Ray CCD 22與承載該PC板1 之運動機構的XYO 軸3 在作控
14 制整合時，自必須連接欲整合的各個控制器（電腦）而構成
15 網路以傳送資訊，否則豈有控制整合可言？該網路所傳送之
16 資訊，必然為定位資訊，並藉以自動搜尋鑽靶位置以及自動
17 鑽靶，才可能「將在有偏移的PC板1 之孔形位置調整到兩孔
18 形的水平中心線完全與鑽孔工具的水平中心一致，再進行精
19 確的鑽孔工作」。因此，在依技術常識正確理解「網路」的
20 情況下，證據3 亦已揭露要件J 之技術特徵。

21 5. 證據2與證據3之組合足證請求項1不具進步性：

22 承上，無論依新型專利進步性審查基準及原處分業已認定之
23 事實，或如原處分般忽略系爭專利為新型專利之事實，而以
24 發明專利進步性審查之基準審查系爭新型專利，祇要依所屬
25 技術領域中之通常知識正確理解證據2 與證據3 之內容，皆
26 應認證據2 與證據3 之組合足證請求項1 不具進步性。

01 (三)證據2、證據3與甲證3之組合足證請求項1不具進步性：

02 1.原處分認定證據2及證據3請求項1要件J以外之全部技術
03 特徵：

04 如前所述，原處分認定證據2與證據3之組合業已揭露請求
05 項1要件J以外之全部技術特徵。

06 2.甲證3揭露要件J之技術特徵：

07 甲證3摘要載明「控制器的通信端通過乙太網與工控電腦交
08 互通信連接；控制器通過其第一輸出端將下載的鑽孔資料傳
09 輸給伺服驅動器，由伺服驅動器驅動XYZ軸電機上XY軸平移
10 及Z軸上下運動，位置檢測器檢測XY軸平移定位並將定位信
11 號通過控制器的輸入端傳輸至控制器」。因此，甲證3已揭
12 露要件J技術特徵：透過即時網路（乙太網）傳輸定位資訊
13 （鑽孔資料、定位信號）自動搜尋鑽靶位置以及自動鑽靶（
14 位置檢測器檢測XY軸平移定位並將定位信號通過控制器的輸
15 入端傳輸至控制器）。

16 3.證據2、證據3與甲證3有相結合的具體教示：

17 甲證3為「一種用於PCB（電路板）數控鑽孔的控制系統及
18 方法」，直接建議將此控制系統及方法，用於電路板的鑽孔
19 設備（證據2的鑽靶機30、證據3的PC板X-Ray自動鑽靶機
20 ）。因此，證據2、3與甲證3間，具有相結合的具體教示
21 。

22 4.證據2、證據3與甲證3之組合，足證請求項1不具進步性
23 ：

24 除如前述證據2及證據3在考慮技術常識下皆已揭露要件J
25 技術特徵之外，甲證3亦已直接揭露要件J技術特徵。並有
26 相結合的具體教示。因此，即使套用審查發明專利進步性之

標準，證據2、證據3與甲證3之組合，仍足證請求項1不具進步性。

(四)請求項2違反專利法第120條準用第22條第2項規定：

1.請求項2依附於請求項1，所增加之技術特徵為「該送板裝置，能用以自動送入電路板」。

2.證據2揭露請求項2增加之技術特徵：

證據2揭露一種電路板自動投料設備，其說明書第4頁段落[0016]揭露：「該傳送單元40用以傳送該電路板於該投料區10、該檢查裝置20及該鑽靶機30之間」，即證據2之投料區10與傳送單元40能用以自動送入電路板。因此，證據2已揭露請求項2所增加之技術特徵。

3.證據3揭露請求項2增加之技術特徵：

證據3之創作說明第1頁第10行-第12行揭露存在有一種自動鑽孔機，將PC板1由送料機（即送板裝置）吸出後送到定位工作站。因此，證據3已揭露請求項2所增加之技術特徵。

4.證據2，或證據2與證據3之組合，或證據2、證據3與甲證3之組合，分別皆足證請求項2不具進步性：

證據2，或證據2與證據3之組合，或證據2、證據3與甲證3之組合，分別皆足證請求項2所依附的請求項1不具進步性，證據2、證據3分別又揭露請求項2所增加之技術特徵，且請求項2相對於證據2及證據3皆無任何增進功效可言。因此，證據2，或證據2與證據3之組合，或證據2、證據3與甲證3之組合，分別皆足證請求項2不具進步性。

(五)請求項3違反專利法第120條準用第22條第2項規定：

1.請求項3依附於請求項1，所增加之技術特徵為「該粗定位

裝置，能用以將送入的電路板進行位置置中」：

系爭專利僅指稱「電路板利用該送板裝置送入，經該粗定位裝置移動置中，藉該機械手臂將電路板移送到該鑽靶機處，再透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置，即能用以進行自動鑽靶作業」，但未說明「該粗定位裝置，能用以將送入的電路板進行位置置中」具有任何功效。

2. 證據2揭露請求項3增加之技術特徵：

證據2 說明書載明「該檢查裝置20之處理控制單元可依據圖3A- 圖3D的四種情況，控制該傳送單元40對該電路板90進行不同的作動，以確保後續將該電路板90傳送至該鑽靶機30時，係以正確的位置進行投料」。所謂「正確的位置」，當然包含對準中心位置（即「置中」）。因此，證據2 已揭露請求項3 所增加之技術特徵。並且，由於系爭專利並未揭露「該粗定位裝置，能用以將送入的電路板進行位置置中」具有任何功效，且證據2 揭露「以正確的位置進行投料」，自更能藉該機械手臂將電路板移送到該鑽靶機處，再透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置，即能用以進行自動鑽靶作業。因此，系爭專利相對於證據2，顯無功效上之增進。

3. 證據3揭露請求項3增加之技術特徵：

證據3 載明「將在有偏移的PC板1 之孔形位置調整到兩孔的水平中心線完全與鑽孔工具的水平中心一致」，即系爭專利所稱「置中」。證據3 揭露將孔形位置調整到兩孔的水平中心線完全與鑽孔工具的水平中心一致，完全符合「置中」之文義。因此，證據3 已揭露請求項3 所增加之技術特徵。並且，由於系爭專利並未揭露「該粗定位裝置，能用以將送入的電路板進行位置置中」具有任何功效。證據3 既揭露將位

置調整到中心線一致之技術，自具有「置中」的作用功效。
因此，系爭專利相對於證據3，顯無功效上之增進。

4.證據2，或證據2與證據3之組合，或證據2、證據3與甲證3之組合，分別皆足證請求項3不具進步性：

證據2，或證據2與證據3之組合，或證據2、證據3與甲證3之組合，分別皆足證請求項3所依附的請求項1不具進步性，證據2、證據3分別又揭露請求項3所增加之技術特徵，且請求項3相對於證據2及證據3皆無任何增進功效可言。因此，證據2，或證據2與證據3之組合，或證據2、證據3與甲證3之組合，分別皆足證請求項3不具進步性。

(六)請求項4違反專利法第120條準用第22條第2項規定：

1.請求項4依附於請求項1，所增加之技術特徵為「該機械手臂，能用以吸取該電路板並進行搬移」。

2.證據2揭露請求項4增加之技術特徵：

證據2說明書第5頁段落[0019]第2-5行揭露：「該傳送單元40例如為一六軸機械手臂，其活動範圍可如圖1之虛線D所示。該傳送單元40可以吸附的方式吸持該電路板，並能旋轉或翻轉該電路板，以調整該電路板進入該鑽靶機30時的位置」；證據2說明書第4頁段落[0016]揭露：「該傳送單元40用以傳送該電路板於該投料區10、該檢查裝置20及該鑽靶機30之間」，即證據2之傳送單元40能用以吸附電路板並進行搬移。因此，證據2已揭露請求項4所增加之技術特徵。

3.證據2，或證據2與證據3之組合，或證據2、證據3與甲證3之組合，分別皆足證請求項4不具進步性：

證據2，或證據2與證據3之組合，或證據2、證據3與甲

證3 之組合，分別皆足證請求項4 所依附的請求項1 不具進步性，證據2 又揭露請求項4 所增加之技術特徵，且請求項4 相對於證據2 並無任何增進功效可言。因此，證據2 ，或證據2 與證據3 之組合，或證據2 、證據3 與甲證3 之組合，分別皆足證請求項4 不具進步性。

(七)請求項5 違反專利法第120 條準用第22條第2 項規定：

1.請求項5 依附於請求項1 ，所增加之技術特徵為「該鑽靶機，係與該粗定位裝置呈垂直設置關係」：

系爭專利並未說明何謂「該鑽靶機，係與該粗定位裝置呈垂直設置關係」（兩者的進料方向相垂直？兩者的出料方向相垂直？兩者的機器長度或寬度方向相垂直？兩者皆垂直於地面站立設置？抑或是兩者間找得到任何兩線或兩面相垂直都算？），由系爭專利說明書及圖式亦皆無法得知何謂「呈垂直關係」。因此任何可解釋為「呈垂直關係」之關係（例如前述例示之任一）皆符合請求項5 所謂「呈垂直關係」。系爭專利亦未說明「該鑽靶機，係與該粗定位裝置呈垂直設置關係」具有任何功效。

2.證據2揭露請求項5增加之技術特徵：

證據2 之圖1 顯示鑽靶機30係與檢查裝置20呈垂直設置關係。因此，證據2已揭露請求項5所增加之技術特徵。

3.證據3揭露請求項5增加之技術特徵：

證據3 揭露的鑽靶機與粗定位裝置（定位工作站）間，必然存在至少一種「呈垂直設置關係」（例如「兩者間至少找得到兩線（中心線或邊緣線等）或兩面（中心剖面或邊緣面等）相垂直」、或「兩者皆垂直於地面而設置」等）。因此，證據3 已揭露請求項5 所增加之技術特徵。

01 4.證據2，或證據2與證據3之組合，或證據2、證據3與甲
02 證3之組合，分別皆足證請求項5不具進步性：

03 證據2，或證據2與證據3之組合，或證據2、證據3與甲
04 證3之組合，分別皆足證請求項5所依附的請求項1不具進
05 步性，證據2及證據3分別又揭露請求項5所增加之技術特
06 徵，並且系爭專利根本未指明請求項5有任何功效，請求項
07 5相對於證據2及證據3自亦無任何增進功效可言。因此，
08 證據2，或證據2與證據3之組合，或證據2、證據3與甲
09 證3之組合，分別皆足證請求項5不具進步性。

10 (八)請求項6違反專利法第120條準用第22條第2項規定：

11 1.請求項6依附於請求項1，進一步界定「該鑽靶機係為X-RA
12 Y 鑽靶機」。

13 2.證據2揭露請求項6增加之技術特徵：

14 證據2載明「對於內部各板層間用於對準的定位孔，須使用
15 例如X光透視並整合影像及電控技術，正確導引鑽靶設備將
16 靶標孔鑽出」，顯示該鑽靶機係為X-Ray 鑽靶機。因此，證
17 據2已揭露請求項6所增加之技術特徵。

18 3.證據3揭露請求項6增加之技術特徵：

19 證據3揭露一種PC板X-Ray 自動鑽靶機。因此，證據3已揭
20 露請求項6所增加之技術特徵。

21 4.證據2，或證據2與證據3之組合，或證據2、證據3與甲
22 證3之組合，分別皆足證請求項6不具進步性：

23 證據2，或證據2與證據3之組合，或證據2、證據3與甲
24 證3之組合，分別皆足證請求項6所依附的請求項1不具進
25 步性，證據2、證據3分別又揭露請求項6所增加之技術特
26 徵，且請求項6相對於證據2及證據3皆無任何增進功效可

言。因此，證據2，或證據2與證據3之組合，或證據2、證據3與甲證3之組合，分別皆足證請求項6不具進步性。

(九)請求項7違反專利法第120條準用第22條第2項規定：

1.請求項7依附於請求項6，進一步界定「該鑽靶機包括有一置板口」：

系爭專利對於「置板口」並無任何解釋，亦未揭露任何「置板口」的結構特徵。任何符合「置板口」字面上意義的結構，皆相當於系爭專利的「置板口」。並且，系爭專利並未揭露「該鑽靶機包括有一置板口」具有任何功效。

2.證據2揭露請求項7增加之技術特徵：

證據2揭露「將該電路板傳送進入該鑽靶機30」。因此，鑽靶機30必然具有一置板口（供將電路板置入鑽靶機的入口），否則即無法將該電路板傳送進入該鑽靶機。因此，證據2已揭露請求項7所增加之技術特徵。

3.證據3揭露請求項7增加之技術特徵：

證據3揭露的「X-Ray 鑽靶機」必然具有一置板口（供將電路板置入鑽靶機的入口），否則該X-Ray 鑽靶機即無法加工該電路板。因此，證據3已揭露請求項7所增加之技術特徵。

4.證據2，或證據2與證據3之組合，或證據2、證據3與甲證3之組合，分別皆足證請求項7不具進步性：

證據2，或證據2與證據3之組合，或證據2、證據3與甲證3之組合，分別皆足證請求項7所依附的請求項6不具進步性，證據2、證據3分別又揭露請求項7所增加之技術特徵，且請求項7相對於證據2及證據3皆無任何增進功效可言。因此，證據2，或證據2與證據3之組合，或證據2、

證據3 與甲證3 之組合，分別皆足證請求項7 不具進步性。

三、被告聲明求為判決駁回原告之訴，並抗辯：

(一)依照專利審查基準第五篇舉發審查4.3.1.3 有關實體要件之爭執記載：「有關新型實體要件之爭執，除下列新型之定義外，準用專利審查基準第二篇『發明專利審查』中各實體要件之有關規定」，因此，要件F：該設備之執行流程包括、G：自動送板、H：自動粗定位、J：透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置、K：自動鑽靶為非結構性特徵之內容無論屬結構還是非結構之特徵，均須納入考量，並無疑義。退萬步言，縱考量，新型之進步性審查應是請求項中所載之非結構特徵是否會改變或影響結構特徵而定，那爭點在於J：透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置是否會改變或影響結構特徵，由請求項1 的全文，與搜尋鑽靶位置有關的只有鑽靶機，故J 項技術特徵的文義是：「鑽靶機」透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置，既然原告的起訴狀第3 頁第23-24 行都認為要件I：機械手臂吸取板料送進鑽靶機是會改變或影響結構特徵的非結構特徵，在審查進步性時應予比對，技術J：「鑽靶機」透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置也就應該是相同的思考邏輯，應是會改變或影響結構特徵的非結構特徵，在審查進步性時應予比對，故原告所述J：透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置技術特徵為不會改變或影響結構特徵的主張，並不可採。

(二)原告於起訴書二-(二)-3內容記載：原處分指明證據2 揭露「一粗定位裝置(對應證據3 之定位工作站)，續接於該送板裝置後端」，惟原處分書第5 頁第7 行明明是記載「對應

證據3 之定位工作站」，並非證據2，故證據2 並無揭露起訴書所記載之「一粗定位裝置，續接於該送板裝置後端」之技術特徵，原告顯有錯認，故證據2 並未揭露粗定位裝置之技術內容，並不可採。

(三)要件H 「自動粗定位」技術特徵，無論屬結構還是非結構之特徵，均須納入考量，理由已如前述。原告於起訴書二-(二)-8內容記載：「…原處分業已認定證據2 揭露粗定位裝置…」、「證據2 既然指明要達成自動化的目的，且不需要透過人力便能檢查並調整電路板的位置，自亦可自動粗定位」，惟原處分書的5 頁的7 行明明是記載「對應證據3 之定位工作站」，並非認定證據2 揭露粗定位裝置，且觀看證據2 圖2 及說明書【0017】記載「檢查裝置20可包含一檢查平台21、一發光單元23、一影像攝錄單元25及一處理控制單元」、【0018】記載「…當一電路板被該傳送單元40傳送至該檢查裝置20的檢查平台21上，經由該發光單元23發射一X 光光源，該影像攝錄單元25即可拍攝到該電路板於該感光範圍22內所形成的一感測影像。此外，該處理控制單元係用以接收並分析該感測影像」，有以上記載可知證據2 之「檢查裝置20」是由「檢查平台21、發光單元23、影像攝錄單元25及處理控制單元」所構成，需要X 光光源拍攝到電路板的感測影像才能達成的「定位」效果，如此花成本的細緻定位效果與系爭專利第二圖及說明書【0011】所揭露之粗定位裝置22僅由滾輪設置，能將電路板進行位置置中的「粗定位」效果相差甚遠，且系爭專利說明書【0004】記載「能在不增加『X-RAY 對位』設備數量之前提下，以自動化方式進行送板與鑽靶作業，特別是能達成有效節省人力、降低成本、提高鑽靶

01 精度、易於生產管理、減少人為損失以及有效提升產業競爭
02 力等目的」，此外，在【先前技術】記載「另一種方式，係
03 於取板後利用一X-RAY 預對位設備確認靶位後，再放進X-
04 RAY 鑽靶機內進行鑽靶作業；其準確性雖較前述人工方式提
05 升，但增加了一台X-RAY 預對位設備，建置成本相對提高」
06 已有敘明系爭專利之粗定位裝置是為解決傳習知精緻定位需
07 要X 光光源成本過高的問題，此已為證據2 之反向教示，故
08 所屬技術領域中具有通常知識者無法參照證據2 所揭露之技
09 術內容無歧異推知「自動粗定位」之技術特徵，原告主張並
10 不可採。

11 (四)原告於起訴書二-(二) -10 稱：「所謂網路，指將兩台以上
12 電腦加以互相連接者(甲證5 參照) 云云」，然此一說詞，
13 實有誤解，觀看甲證5 第1-6 頁開宗明義記載「最簡單的網
14 路定義，就是泛指透過網路介面裝置與傳輸媒介將電腦加以
15 相連接，使其能相傳送資料與訊息，即使只能將兩台電腦加
16 以互相連接，也能算是網路，如圖1-8 所示。」故參照此段
17 說明及圖1-8 所示，所謂網路就是透過網路介面裝置(網路
18 卡) 與傳輸媒介(網路線) 將電腦(圖示為桌上型電腦與筆
19 記型電腦) 加以相連接，證據2 既無揭露「網路卡」、「網
20 路線」、亦無揭露「桌上型電腦或筆記型電腦」等型態之電
21 腦，由證據2 申請專利範圍第1 項第10行記載「處理控制單
22 元，用以接收並分析該感測影像」已揭露「處理控制單元」
23 功能在於「分析感測影像」，並非「透過即時網路傳輸定位
24 資訊自動搜尋鑽靶位置」，而處理控制單元連接該傳送單元
25 也僅是單純的電性連接，並非如甲證5 圖1-8 所示的網路連
26 接，證據2 無法證明請求項1 不具進步性，故原告主張之證

據2 具有透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置之技術特徵，並不可採。

(五)原告於起訴書二-(三) -4內容記載關於證據3 揭露要件J 之技術特徵一節，說明如下：證據3 創作說明第1 頁第3 段記載「…將PC板1 由送料機吸出後，先送到定位工作站，並使用兩組X-Ray21 及X-RayCCD22透視及辨別PC板1 上左、右水平二孔的形狀與位置，利用影像技術找出靶形12的重心後，與承載該PC板1 之運動機構的XY θ 軸3 作控制整合，將在有偏移的PC板1 之孔形位置調整到兩孔形的水平中心線完全與鑽孔工具的水平中心一致，再進行精確的鑽孔工作」，故證據3 需要有「X-RAY 對位」的設備才能進行「定位」及「鑽孔」的動作，此與系爭專利不需要X-RAY 這樣精密的儀器對位，僅需由滾輪設計的低成本粗定位裝置即可達成粗定位的效果，又證據2 並無揭露粗定位裝置理由已如前述，故所屬技術領域中具有通常知識者無法藉由證據2 與證據3 之組合達成系爭專利之發明；證據2 與證據3 不足以證明請求項1 不具進步性，原告主張並不可採。

(六)法院將「透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置及自動鑽靶」解釋為「鑽靶機之元件間即時透過網路介面及傳輸媒介、傳輸定位資訊，鑽靶機自動搜尋鑽靶位置以及自動鑽靶。」由甲證3 說明書第0022段，可以知道控制器時通過其第一輸出端，將下載的鑽孔數據傳輸給伺服驅動器12、位置檢測器14、檢測XY軸平移定位，並將定位訊號通過控制器時的輸入端傳輸至控制器時，以上敘述的傳輸都沒有揭露為透過網路的傳輸，甲證3 圖1 的控制器10、伺服驅動器12、位置檢測器14，這三個元件才是鑽靶機的元件，所以甲證3 並

01 沒有揭露透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置的技
02 術特徵。

03 (七)原告於起訴書二-(四) -3略稱證據2、證據3與甲證3有相
04 結合的具體教示云云，說明如下：專利審查基準3.4.1.1「
05 有動機能結合複數引證」一節記載，得綜合考量「技術領域
06 之關連性」、「所欲解決問題之共通性」、「功能或作用之
07 共通性」及「教示或建議」等事項。茲分別說明如下：

08 1.技術領域之關連性：證據2之國際分類號：H01L21/08、證
09 據3之國際分類號：H05K3/04、甲證3之國際分類號：B23Q
10 15/00，分類號均不相同，領域並不相關。

11 2.所欲解決問題之共通性：證據2為解決工作人員疲累造成失
12 誤增加的問題（參照證據2：說明書【0004】、【0005】）；
13 證據3為降低輻射量及減少成本（參照證據3摘要）；甲證
14 3為解決現有PCB鑽孔控制系統或方法均在實時的控制能力
15 的缺陷（參照說明書[0006]）；所欲解決問題不具共通性
16 。

17 3.功能或作用之共通性及教示或建議：證據2、證據3與甲證
18 3之說明書內容並未提及任何相關可互相參照的教示或建議
19 ，證據2、證據3與甲證3之間功能或作用亦無共通性。

20 4.綜合上述考量，證據2、證據3與甲證3並無組合之動機。
21 退萬步言，就算證據2、證據3與甲證3具有組合動機，由
22 於證據2、證據3揭露需要有「X-RAY對位」的設備才能進
23 行「定位」的動作，與系爭專利之粗定位裝置不同，已如前
24 述；如今甲證3亦無揭露系爭專利之「粗定位裝置，能用以
25 將送入的電路板進行位置置中」之技術特徵，故證據2、證
26 據3與甲證3之組合亦無法證明系爭專利請求項1不具進步

性。

四、參加人聲明求為判決駁回原告之訴，並抗辯：

(一)新證據(甲證3)與系爭專利不具關連性，兩者欲解決之問題不同：

1.系爭專利系為一結合X-RAY、影像資料處理、機械、電機自動控制、電腦程式、電路板製造等多重組合之技術，所屬技術領域自應以特有具備整合生產製造該設備之技藝為準。

2.系爭專利所要解決的問題為在多層電路板生產製造過程中的壓合後，如何將形狀不齊多有變形之壓合板，自動且有效快速將隱藏於上下金屬銅箔內完全看不到任何靶位的記號，透過X-RAY照射及CCD取像處理經處理完成鑽出靶位之作用，且其特性為每一次只能處理一片，經處理完成後的板子還需交由下一站壓合後成型，所謂的壓合後成型就是利用系爭專利完成後鑽出的孔位先行使用定位銷進行每四片組合，然後再將四片組合好的堆疊放置於CNC成型機載台上，一般CNC成型機有四個成型刀及載台，一次加工16片，經精密成型後去下退定位銷後，還會再將成型好的壓合板送入磨邊機進行磨邊處理，然後才交付甲證3較型加工。另一工藝將CNC成型機改為裁磨機其目的及作用亦相同。

3.新證據(甲證3)欲解決的問題為縮減傳統PCB鑽孔鑽孔時間，傳統鑽孔機Z軸需等到XY軸都定位後才開始往下動作進行鑽孔，該發明優化為Z軸在XY軸還沒到定位時先行運動，目的僅為降低Z軸總行程所需時間，達到Z軸先出發先到達減少總耗時，增加機台產能。

4.由上可知，甲證3其目的與作用完全與系爭專利不同，且兩者工作原理作用不同，兩者並無關聯性，作用不同功能不同

，且互不能結合取代或替換。鑽孔機工作流程同上CNC 成型所訴，一般鑽孔機為6 載台，加工流程要取已經系爭專利機台、CNC 成型機台及、磨邊機代加工完成後之待加工電路版，每次取四片進行疊合，疊合時需再使用上PIN 機將定位銷插入孔內進行組合，其插入的孔即為使用系爭專利工藝鑽出的靶孔。4 片堆疊組合完成後，置入CNC 鑽孔機平台，置入時還需人工先將事先指定的定位銷對準平台上的基準孔置入以防方向錯誤造成報廢，然後才移動另一定位銷調整方向放置入平台另一方向的定位槽內，完成上板的定位及固定方向。此工序需依機台平台數操作完成所有上板工作，直至全部放滿（一般為6 平台，總共一次加工24片），鑽孔資料系由CAM 依客戶資料GERBER製作而成，輸入控制器中，控制器再依鑽孔料上的座標位置進行加工，期間並無對應系爭專利請求項1 要件J 透過即時網路傳輸定位資訊自動搜索鑽靶位置之技術特徵，此為該領域電路板鑽孔加工製程之基本常識。

5. 同一鑽孔資料已從CAM 製作完成經網路傳遞至機台內儲存後，即不會有再次傳輸之必要。首鑽，即加工該生產批量此一料號在機器的第一次鑽孔加工，必需將存於該鑽孔機內的鑽孔資料讀入機台內，此時雖有網路連線，但無資料互傳的需求，而且也沒有即時透過X-Ray 透射得到電路板內層靶位資訊回傳至機械手臂，手臂可自動馬上調整到精準的鑽靶位置。專利請求項1 要件J 透過即時網路傳輸定位資訊自動搜索鑽靶位置之技術特徵。每次鑽孔耗時不同全視鑽孔數量而定，一般要約1 小時，完成該次加工後，更換板材重複加工，直至該料號所有材料，耗時一周、三個月間皆不需網路傳輸定位資訊亦無自動搜索鑽靶位置之技術特徵。此可參甲證3

01 第6 頁第4 行2(工控計算機11與控制器採用以太網通信，系
02 統在鑽孔加工過程中具備脫機運行能力。) 。原告狀稱證據
03 2 有網路的情況下即相當於「透過即時網路傳輸定位資訊自
04 動搜索鑽靶位置」，顯與事實不符。

05 6.綜上，依所屬技術領域創作請求項1 要件J 已充分具體釋明
06 該要件之技術特徵，此為被告審查核實無誤。

07 7.甲證3 新證據部分是應用於PCB 數控鑽孔系統單機內部通信
08 控制作業語系爭專利「鑽靶機自動送板設備」為完全不同之
09 設備及作業模式應用，兩者欲解決之問題不同，不足以構成
10 同等比較。

11 (二)按原告起訴狀第3 頁第18-21 行記載：『本件系爭專利為新
12 型專利，請求項1 之要件A 、B 、C 、D 、E 技術特徵為結
13 構特徵，依上開專利審查基準規定，審查進步性時應予比對
14 ；要件F 、G 、H 、I 、K 等非結構特徵分別為要件A 、B
15 、C 、D 、E 的固有功能，只要具有要件A 、B 、C 、D 、
16 E 即必然具具備』可知，原告亦敘明要件I 為要件D 的固有
17 功能，且要件I 為非結構特徵，且不會改變或影響結構特徵
18 ，於審查進步性時不應於審查；而要件J 為非結構特徵但會
19 改變且影響結構特徵，同原告主張之被告所公佈的專利審查
20 基準第五篇舉發審查《4.3.1.3 有關實體要18件之爭執》規
21 定，被告在審查該系爭專利進步性時，合於規定、適法並無
22 違失。

23 (三)原告於續第21行後段改稱：『易言之，要件F 、G 、H 、J
24 、K 為非結構特徵，且不會改變或影響結構特徵，依上開專
25 利審查基準之規定，於審查進步性時不必比對；要件I 則為
26 會改變或影響結構特徵的非結構特徵，在審查進步性時仍應

予比對。』，且不怪哉。原告先稱：『要件F、G、H、I、K等非結構特徵分別為要件A、B、C、D、E的固有功能，祇要具有要件A、B、C、D、E即必然具備』，後卻稱要件F、G、H、J、K等非結構特徵，要件J變不必審查，反而要件I變成需審查，顯然原告蓄意蒙蔽誤導。按原告揭繫之專利審查基準規定，審查進步性時，要件I為要件D固有功能不應於審查；而要件J為非結構特徵，且無對應到其他結構特徵，故要件J系會改變並影響結構特徵，於審查進步性時應於審查，方符上開專利審查基準之規定。

五、本院得心證之理由：

(一)系爭專利於民國106年9月29日申請，被告進行形式審查，於106年12月4日審定准予專利，故其是否符合專利要件，應以核准審定時所適用之專利法即106年1月18日修正公布、106年5月1日施行之專利法為斷。按凡利用自然法則之技術思想，對物品之形狀、構造或組合之創作，而可供產業上利用者，得依法申請取得新型專利，為上開專利法第104條及第120條準用第22條第1項前段所明定。又新型如「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」，不得取得新型專利，復為同法第120條準用第22條第2項所明定。而對於獲准專利權之新型，任何人認有違反前揭專利法規定者，依法得附具證據，向專利專責機關提起舉發。從而，系爭專利有無違反前揭專利法之情事而應撤銷其新型專利權，依法應由舉發人附具證據證明之，倘其證據足以證明系爭專利有違前揭專利法之規定，自應為舉發成立之處分。

(二)系爭專利技術分析

1.系爭專利技術內容

本創作係有關於一種「鑽靶自動送板設備」，該設備係應用於電路板之自動送板鑽靶製程。其包括有一送板裝置、一粗定位裝置、一機械手臂與一鑽靶機。電路板利用該送板裝置送入，經該粗定位裝置移動置中，藉該機械手臂將電路板移送到該鑽靶機處，再利用即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置並進行自動鑽靶作業。本案藉自動化能有效節省人力，降低成本，提高鑽靶精度，易於生產管理，減少人為損失，有效提升產業競爭力。其主要圖式如附圖一所示。

2.系爭專利申請專利範圍分析

系爭專利之107年9月4日更正本係更正原公告申請專利範圍之請求項1之內容，並刪除請求項8，經被告審查核准於108年3月1日公告。本件原告所爭執請求項1至7之內容如下：

- ①一種鑽靶自動送板設備，包括：一送板裝置；一粗定位裝置，續接於該送板裝置後端；一機械手臂，鄰設於該粗定位裝置旁緣，及；一該鑽靶機，鄰設於該機械手臂旁緣；其中該設備之執行流程包括：自動送板、自動粗定位、機械手臂吸取板料送進鑽靶機、透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置以及自動鑽靶。
- ②如申請專利範圍第1項所述鑽靶自動送板設備，其中該送板裝置，能用以自動送入電路板。
- ③如申請專利範圍第1項所述鑽靶自動送板設備，其中該粗定位裝置，能用以將送入的電路板進行位置置中。
- ④如申請專利範圍第1項所述鑽靶自動送板設備，其中該機械手臂，能用以吸取該電路板並進行搬移。

01 ⑤如申請專利範圍第1 項所述鑽靶自動送板設備，其中該鑽靶
02 機，係與該粗定位裝置呈垂直設置關係。

03 ⑥如申請專利範圍第1 項所述鑽靶自動送板設備，其中該鑽靶
04 機係為X-RAY 鑽靶機。

05 ⑦如申請專利範圍第1 項所述鑽靶自動送板設備，其中該鑽靶
06 機包括有一置板口。

07 (三)證據技術分析

08 1.證據2 為2017年6 月21日公告之我國第M544103 號「電路板
09 自動投料設備」專利案，公告日係早於系爭專利申請日2017
10 年9 月29日，可為系爭專利相關之先前技術。揭露一種自動
11 投料設備，包含一投料區、一檢查裝置、一鑽靶機及一傳送
12 單元。該檢查裝置包括：一檢查平台，具有相對的一第一側
13 與一第二側；一發光單元，設置於該第一側，用以於該檢查
14 平台上形成一感光範圍；一影像攝錄單元，設置於該第二側
15 ，用以拍攝該感光範圍內的一感測影像；及一處理控制單元
16 ，用以接收並分析該感測影像。該處理控制單元連接該傳送
17 單元，且該處理控制單元依據該感測影像控制該傳送單元以
18 直接將該電路板傳送進入該鑽靶機、調整該電路板的位置或
19 翻轉該電路板。其主要圖式如附圖二所示。

20 2.證據3 為2002年7 月21日公告之我國第496653號「PC板
21 X-Ray 自動鑽靶機靶形設計」專利案，公告日早於系爭專利
22 申請日，可為系爭專利相關之先前技術。揭露一種PC板X-Ra
23 y 自動鑽靶機靶形設計，主要係於PC板所設之定位孔的外圍
24 設以一圓框，以構成同心圓之靶形，並由該同心圓靶形外緣
25 分別向上、下延伸設以一長方形框體，使PC板置於鑽靶機時
26 ，得以藉由該長方形框體供單一X-RayCCD作偏斜狀態之辨別

，進而控制XY θ 軸向之調整，以完成鑽孔動作，使整個鑽孔程序僅需一組X-Ray 及X-RayCCD即可完成，達到降低幅射量及減少成本之目的者。其主要圖式如附圖三所示。

3.甲證3 為西元2014年5 月7 日公開之大陸地區第000000000號「一種用於PCB 數控鑽孔的控制系統及方法」專利案。公開日早於系爭專利申請日，可為系爭專利相關之先前技術。揭露一種用於PCB 數控鑽孔的控制系統及方法，該控制系統包括控制器、工控電腦、伺服驅動器、XYZ 軸電機和位置檢測器；控制器上設有輸入端、第一輸出端和通信端，控制器的通信端通過乙太網與工控電腦交互通信連接；控制器通過其第一輸出端將下載的鑽孔資料傳輸給伺服驅動器，由伺服驅動器驅動XYZ 軸電機上XY軸平移及Z 軸上下運動，位置檢測器檢測XY軸平移定位並將定位信號通過控制器的輸入端傳輸至控制器。本發明針對現有系統即時控制能力存在的技術缺陷，為PCB 鑽孔加工開發一種高效、可靠的控制系統與方法，滿足PCB 對高效數控鑽孔的要求，提升PCB 數控鑽孔效率，進一步降低PCB 製造成本。其主要圖式如附圖四所示。甲證3 係原告於本院就系爭專利不具進步性之同一撤銷理由提出之新證據，依智慧財產案件審理法第33條第1 項規定，本院應予審理。

(四)系爭專利申請專利範圍解釋：

1.按新型專利權範圍，以申請專利範圍為準，於解釋申請專利範圍時，並得審酌說明書及圖式，核准時專利法第58條第4項、第120 條定有明文。由於文字用語之多義性及理解之易誤性，因此解釋申請專利範圍時，固得審酌說明書及圖式，並應就專利說明書整體觀察，以瞭解該發明之目的、作用及

01 效果，惟申請專利範圍係就說明書中所載實施方式或實施例
02 作總括性之界定，圖式之作用僅係在補充說明書文字不足之
03 部分，使該發明所屬技術領域中具有通常知識者閱讀說明書
04 時，得依圖式直接理解發明各個技術特徵及其所構成之技術
05 手段，故審酌說明書之實施例及圖式所為之申請專利範圍解
06 釋，應以申請專利範圍之最合理寬廣之解釋為準（最高行政
07 法院108 年判字第354 號行政判決）。又申請專利範圍用語
08 應如何解釋，乃法院應依職權認定之事項，無辯論主義之適
09 用，故本院不受兩造及參加人主張之拘束。

10 2.系爭專利請求項1 之「粗定位裝置」應解釋為「不具有X-RAY
11 對位設備之定位裝置」：

12 ①查系爭專利說明書【先前技術】第0002段記載「另一種方式
13 係於取板後利用一X-RAY 預對位設備確認靶位後，再放進
14 X-RAY 鑽靶機內進行鑽靶作業；其準確性雖較前述人工方式
15 提升，但增加了一台X-RAY 預對位設備，建置成本相對提高
16 ；值此微利時代，業者無不苦思如何降低成本，顯然該種成
17 本增加之方案無法執行」，系爭專利說明書【先前技術】第
18 0004、0005段記載「本創作其主要目的在於：提供一種創新
19 的鑽靶自動送板設備，該設備係應用於電路板之送板鑽靶製
20 程，其能在不增加X-RAY 對位設備數量之前提下，以自動化
21 方式進行送板與鑽靶作業，特別是能達成有效節省人力、降
22 低成本、提高鑽靶精度、易於生產管理、減少人為損失以及
23 有效提升產業競爭力等目的。為達成上述目的，本案包括有
24 一送板裝置、一粗定位裝置、一機械手臂與一鑽靶機」。

25 ②由系爭專利請求項1 之「粗定位裝置」之文義可知，其為可
26 進行粗略定位之定位裝置；再參酌前述說明書之內容可知，

01 系爭專利主要創作目的係能在不增加X-RAY 對位設備數量之
02 前提下，以自動化方式進行送板與鑽靶作業，特別是能達成
03 有效節省人力、降低成本等目的；故系爭專利請求項1 之「
04 粗定位裝置」應指在不使用X-RAY 對位設備，無法以X-RAY
05 檢視電路板靶孔致欠缺靶孔位置資訊而進行粗略定位之定位
06 裝置，始為符合其創作目的、作用及效果之最合理寬廣之解
07 釋，是以系爭專利請求項1 之「粗定位裝置」應解釋為「不
08 具有X-RAY 對位設備之定位裝置」。

09 ③對上開解釋，被告及參加人均表示同意，原告雖稱「粗定位
10 裝置」，應該解釋為「粗略定位的裝置」，不限於（可以包
11 括）是否用X-RAY 定位，只要是粗略定位的裝置，就是粗定
12 位裝置云云（見本院卷第163 頁）。惟查，參酌前述說明書
13 之內容可知，系爭專利主要創作目的係能在不增加X-RAY 對
14 位設備數量之前提下，以自動化方式進行送板與鑽靶作業，
15 以達成有效節省人力、降低成本等目的，故系爭專利請求項
16 1 之「粗定位裝置」應指在不使用X-RAY 之情況下達成粗略
17 定位定位裝置。原告所稱尚非可採。

18 3.系爭專利請求項1 之「透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋
19 鑽靶位置以及自動鑽靶」應解釋為「鑽靶機之元件間即時透
20 過網路介面及傳輸媒介傳輸定位資訊，鑽靶機自動搜尋鑽靶
21 位置以及自動鑽靶」：

22 ①查由系爭專利請求項1 之全文可知，與系爭專利請求項1 之
23 「透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置以及自動鑽
24 靶」有關的結構技術特徵係為「鑽靶機」，且網路傳輸當然
25 係指元件（如工業控制電腦、控制器或微處理器）間透過網
26 路介面及傳輸媒介進行資料或訊息之傳輸，始為最合理寬廣

之解釋，是以系爭專利請求項1 之「透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置以及自動鑽靶」應解釋為「鑽靶機之元件間即時透過網路介面及傳輸媒介傳輸定位資訊，鑽靶機自動搜尋鑽靶位置以及自動鑽靶」。

②對上揭解釋，原告、被告及參加人均表示同意（見本院卷第163 頁）。

(五)證據2 ；證據2 、3 之組合，不足以證明系爭專利請求項1 至7 不具進步性：

1.系爭專利請求項1 與證據2 相較，證據2 圖1 揭示「一具有鑽靶機30之電路板自動投料設備100 」，已揭露系爭專利請求項1 之「一種鑽靶自動送板設備，包括：一送板裝置」、「其中該設備之執行流程包括：自動送板」技術特徵。證據2 說明書第0019段揭示「如圖1 所示，在本實施例中，該傳送單元40設置於一第二置放台72上，該第二置放台72與該第一置放台71相對。該傳送單元40例如為一六軸機械手臂，其活動範圍可如圖1 之虛線D 所示。該傳送單元40可以吸附的方式吸持該電路板，並能旋轉或翻轉該電路板，以調整該電路板進入該鑽靶機30時的位置」，證據2 之「傳送單元40例如為一六軸機械手臂，傳送單元40可以吸附的方式吸持該電路板，以調整該電路板進入該鑽靶機30時的位置」，已揭露系爭專利請求項1 之「一機械手臂」、「機械手臂吸取板料送進鑽靶機」技術特徵。

2.證據2 圖1 揭示一檢查裝置，惟證據2 並未揭示該檢查裝置具有「定位」結構或作用，是以證據2 未揭露系爭專利請求項1 之「一粗定位裝置」及「自動粗定位」技術特徵。由證據2 說明書第0022段揭示「圖3A所示之電路板90係以正面91

01 朝上，且該等定位孔A1、A2與該防呆孔B 的位置即為將該電
02 路板90傳送至該鑽靶機30可直接進行鑽靶的正確位置」、「
03 該處理控制單元係控制該傳送單元40直接將該電路板90以此
04 位置再傳送至該鑽靶機30，即可直接進行鑽靶」等內容可知
05 ，證據2 之鑽靶機30可藉由處理控制單元與傳送單元40間即
06 時傳輸電路板90可直接鑽靶之正確位置定位資訊，使電路板
07 90送入鑽靶機30時，可自動搜尋鑽靶正確位置以及自動鑽靶
08 ；證據2 之「即時傳輸電路板90可直接鑽靶之正確位置定位
09 資訊，可自動搜尋鑽靶正確位置以及自動鑽靶」即已揭示「
10 透過即時傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置以及自動鑽靶」，
11 惟證據2 並未揭示藉由「網路」傳輸定位資訊，是以證據2
12 並未揭露系爭專利請求項1 之「透過即時網路傳輸定位資訊
13 自動搜尋鑽靶位置以及自動鑽靶」技術特徵。

14 3.是以系爭專利請求項1 與證據2 之差異為證據2 並未揭露系
15 爭專利請求項1 之「一粗定位裝置」、「自動粗定位」及「
16 透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置以及自動鑽靶
17 」技術特徵，且此等差異技術特徵亦非為所屬技術領域中具
18 有通常知識者依證據2 之先前技術，藉由簡單的轉用、修飾
19 、置換等手段所能輕易完成，故證據2 不足以證明系爭專利
20 請求項1 及就其為更進一步界定之附屬請求項2 至7 不具進
21 步性。

22 4.證據3 說明書之【創作說明】第1 頁第3 段揭示「目前於定
23 位鑽孔之製程上，存在有一種所謂的自動鑽孔機，其動作方
24 式係將PC板1 由送料機吸出後，先送到定位工作站，並使用
25 兩組X —Ray21 及X —RayCCD22透視及辨別PC板1 上左、右
26 水平二孔的形狀與位置，利用影像技術找出靶形12的重心後

，與承載該PC板1之運動機構的XY θ 軸3作控制整合，將在有偏移的PC板1之孔形位置調整到兩孔形的水平中心線完全與鑽孔工具的水平中心一致，再進行精確的鑽孔工作」內容可知，證據3之PC板1可由送料機送到定位工作站進行（粗略）定位，再由自動鑽孔機再藉由X-Ray21及X-RayCCD22找出PC板1靶形12的重心，即時傳輸靶形12的重心定位資訊並作控制整合，使PC板1進入鑽靶機時，可自動調整PC板1之孔形位置以及自動進行精確的鑽孔工作。證據3之「送料機」已揭露系爭專利請求項1之「送板裝置」、「自動送板」技術特徵。證據3之「定位工作站」已揭露系爭專利請求項1之「粗定位裝置」、「自動粗定位」及技術特徵。證據3之「即時傳輸靶形12的重心定位資訊，自動調整PC板1之孔形位置以及自動進行精確的鑽孔工作」即已揭示「透過即時傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置以及自動鑽靶」，惟證據3並未揭示藉由「網路」傳輸定位資訊，是以證據3並未揭露系爭專利請求項1之「透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置以及自動鑽靶」技術特徵。

5.是以證據2、3均未揭露系爭專利請求項1之「透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置以及自動鑽靶」技術特徵，且此技術特徵亦非為所屬技術領域中具有通常知識者依證據2、3之先前技術，藉由簡單的轉用、修飾、置換、結合等手段所能輕易完成，故證據2、3之組合不足以證明系爭專利請求項1及就其為更進一步界定之附屬請求項2至7不具進步性。

(六)證據2、3及甲證3之組合足以證明系爭專利請求項1不具進步性：

- 01 1.系爭專利請求項1 與證據2 、3 及甲證3 相較，系爭專利請
02 求項1 與證據2 之差異為證據2 並未揭露系爭專利請求項1
03 之「一粗定位裝置」、「自動粗定位」及「透過即時網路傳
04 輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置以及自動鑽靶」技術特徵，而
05 證據3 則已揭露系爭專利請求項1 之「一粗定位裝置」及「
06 自動粗定位」技術特徵，已如前述。
- 07 2.甲證3 摘要揭示「一種用於PCB 數控鑽孔的控制系統及方法
08 ，該控制系統包括控制器、工控電腦、伺服驅動器、XYZ 軸
09 電機和位置檢測器；控制器上設有輸入端、第一輸出端和通
10 信端，控制器的通信端通過乙太網與工控電腦交互通信連接
11 ；控制器通過其第一輸出端將下載的鑽孔資料傳輸給伺服驅
12 動器，由伺服驅動器驅動XYZ 軸電機上XY軸平移及Z 軸上下
13 運動，位置檢測器檢測XY軸平移定位並將定位信號通過控制
14 器的輸入端傳輸至控制器」。甲證3 之「控制器的通信端通
15 過乙太網與工控電腦交互通信連接，下載鑽孔資料（相當於
16 系爭專利請求項1 之透過即時網路傳輸定位資訊），伺服驅
17 動器驅動XYZ 軸電機上XY軸平移及Z 軸上下運動，位置檢測
18 器檢測XY軸平移定位並將定位信號通過控制器的輸入端傳輸
19 至控制器（相當於系爭專利請求項1 之自動搜尋鑽靶位置以
20 及自動鑽靶）」，已揭露系爭專利請求項1 之「透過即時網
21 路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置以及自動鑽靶」技術特徵
22 。
- 23 3.是以證據2 、3 及甲證3 已揭露系爭專利請求項1 之全部技
24 術特徵，且證據2 、3 及甲證3 之發明內容，其具有電路板
25 製程設備及方法技術領域之關連性，其具有解決自動鑽靶（
26 孔）機的電路板定位或鑽靶（孔）對位問題之共通性，其具

有可透過即時傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶(孔)位置以及自動鑽靶(孔)」之功能或作用之共通性；甲證3為「一種用於PCB(電路板)數控鑽孔的控制系統及方法」，即直接建議將此控制系統及方法，用於電路板的鑽孔設備，因此，證據2、3與甲證3間，具有相結合的具體教示。是以系爭專利所屬技術領域中具有通常知識者，為達到節省電路板送板及鑽靶作業人力、降低成本及提供鑽靶精度等目的，自然有動機能結合證據2、3及甲證3，而將證據3之「定位工作站」(相當於系爭專利請求項1之粗定位裝置)及甲證3之「控制器的通信端通過乙太網與工控電腦交互通信連接，下載鑽孔資料」(相當於系爭專利請求項1之透過即時網路傳輸定位資訊)，簡單應用於證據2之鑽靶自動送板設備之自動送板及自動鑽靶控制，即能輕易完成系爭專利請求項1之整體發明。系爭專利請求項1為所屬技術領域中具有通常知識者依證據2、3及甲證3之先前技術所能輕易完成，證據2、3及甲證3之組合足以證明系爭專利請求項1不具進步性。

4. 被告及參加人稱：甲證3其目的與作用完全與系爭專利不同，且兩者工作原理作用、功能不同，且互不能結合取代或替換，並無結合動機云云。惟查，甲證3摘要揭示之「控制器的通信端通過乙太網與工控電腦交互通信連接，下載鑽孔資料」，即揭露了「可透過即時網路傳輸鑽孔定位資訊，以進行鑽孔的控制」的技術內容，且此技術內容與證據2、3之電路板鑽靶(孔)機之鑽靶(孔)控制並無不能結合的情形，甲證3為「一種用於PCB(電路板)數控鑽孔的控制系統及方法」，即為直接建議將此控制系統及方法，用於電路板

01 的鑽孔設備；是以系爭專利所屬技術領域中具有通常知識者
02 當然有動機將前述甲證3 的技術內容，應用於證據2 、3 之
03 電路板鑽靶（孔）機之鑽靶（孔）控制。系爭專利所屬技術
04 領域中具有通常知識者，有動機能結合證據2 、3 及甲證3
05 之理由，業如前述，被告及參加人主張尚不可採。

- 06 5.被告於準備程序時原已承認甲證3 已揭露系爭專利請求項1
07 之網路連結技術特徵（見本院卷第167 頁），惟於言詞辯論
08 時翻異稱：法院解釋「透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋
09 鑽靶位置及自動鑽靶」為「鑽靶機之元件間即時透過網路介
10 面及傳輸媒介、傳輸定位資訊，鑽靶機自動搜尋鑽靶位置以
11 及自動鑽靶」。由甲證3 說明書第0022段，可以知道控制器
12 時通過其第一輸出端，將下載的鑽孔數據傳輸給伺服驅動器
13 12、位置檢測器14、檢測XY軸平移定位，並將定位訊號通過
14 控制器時的輸入端傳輸至控制器時，以上敘述的傳輸都沒有
15 揭露為透過網路的傳輸，甲證3 圖1 的控制器10、伺服驅動
16 器12、位置檢測器14，這三個元件才是鑽靶機的元件，所以
17 甲證3 並沒有揭露透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶
18 位置的技術特徵云云。惟查，甲證3 圖1 係揭示一種用於PCB
19 數據鑽孔的控制系統，其包含操作模塊17、工控計算機11、
20 乙太網、控制器10、伺服驅動器12、位置檢測器14、XYZ 軸
21 電機13、I/O 信號模塊16及變頻器15等元件，該等元件都是
22 甲證3 圖1 所揭示用於該PCB 數據鑽孔控制之必要且不可或
23 缺之元件，當然可以認定該等元件均可為一種鑽孔設備或鑽
24 孔機之構成元件。且甲證3 說明書第0022段及圖1 並未記載
25 ，亦更無法解讀出被告所主張之「甲證3 圖1 的控制器10、
26 伺服驅動器12、位置檢測器14，這三個元件才是鑽靶機的元

件」內容。是以甲證3 圖1 揭示工控計算機11與控制器10藉由「乙太網」傳輸資訊，即已明確揭露「鑽靶機之元件間即時透過網路介面及傳輸媒介、傳輸定位資訊」。甲證3 已揭露系爭專利請求項1 之「透過即時網路傳輸定位資訊自動搜尋鑽靶位置以及自動鑽靶」技術特徵，業如前述，被告主張尚不可採。

(七)證據2、3 及甲證3 之組合足以證明系爭專利請求項2 至7 不具進步性：

- 1.系爭專利請求項2 依附於請求項1，並更进一步界定「其中該送板裝置，能用以自動送入電路板」附屬技術特徵。證據2、3 及甲證3 之組合足以證明系爭專利請求項1 不具進步性，已如前述。證據3 說明書之【創作說明】第1 頁第10至12行揭示「目前於定位鑽孔之製程上，存在有一種所謂的自動鑽孔機，其動作方式係將PC板1 由送料機吸出後，先送到定位工作站」，已揭露系爭專利請求項2 之附屬技術特徵，系爭專利請求項2 為所屬技術領域中具有通常知識者依證據2、3 及甲證3 之先前技術所能輕易完成，證據2、3 及甲證3 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 依附於請求項1，並更进一步界定「其中該粗定位裝置，能用以將送入的電路板進行位置置中」附屬技術特徵。證據2、3 及甲證3 之組合足以證明系爭專利請求項1 不具進步性，已如前述。證據3 說明書之【創作說明】第1 頁第10至12行揭示「目前於定位鑽孔之製程上，存在有一種所謂的自動鑽孔機，其動作方式係將PC板1 由送料機吸出後，先送到定位工作站」，簡單修飾證據3 之「定位工作站」之定位方式，即能輕易完成系爭專利請求項3 之附屬技

術特徵，系爭專利請求項3 為所屬技術領域中具有通常知識者依證據2 、3 及甲證3 之先前技術所能輕易完成，證據2 、3 及甲證3 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 依附於請求項1 ，並更进一步界定「其中該機械手臂，能用以吸取該電路板並進行搬移」附屬技術特徵。證據2 、3 及甲證3 之組合足以證明系爭專利請求項1 不具進步性，已如前述。證據2 說明書第0019段揭示「該傳送單元40例如為一六軸機械手臂，其活動範圍可如圖1 之虛線D 所示。該傳送單元40可以吸附的方式吸持該電路板，並能旋轉或翻轉該電路板，以調整該電路板進入該鑽靶機30時的位置」，已揭露系爭專利請求項4 之附屬技術特徵，系爭專利請求項4 為所屬技術領域中具有通常知識者依證據2 、3 及甲證3 之先前技術所能輕易完成，證據2 、3 及甲證3 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 依附於請求項1 ，並更进一步界定「其中該鑽靶機，係與該粗定位裝置呈垂直設置關係」附屬技術特徵。證據2 、3 及甲證3 之組合足以證明系爭專利請求項1 不具進步性，已如前述。證據3 說明書之【創作說明】第1 頁第10至12行揭示「目前於定位鑽孔之製程上，存在有一種所謂的自動鑽孔機，其動作方式係將PC板1 由送料機吸出後，先送到定位工作站」，簡單修飾證據3 之鑽孔機與定位工作站之設置關係，即能輕易完成系爭專利請求項5 之附屬技術特徵，系爭專利請求項5 為所屬技術領域中具有通常知識者依證據2 、3 及甲證3 之先前技術所能輕易完成，證據2 、3 及甲證3 之組合足以證明系爭專利請求項5 不具進步性。

01 5.系爭專利請求項6 依附於請求項1，並更一步界定「其中該
02 鑽靶機係為X-RAY 鑽靶機」附屬技術特徵。證據2、3及甲
03 證3之組合足以證明系爭專利請求項1不具進步性，已如前
04 述。證據3說明書之【創作說明】第1頁第10至12行揭示「
05 本創作係有關一種PC板X-Ray自動鑽靶機」，即已揭露系爭
06 專利請求項6之附屬技術特徵，系爭專利請求項6為所屬技
07 術領域中具有通常知識者依證據2、3及甲證3之先前技術
08 所能輕易完成，證據2、3及甲證3之組合足以證明系爭專
09 利請求項6不具進步性。

10 6.系爭專利請求項7 依附於請求項1，並更一步界定「其中該
11 鑽靶機包括有一置板口」附屬技術特徵。證據2、3及甲證
12 3之組合足以證明系爭專利請求項1不具進步性，已如前述
13 。證據2說明書第0019段揭示「傳送單元40可以吸附的方式
14 吸持該電路板，並能旋轉或翻轉該電路板，以調整該電路板
15 進入該鑽靶機30時的位置」。證據2之鑽靶機30必然具有一
16 置板口供電路板置入該鑽靶機30，否則電路板將無法進入該
17 鑽靶機30，證據2已揭露系爭專利請求項7之附屬技術特徵
18 ，系爭專利請求項7為所屬技術領域中具有通常知識者依證
19 據2、3及甲證3之先前技術所能輕易完成，證據2、3及
20 甲證3之組合足以證明系爭專利請求項7不具進步性。

21 六、綜上所述，證據2、3及甲證3之組合足以證明系爭專利請
22 求項1至7不具進步性，被告原處分未及審酌甲證3新證據
23 ，而為請求項1至7舉發不成立之處分，尚有未洽，訴願決
24 定予以維持，亦有未合，原告訴請撤銷訴願決定及該部分原
25 處分，並命被告應為請求項1至7舉發成立撤銷專利權之處
26 分，即無不合，應予准許。

七、訴訟費用負擔：原告係於本件訴訟中始提出甲證3，係延滯提出而生費用，依行政訴訟法第104條準用民事訴訟法第82條規定，應負擔訴訟費用之一部。

據上論結，原告之訴為有理由，爰依智慧財產案件審理法第1條，行政訴訟法第104條，民事訴訟法第82條，判決如主文。

中 華 民 國 108 年 12 月 19 日

智慧財產法院第一庭

審判長法 官 李維心

法 官 林洲富

法 官 陳忠行

以上正本係照原本作成。

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。 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。 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。 2.稅務行政事件，具備會計師資格者。 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。 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。
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 12 月 19 日
書記官 鄭郁萱