

智慧財產法院民事判決

109年度民專訴字第90號

原告 創盛工業股份有限公司

法定代理人 陳清萬

訴訟代理人 蔡億達律師

輔佐人 謝宗諭

被告 美正紙器股份有限公司

兼法定

代理人 高建勳

共同

訴訟代理人 吳威廷律師

林佑儒律師

胡書慈

上列當事人間侵害專利權有關財產權爭議等事件，本院於110年2月4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

壹、程序方面：

按訴之變更或追加，非經他造同意，不得為之，但擴張或減縮應受判決事項之聲明，不在此限，民事訴訟法第255條第1項第1款、第3款定有明文。又原告於判決確定前，得撤回訴之全部或一部。但被告已為本案之言詞辯論者，應得其同意，同法第262條第1項亦有明文。查本件原告起訴時訴之聲明第1、2項分別為：一、被告不得使用「全自動高速

01 裱紙機HBZ-145」產品（下稱系爭機器），或其他侵害原告
02 之中華民國專利證書第150420號「送料機之感測補償對位裝
03 置」發明專利（下稱系爭專利）之物品。二、被告應將系爭
04 機器或其他侵害原告之系爭專利之物品銷毀。後於民國109
05 年10月29日原告具狀變更上開聲明第1、2項為：一、被告
06 不得使用系爭機器。二、被告應將系爭機器銷毀（本院卷第
07 154頁）。復於同年12月2日原告撤回上開訴之聲明第1、
08 2項，僅就損害賠償部分為主張（本院卷第264至265頁、
09 第324頁），原告就上開聲明所為訴之變更，係減縮應受判
10 決事項之聲明，所為之撤回則係在本案言詞辯論前，且均經
11 被告同意（本院卷第255頁、第325頁），揆諸前揭說明，
12 應予准許。

13 貳、實體方面：

14 一、原告方面：

15 (一)、原告因繼承及受讓為系爭專利之專利權人，原告之關係企業
16 頂順機械股份有限公司（下稱頂順公司）與被告美正紙器股
17 份有限公司（下稱被告美正公司）具業務往來關係。詎原告
18 員工至被告美正公司進行機台維修時，發現被告美正公司處
19 所放置系爭機器（即標有「廣東山河機械」字樣「全自動高
20 速裱紙機HBZ-145」），其元件配置、機台運作與系爭專利
21 技術相同，將系爭機器簡介之技術內容與系爭專利進行專利
22 侵權鑑定比對，系爭機器已落入系爭專利更正後請求項1、
23 2、4（因兩造均同意以更正後之請求項1、2、4為審理
24 範圍，以下均不再稱更正後，逕以請求項稱之，本院卷第32
25 5頁）之文義範圍，而屬侵權。

26 (二)、系爭機器落入系爭專利請求項1、2、4之文義範圍：經比

01 對系爭機器具有系爭專利請求項1 之「利用多點感測對進行
02 中第一物件與第二物件的多點相對位置與標準位置之比較」
03 、「進行補償對位之裝置」之技術特徵，且系爭機器的對位
04 單元控制第面材速度與行程差之補償，或者偏移量之校正，
05 讓該面材在與該浪材貼合時，能夠精確對位貼合，或者對面
06 材在同一時間裡作左右前端偏移量及行程差之校正，讓該面
07 材在與該浪材貼合時，能夠精確對位貼合，落入系爭專利請
08 求項1 之文義範圍。又系爭機器送料機下部（單側）、送料
09 機下部帶動體內部，可直接觀察到對位單元是由一馬達以及
10 一與該馬達連接的輪件所構成，而輪件是受馬達帶動之從動
11 件，落入系爭專利請求項2 之文義範圍。再者，系爭機器送
12 料路徑的兩側於一呼應的位置上設有檢測光點，且與二檢測
13 光點位置處設有二對位單元，是系爭機器亦採用雙點對位，
14 落入系爭專利請求項4 之文義範圍。

15 (三)、系爭專利有效性部分：

16 1、乙證1 未揭露系爭專利兩物件輸送定位、對位單元之技術，
17 僅針對單一物件（即包裝片4 ）進行輸送位置的檢測及校正
18 ，未涉及到另一物件，與系爭專利不同。且系爭專利所指對
19 位單元非物件的主要輸送者，而為額外的校正者。又乙證1
20 雖揭露多個傳感器，仍不足使熟習該項技術者輕易完成系爭
21 專利。是乙證1 不足以證明系爭專利請求項1 、2 、4 不具
22 進步性。

23 2、乙證2 未揭露系爭專利兩物件輸送對位之技術；乙證4 係利
24 用片材上的凹口邊緣作為底板推出的觸發依據，而底板在運
25 送的過程中並不會與片材進行多點位置的檢測。乙證2 、4
26 均未揭露系爭專利「利用多點感測對進行中第一物件與第二

物件的多點相對位置與標準位置之比較」之技術特徵，且該領域技術人員應會產生令其一物件以連續性片材搭配設置凹口邊緣的方式實施，另一物件則會是在凹口邊緣經過檢測點時被推出，推出的過程中被乙證2 所揭結構修正位置，兩物件之間並不會進行位置比較，與系爭專利不同，無法產生貼合兩物件前緣對準貼合的技術功效。是乙證2 、4 之組合或乙證1 、2 、4 之組合皆不足以證明系爭專利請求項1 、2 、4 不具進步性。

(四)、被告曾向原告購買全自動電腦高速裱紙機auto flute 1416，知悉原告享有系爭專利，被告使用系爭機器並實施系爭專利，且被告為專業紙器製造商，與被告所營項目密切相關，難謂被告無查證之能力，而具有侵害系爭專利之故意或過失。被告高建勳為被告美正公司之法定代理人，應負連帶賠償之責。爰依專利法第96條第1 項至第3 項、第97條第1 項第2 款；公司法第23條第2 項等之規定，提起本件訴訟，並聲明：被告等應連帶賠償原告新臺幣（下同）300 萬元，及自起訴狀送達翌日起至清償日止，按週年利率百分之五計算之利息。就第1 項聲明，原告願供擔保，請准宣告假執行。

二、被告則以：

(一)、系爭機器未侵害系爭專利請求項1 、2 、4 之申請專利範圍：依原告所提系爭機器照片所示，未見系爭機器有馬達或其從動件、亦未見有兩組對位單元之存在。是系爭機器未落入系爭專利請求項1 、2 、4 文義範圍。

(二)、專利有效性部分：

1、乙證1足證系爭專利請求項1 不具進步性：

乙證1 為為煙盒包裝裝置所揭露之物品包裝裝置等同於系爭

專利之送料機、圖4 揭露改進裝置等同於系爭專利之感測補償對位裝置、傳感器89（214）等同於系爭專利之感測單元、電機30及同步皮帶43、44（80、81）等同於系爭專利之對位單元。傳感器89由圖4 所示可得知為多個，已揭露系爭專利之請求項1 所述之多點感測。是乙證1 已揭露系爭專利之請求項1 所請求保護之發明，透過乙證1 之教示，熟習該項技術者顯然能輕易完成系爭專利之請求項1 所請求保護之發明，是系爭專利請求項1 相較於乙證1 而言不具有進步性。

2、乙證2及4之結合，足證系爭專利請求項1不具進步性：

乙證2 為一種紙板箱加工機，所揭露的校正裝置，係透過位置感測器16、17的感測來判斷移動的坯料4 是否有行程差或偏移量形成。乙證4 為一種製箱機之定位裝置，所揭露的定位裝置，為了使得板26能夠對準片材10，透過光電管36、42來感測板26的移動，再透過光電管50來感測板26的移動，經由圖3 所示的控制系統來處理前述光電管之訊號後，藉此控制變速驅動輥40的速度，來改變板26的移動行程，以達到讓板26和片材10到達連接站23時，能夠相互對準。乙證2、4為相同技術領域，乙證2 之發明目的是為了校正紙板坯料的位置，乙證4 之發明目的是為了改進在不同路徑中所行進之片材和紙板會合時對準的問題，均涉及校正行進中紙板之技術。對於熟習該項技術者而言，有理由結合乙證2 及乙證4 來完成系爭專利所請求保護之發明。是乙證2 及乙證4 之結合，已揭露系爭專利之請求項1 所請求保護之發明，足以證明系爭專利請求項1 不具進步性。

3、乙證1、2及4之結合，足證系爭專利請求項1不具進步性：

乙證1為煙盒包裝裝置，亦為紙盒之一種，乙證2為一種紙板

箱加工機，乙證4 為一種製箱機的定位裝置，三者係為相同技術領域，乙證1、2、4 之技術特徵已如前述，對於熟習該項技術者而言，有理由結合乙證1、2 和4 來完成系爭專利所請求保護之發明。是乙證1、2、4 已分別揭露系爭專利之請求項1 所請求保護之發明，熟習該項技術者顯然能輕易完成系爭專利之請求項1 所請求保護之發明，則系爭專利之請求項1 相較於乙證1、2 和4 之組合而言，不具有進步性。

4、系爭專利之請求項2、4 為依附於系爭專利請求項1，乙證1、乙證2、4 之組合、乙證1、2、4 之組合足以證明系爭專利請求項1 不具進步性，是上開證據及其組合，亦足以證明系爭專利請求項1、2、4 不具進步性。

(三)、系爭專利之請求項1 之對位單元以何種技術手段能作動同時控制第一物件速度與行程差之補償、或者偏移量之校正，或者對第一物件在同一時間裡作左右前端偏移量及行程差之校正，於系爭專利之請求項1 內並無任何明確之記載，顯有違反專利法第71條第1 項第3 款規定，應予撤銷。

(四)、被告為裱紙機交易相對人，非以裱紙機製造、買賣為業，難認其有了解非本業領域之專利及避免專利侵害疑慮之能力與義務，而不具侵害專利之故意或過失，對此毋庸負損害賠償責任等語資為抗辯，並聲明：原告之訴及假執行之聲請均駁回。就第一項聲明，如受不利之判決，被告願供擔保，請准宣告免為假執行。

三、兩造不爭執事項（本院卷第328頁）：

(一)、原告為系爭專利之專利權人，專利期間自91年1 月21日至109 年8月16止。

01 (二)、被告於104 年1 月17日向頂順公司購買「全自動電腦高速
02 裱紙機AUTO FLUTE LAMINATOR AspireCS-1416」乙台。

03 (三)、被告使用標有「廣東山河機械」字樣之系爭機器乙台。

04 (四)、被告高建勳為被告公司之法定代理人。

05 四、兩造爭執事項：

06 本件經依民事訴訟法第271 條之1 準用同法第270 條之1 第
07 1 項第3 款、第3 項規定，整理並協議簡化爭點如下（本院
08 卷第328 至329 頁）：

09 (一)、系爭機器是否落入系爭專利請求項1 、2 、4 之文義侵權？

10 (二)、系爭專利有效性部分：

11 1、乙證1 是否足以證明系爭專利請求項1 、2 、4 不具進步性
12 ？

13 2、乙證2 、乙證4 之組合是否足以證明系爭專利請求項1 、2
14 、4 不具進步性？

15 3、乙證1 、乙證2 、乙證4 之組合是否足以證明系爭專利請求
16 項1 、2 、4 不具進步性？

17 4、系爭專利請求項1 是否有違反專利法第71條第1 項第3 款之
18 情形？

19 (三)、被告有無故意或過失？原告請求被告美正公司及被告高建勳
20 連帶賠償300萬元，是否有理由？

21 五、得心證之理由：

22 (一)、系爭專利之技術分析：

23 1、系爭專利所欲解決問題：

24 已知，目前市面上之包裝紙盒（箱）或紙板，由於其面紙（
25 下稱第一物件）過於單薄柔軟，所以必須於面紙另一貼合一
26 硬度較硬之底紙（下稱第二物件），讓貼合後之第一物件能

01 增加強度。…由於上述前者與後者之設計上，讓上給紙機構
02 及下給紙機構在輸送兩物件時，須等待第一、二物件同時到
03 達後方可輸送，如是增加工作時序；而且後者以推爪方式推
04 動兩物件輸送時，如物件較輕薄柔軟，容易產生推擠捲收造
05 成物件扭曲變形狀態，更因變形產生偏移，使貼合時無法精
06 確對位，也導致生產慢，產量小，效率差之問題，造成不良
07 之成品（參見系爭專利說明書第4 至5 頁，本院卷第27至28
08 頁）。

09 2、系爭專利解決問題之技術手段：

10 本發明具有一感測單元，係配置於上述之送料機上，用以感
11 測物件行進之行程差或偏移量；又，一對位單元，係配置於
12 上述之送料機上，分別受上述感測單元所感測之輸出訊號，
13 經控制裝置處理，同時控制物件速度與行程差之補償或偏移
14 量之校正（參見系爭專利說明書第5 至6 頁，本院卷第28至
15 30頁）。

16 3、系爭專利對照先前技術之功效：

17 本發明之主要目的，在於解決上述之缺失，避免缺失存在，
18 本發明利用多點感測比較之即時補償對位裝置，即是在須要
19 對位的兩物件行徑適當位置，裝設有多點感測器，以測得進
20 行中兩物件的相對位置並與標準位置比較後，運算出補償值
21 ，再以同步進行中之對位機構於適當距離增加或減少補償值
22 ，再回覆同步速度進行輸送，即可將須要對位的物件於進行
23 中完成即時補償對位之功效者（參系爭專利說明書第5 頁，
24 本院卷第28頁）。

25 4、系爭專利主要圖式：

26 本判決附件之系爭專利第1 圖、第2-1 圖、第3 圖、第5 至

第8 圖。

5、系爭專利申請專利範圍：

系爭專利請求項共計5 項，其中請求項1 為獨立項，請求項2 至5 為直接依附於請求項1 之附屬項。查原告主張系爭機器文義侵害系爭專利請求項1 、2 及4 ，其中請求項1 、2 、4 之內容如下：

(1)、請求項1 ：一種送料機之感測補償對位裝置，利用多點感測對進行中第一物件與第二物件的多點相對位置與標準位置之比較，並進行補償對位之裝置，該裝置包括有：一感測單元，係配置於上述之送料機上，用以感測第一物件與第二物件行進之行程差或偏移量；及，一對位單元，係配置於上述之送料機上，分別受上述感測單元所感測之輸出訊號，經一控制裝置處理，同時控制第一物件速度與行程差之補償，或者偏移量之校正，讓該第一物件在與該第二物件貼合時，能夠精確對位貼合，或者對第一物件在同一時間裡作左右前端偏移量及行程差之校正，讓該第一物件在與該第二物件貼合時，能夠精確對位貼合。

(2)、請求項2 ：如申請專利範圍第1 項所述送料機之感測補償對位裝置，其中，該對位單元為一馬達及連設於馬達之從動件所構成。

(3)、請求項4 ：如申請專利範圍第1 項所述之送料機之感測補償對位裝置，其中，在雙點對位時，則在物件行徑兩邊適當位置設置有感測器，並於輸送台兩邊設有兩組對位單元。

(二)、系爭機器之技術內容：

依原告所提出之原證4 照片5 紙（本院卷第50至52頁）及本院109 年12月30日至被告工廠現場勘驗系爭機器之情形，其

01 對應系爭專利作技術描述為：一種銘牌名稱為「自動裱瓦楞
02 機NO .M3」送料機之感測補償對位裝置，分別配置在送料機
03 物件進料及出料處之多組感測器（感測單元），由控制面板
04 顯示可知，該感測單元可用以感測多組物件行進之行程差或
05 偏移量，並有配置在送料機之校正對位器（對位單元），分
06 別受上述感測單元所感測之輸出訊號，經一控制裝置處理，
07 同時控制物件速度與行程差之補償，或者偏移量之校正，讓
08 上、下兩物件貼合時，能夠進行對位貼合。系爭機器實物技
09 術內容則如本院當日勘驗所拍攝之照片及影片所示（本院證
10 物袋內）。

11 (三)、被告所提專利有效性之證據：

12 1、乙證1：

13 (1)、乙證1 為西元1991年9 月25日公開之中國大陸第CN0000000A
14 號「物品包裝裝置」發明專利案。乙證1 公開日係早於系爭
15 專利申請日（89年8 月17日），可為系爭專利之先前技術。

16 (2)、技術內容：乙證1 為物品包裝裝置，特別是用包裝膜包裝香
17 煙盒的包裝裝置，包括分別用來將包裝條逐個切成包裝片以
18 及用來切出每一個包裝片上所附的啟封條的前端的單獨的切
19 刀（34A ，14）。設有驅動裝置（24）以改變切刀之間的包
20 裝條路線的長度。為切刀和包裝條分別提供單獨的驅動裝置
21 （12，30），它們與另一個單獨用於待包裝物品的驅動裝置
22 相互協調。一個空氣推進器（32）協助將包裝條送向主切刀
23 （34A ）；另一空氣推進器（50）協助傳送包裝片，使之越
24 過待包裝物品的路徑（參見乙證1 摘要，本院卷第204 頁）
25 。

26 (3)、主要圖示：如本判決附件。

01 **2、乙證2：**

02 (1)、乙證2 為西元1999年11月18日公開之德國第DE00000000A1號
03 「Verfahren und Vorrichtung zur Korrektur der Lage v
04 on Zuschnitten , insbesondere Kartonzuschnitten fur
05 Kartonagenverarbeitungsmaschinen」發明專利案。乙證2
06 公開日係早於系爭專利申請日（89年8 月17日），可為系爭
07 專利之先前技術。

08 (2)、技術內容：乙證2 為本發明的坯料由恒速運行的輸送帶從過
09 渡區運輸到加工裝置，它在輸送帶上的實際位置與正確位置
10 的偏差會達到控制（參見乙證2 摘要，中文翻譯見本院卷第
11 236 頁）。

12 (3)、主要圖示：如本判決附件。

13 **3、乙證4：**

14 (1)、乙證4 為西元1978年1 月24日公告之美國第US0000000 號「
15 Registration system 」發明專利案。乙證4 公告日係早於
16 系爭專利申請日（89年8 月17日），可為系爭專利之先前技
17 術。

18 (2)、技術內容：

19 乙證4 為一種新的和改進的系統，該系統用於使在分開的路
20 徑中以不同速度行進的多個物品在路徑匯合的處理站處相互
21 定位，尤其涉及一種用於將可檢測的物體帶入的定位系統。
22 在細長的柔性片上的標記與前述片材站上相對剛性的板上的
23 可檢測標記形成預定的空間關係（參見乙證4 說明書第1 欄
24 ，中文翻譯見本院卷第370頁）。

25 (3)、主要圖示：如本判決附件。

26 **(四)、侵權部分：**

01 1、系爭機器落入系爭專利請求項1之文義範圍：

02 就系爭機器與系爭專利請求項1 之各要件編號（要件1A至1C
03 ）的文義比對如下：

04 (1)、要件編號1A：依本院至被告工廠現場勘驗影片及照片顯示（
05 本院證物袋內），工廠擺置系爭機器，銘牌為「自動裱瓦楞
06 機NO .M3」之紙板送料機，該送料機具有感測補償對位配件
07 ，分別在上下紙板（物件）進料及出料處設置有多組感測元
08 件，以進行上、下兩物件位置與標準位置之比較，並進行補
09 償對位，故系爭機器為系爭專利請求項1 之要件編號1A「一
10 種送料機之感測補償對位裝置，利用多點感測對進行中第一
11 物件與第二物件的多點相對位置與標準位置之比較，並進行
12 補償對位之裝置」所文義讀取。

13 (2)、要件編號1B：依該日現場勘驗影片及照片顯示，系爭機器分
14 別配置有位於送料機物件進料及出料處之多組感測器（感測
15 單元），由控制面板顯示可知，該感測單元可用以感測多組
16 物件行進之行程差或偏移量，故系爭機器為系爭專利請求項
17 1 之要件編號1B「該裝置包括有：一感測單元，係配置於上
18 述之送料機上，用以感測第一物件與第二物件行進之行程差
19 或偏移量」所文義讀取。

20 (3)、要件編號1C：依該日現場勘驗影片及照片顯示，系爭機器具
21 有配置在送料機之校正對位器（對位單元），分別受上述感
22 測單元所感測之輸出訊號，經一控制裝置處理，同時控制物
23 件速度與行程差之補償，或者偏移量之校正，讓上、下兩物
24 件貼合時，能夠進行對位貼合，故系爭機器為系爭專利請求
25 項1 之要件編號1C「一對位單元，係配置於上述之送料機上
26 ，分別受上述感測單元所感測之輸出訊號，經一控制裝置處

理，同時控制第一物件速度與行程差之補償，或者偏移量之校正，讓該第一物件在與該第二物件貼合時，能夠精確對位貼合，或者對第一物件在同一時間裡作左右前端偏移量及行程差之校正，讓該第一物件在與該第二物件貼合時，能夠精確對位貼合」所文義讀取。

(4)、系爭機器已為系爭專利請求項1 要件編號1A至1C所文義讀取，系爭機器已落入系爭專利請求項1 之文義範圍。

2、系爭機器落入系爭專利請求項2之文義範圍：

就系爭機器與系爭專利請求項2 之各要件編號（要件2A至2B）的文義比對如下：

(1)、要件編號2A：系爭專利請求項2 為依附請求項1 之附屬項，是該附屬項尚應包括其所依附請求項1 之所有技術特徵，系爭機器既已為系爭專利請求項1 所文義讀取，故系爭機器為系爭專利請求項2 之要件編號2A「如申請專利範圍第1 項所述送料機之感測補償對位裝置，其中，」所文義讀取。

(2)、要件編號2B：依該日勘驗影片及照片顯示，該對位單元具有馬達組，以及與馬達之推動軸桿機構所構成，因此，系爭機器為系爭專利請求項2 之要件編號2B「該對位單元為一馬達及連設於馬達之從動件所構成」所文義讀取。

(3)、系爭機器已為系爭專利請求項2 要件編號2A至2B所文義讀取，系爭機器已落入系爭專利請求項2 之文義範圍。

3、系爭機器落入系爭專利請求項4 之文義範圍：

就系爭機器與系爭專利請求項4 之各要件編號（要件4A至4B）的文義比對如下：

(1)、要件編號4A：系爭專利請求項4 為依附請求項1 之附屬項，是該附屬項尚應包括其所依附請求項1 之所有技術特徵，系

爭機器既已為系爭專利請求項1 所文義讀取，從而系爭機器為系爭專利請求項4 之要件編號4A「如申請專利範圍第1 項所述之送料機之感測補償對位裝置，其中，」所文義讀取。

(2)、要件編號4B：依該日勘驗影片及照片顯示，送料機在雙點對位時，在物件行徑兩邊分別設有感測器，並於輸送台兩邊設有兩組對位器，故系爭機器為系爭專利請求項4 之要件編號4B「在雙點對位時，則在物件行徑兩邊適當位置設有感測器，並於輸送台兩邊設有兩組對位單元」所文義讀取。

(3)、系爭機器已為系爭專利請求項4 要件編號4A至4B所文義讀取，系爭機器已落入系爭專利請求項4 之文義範圍。

(五)、專利有效性部分：

1、乙證1 不足以證明系爭專利請求項1、2、4 不具進步性：

(1)、比對系爭專利請求項1 與乙證1，乙證1 說明書第7 頁第1 至3 行記載「一種物品包裝裝置．．．它包括用來傳送和切割包裝材料條的裝置，以便形成用來包裝物品的包裝片」（本院卷第210 頁）、另圖4 及圖5 顯示該物品包裝裝置具有傳感器89等感測補償功能之輔助元件（本院卷第224 至225 頁），相當於系爭專利請求項1 之「一種送料機之感測補償對位裝置」技術內容；乙證1 圖4 及圖5 顯示有傳感器89，係配置於上述之物品包裝裝置上，相當於系爭專利請求項1 之「一感測單元，係配置於上述之送料機上」技術內容；依乙證1 圖4 及圖5 顯示，以及說明書第16頁第4 行至第17頁第5 行記載「採用光學（或其它常用）方式來檢測每一包裝片4 的前緣（或後緣）的包裝片位置的感測器89位於導件84 的附近（為此，該導件可包括一些橫向間隔開的部分）。感測器89可以測出包裝片4 相對於盒體6 在同步上的失誤，在

01 速度上的失誤（比如，是否包裝片相對於皮帶80、81發生著
02 滑動），以及是否包裝片發生了偏斜．．．該線路206 根據
03 包裝片實際位置同預定位置之間的偏差來提供一修正信號。
04 這個修正信號是在過濾電路208 中將計數器210 所產生的數
05 值與一預定值相比較而產生的．．．該脈衝並且還與薄膜邊
06 緣感測器214 （該感測器在功能和位置上都與圖4 中的感測
07 器89相同）檢測到位於相對的皮帶43、44之間的包裝片4 的
08 前緣的那一瞬間有關。任何這樣的偏差將導致電路208 產生
09 一個修正信號，以使電機30的速度作補償調整」（本院卷第
10 219 至220 頁），乙證1 電機30係配置於物品包裝裝置上，
11 分別受感測器214 、感測器89所感測之電路208 修正信號，
12 同時控制包裝片4 速度與行程差之補償，或者偏移量之校正
13 ，讓該包裝片4 在與該盒體6 貼合時，能夠精確對位貼合，
14 或者對包裝片4 在同一時間裡作左右前端偏移量及行程差之
15 校正，讓該包裝片4 在與該盒體6 貼合時，能夠精確對位貼
16 合等技術內容，相當於系爭專利請求項1 之「一對位元單元
17 ，係配置於上述之送料機上，分別受上述感測單元所感測之
18 輸出訊號，經一控制裝置處理，同時控制第一物件速度與行
19 程差之補償，或者偏移量之校正，讓該第一物件在與該第二
20 物件貼合時，能夠精確對位貼合，或者對第一物件在同一時
21 間裡作左右前端偏移量及行程差之校正，讓該第一物件在與
22 該第二物件貼合時，能夠精確對位貼合」技術內容。

23 (2)、依上述比對，系爭專利請求項1 與乙證1 之差異在於：系爭
24 專利請求項1 進一步限定「利用多點感測對進行中第一物件
25 與『第二物件』的多點相對位置與標準位置之比較，並進行
26 補償對位之裝置」、「一感測單元，係配置於上述之送料機

上，用以感測第一物件與『第二物件』行進之行程差或偏移量」等技術特徵。詳言之，乙證1 雖有感測器89、感測器214，相當於系爭專利請求項1 之感測單元，然乙證1 僅明確揭示傳感器可偵測每一包裝片4 前緣（或後緣）的包裝片位置以供校正包裝片4 之誤差，然並未明確揭示有偵測盒體6 之「行程差或偏移量」等具體技術特徵，其技術內容與系爭專利請求項1 仍有不同。系爭專利請求項1 藉由上述差異技術特徵，依其說明書所載，具有讓第一物件4 在與第二物件5 貼合時能「精確對位貼合」之功效增進（本院卷第31頁），從而乙證1 不足以證明系爭專利請求項1 不具進步性。

(3)、系爭專利請求項2、4 為依附於系爭專利請求項1 之附屬項，係系爭專利請求項1 之進一步限縮，然乙證1 不足以證明系爭專利請求項1 不具進步性之理由已如前述，則乙證1 當然亦不足以證明系爭專利請求項2、4 不具進步性。

2、乙證2、乙證4 之組合足以證明系爭專利請求項1 不具進步性：

(1)、乙證2 揭露一種紙板箱加工機（1），其配置有校正紙板坯料位置之校正裝置（3），相當於系爭專利請求項1 「一種送料機之感測補償對位裝置」技術內容；乙證2 圖2 揭露位置感測器（16、17），係配置於紙板箱加工機（1）上，相當於系爭專利請求項1 「一感測單元，係配置於上述之送料機上」技術內容（中文譯文見本院卷第367 頁）；乙證2 亦記載「校正裝置如下工作：．．．可能會出現單個坯料（4）與上一個坯料的距離錯誤和/ 或傾斜和/ 或移動到側面的情況．．．通過校準輓對（11、12）後，位置感測器（16、17）會立即檢測到坯料（4）的前邊緣。將以此方式確定的

01 坯料（4）的實際位置與其目標位置進行電子比較。當坯料
02 （4）通過時，通過電腦控制的成對校準輥（11、12）的轉
03 速變化，可以糾正發現的任何差異。如果到前一個坯料（4
04 ）的距離太小，則兩個校準輥對的速度會同時降低；如果它
05 距離太大，則它會同時增加。如果坯料（4）傾斜，則可以
06 通過加遠最接近坯料尾角的一對校準輥來糾正，然後根據需
07 要重新調整距離。如果有橫向移動，則第一對和第二對校準
08 輥（11、12）會以更高的速度依次操作，以通過向前拉一個
09 角並拉動坯料（4）進行平行移動」（中文譯文見本院卷第
10 368 至369 頁，圖2 見本院卷第234 頁），乙證2 配置有校
11 準輥（11、12），分別受上述位置感測器（16、17）所感測
12 之輸出訊號，經由電子比較處理，同時控制坯料（4）速度
13 與行程差之補償，或者偏移量之校正，讓該坯料（4）在與
14 其他物件貼合時，能夠精確對位貼合，或者對坯料（4）在
15 同一時間裡作左右前端偏移量及行程差之校正，讓該坯料（
16 4）在與其他物件貼合時，能夠精確對位貼合校正裝置之作
17 動方式，相當於系爭專利請求項1 「一對位單元，係配置於
18 上述之送料機上，分別受上述感測單元所感測之輸出訊號，
19 經一控制裝置處理，同時控制第一物件速度與行程差之補償
20 ，或者偏移量之校正，讓該第一物件在與該第二物件貼合時
21 ，能夠精確對位貼合，或者對第一物件在同一時間裡作左右
22 前端偏移量及行程差之校正，讓該第一物件在與該第二物件
23 貼合時，能夠精確對位貼合」之技術內容。

24 (2)、依上述比對，系爭專利請求項1 與乙證2 之差異在於：系爭
25 專利請求項1 進一步限定「利用多點感測對進行中第一物件
26 與『第二物件』的多點相對位置與標準位置之比較，並進行

補償對位之裝置」、「一感測單元，係配置於上述之送料機上，用以感測第一物件與『第二物件』行進之行程差或偏移量」等技術特徵。詳言之，乙證2 雖有位置感測器（16、17），相當於系爭專利請求項1 之感測單元，然乙證2 僅明確揭示傳感器可偵測「單個坯料（4）與上一個坯料的距離錯誤和/ 或傾斜和/ 或移動到側面的情況」（中文譯文見本院卷第368 頁），然並未明確揭示有偵測其他貼合物件之「行程差或偏移量」等具體技術特徵，其技術內容與系爭專利請求項1 仍有不同。惟乙證4 揭示有相關貼合及偵測技術，其中乙證4 記載「一系列板26A、26B、26C，該些板疊加在細長的連續片材10的連續片材區域10A、10B、10C 上」、「每個板26的可檢測標記，例如前導板邊緣6 必須與相應的片材10的可檢測標記對齊，例如，前凹口邊緣」（中文譯文見本院卷第372 至373 頁）、又有記載「光電管50通常適於提供DC輸出信號，該直流輸出信號每當邊緣6 或7 之一通過光電管下方時就改變電壓等級。一對變速驅動輥40位於光電管50的位置與站23之間的路徑附近」（中文譯文見本院卷地375 頁）、且有記載「當下一張要到達光電管36的紙張的凹口邊緣14經過後一個光電管時，將對其進行檢測並生成一個脈衝... 當上述凹口邊緣14到達光電管42時，光電管42發射一個脈衝，該脈衝設置觸發器61... 如此施加到增加的輸入上的脈衝總數代表了凹口邊緣14沿著片材路徑前進超過光電管42位置的總距離」（中文譯文見本院卷第377 頁）、復記載「提供對前板邊緣6 已經前進超過光電管50所處的位置的距離的量度... 對應的前導板邊緣6 和前導凹口邊緣14之間的實際空間空間和期望空間關係之間的差」等內容

(中文譯文見本院卷第378頁)，並參考乙證4圖2揭示多組光電管36、42、50(即相當系爭專利感測單元)分別對系列板26及片材10(即相當系爭專利第一物件及第二物件)進行檢測標記之作動方式，以及後續透過一對變速驅動輥40等機構(相當系爭專利對位單元)進行速度與行程差之補償，讓該系列板26及片材10貼合時，能夠精確對位貼合，即已揭示上述系爭專利請求項1與乙證2之差異技術特徵。

(3)、乙證2揭示一種印刷機片材與紙板系統，可應用於片材貼合者，乙證4揭示片材與紙板之片材貼合裝置，乙證2及乙證4均屬「片材與紙板貼合」機構之相關聯技術領域；乙證2透過位置感測器(16、17)，以偵測「單個坯料(4)與上一個坯料的距離錯誤和/或傾斜和/或移動到側面的情況」(中文譯文見本院卷第368頁)，乙證4則透過多組光電管36、42、50分別對系列板26及片材10進行檢測標記之作動方式，兩者具有「偵測物件及校準」功能或作用之共通性，又乙證4進一步揭示「根據本發明，提供了一種定位系統，其中多個不同的物品，例如上述的板和柔性片，以不同的各自的速度以各自的路徑行進到處理站。每個路徑包括參考位置和用於測量每個物品超過相應參考位置的行進距離的裝置。所量測到之距離的比較值提供了定位差的指示，以選擇每種物品的行進速度，以便在到達處理站之前將定位差減小到零。在定位時，使各自的行進速度相等，以使兩個物品可以在保持彼此定位的同時一致地前進到處理站。」(中文譯文見本院卷第372頁)，乙證4已教示及建議偵測物件方式可進一步採用「多組感測器偵測多組物件，以達到準確控制之目的」，適足供確認乙證2及乙證4具有合理組合動機，綜上

01 所述，該發明所屬技術領域中具有通常知識者，有動機可組
02 合乙證2 及乙證4 之技術內容。系爭專利請求項1 運用感測
03 單元及對位單元進行校準控制之效果，查乙證2 揭露有位置
04 感測器（16、17），藉此偵測「單個坯料（4）與上一個坯
05 料的距離錯誤和/或傾斜和/或移動到側面的情況」（中文
06 譯文見本院卷第368頁）以達到偵測物件及第一對和第二對
07 校準輥（11、12）校準之效果，乙證2 與系爭專利請求項1
08 兩者效果大致相同，系爭專利請求項1 未具有有利功效，且
09 未產生無法預期之功效。因此，該發明所屬技術領域中具有
10 通常知識者，自可依乙證2 及乙證4 所揭示技術內容組合而
11 輕易完成系爭專利請求項1 之發明，故不具進步性。

12 (4)、原告雖於辯論時主張乙證2 未揭露兩物件輸送對位的技術方
13 案，僅著墨於單一物件的輸送…乙證4 是利用片材10上的凹
14 口邊緣14作為底板26A 推出的觸發依據…如主觀認為兩者技
15 術有組合可能，該領域技術人員應會產生令其一物件以連續
16 性片材搭配設置凹口邊緣的方式實施，另一物件則會是在凹
17 口邊緣經過檢測點時被推出，主張先前技術不足以證明系爭
18 專利不具進步性等云云（本院卷第623-5 至623-9 頁），惟
19 乙證2 未明確揭示偵測第二物件之技術，業經本院說明如前
20 ，此為乙證2 與系爭專利之差異所在，原告雖主張乙證4 「
21 以連續性片材搭配設置『凹口邊緣』」技術而與系爭專利不
22 同，惟發明專利權範圍，以申請專利範圍為準，則進步性之
23 判斷，亦當以系爭專利申請專利範圍所載之內容為判斷基礎
24 。系爭專利請求項1 既未限定「感測單元」數量及偵測技術
25 ，以及「第一物件」、「第二物件」片材型式，當不得以系
26 爭專利請求項未記載事項，藉此主張與乙證4 偵測「凹口邊

緣」及片材型式之技術內容有所不同。亦即乙證4 圖2 揭示多組光電管36、42、50（相當系爭專利感測單元），分別偵測系列板26及片材10（相當系爭專利第一物件及第二物件）以達成檢測標記之作動方式，以及後續透過一對變速驅動輥40等機構（相當系爭專利對位單元）進行速度與行程差之補償，讓該系列板26及片材10貼合時，能夠精確對位貼合，即實質對應上開差異技術特徵，原告對乙證4 整體技術之解釋已有誤解。況有關乙證4 專利說明書記載段落、具體比對理由及證據間具有結合動機，亦經本院論述如前，是以原告徒以系爭專利請求項1 未記載事項限縮解釋系爭專利請求項1，主張系爭專利與乙證4 所揭技術具有技術差異等理由，自無可採。

3、乙證2 及乙證4 之組合足以證明系爭專利請求項2、4 不具進步性：

- (1)、系爭專利請求項2 為依附請求項1 之附屬項，是該附屬項尚應包括其所依附請求項1 之所有技術特徵，其中所依附請求項1 不具進步性之理由業如前述，系爭專利請求項2 進一步限定「該對位單元為一馬達及連設於馬達之從動件所構成」。經查，乙證2 校準輥對（11、12）及乙證4 變速驅動輥（40）皆具有調整轉速功能，又乙證2 校準輥對（11、12）連接有驅動軸（13）及驅動器（14），因此，乙證2 校準輥對（11、12）及乙證4 變速驅動輥（40）等連接構件已實質揭露系爭專利請求項2 技術內容。再者，系爭專利請求項2 僅藉由馬達進行動力傳輸，對照先前技術不具有有利功效，且未產生無法預期之功效。因此，該發明所屬技術領域中具有通常知識者，自可依乙證2 及乙證4 所揭示技術內容結合而

輕易完成系爭專利請求項2 之發明，故不具進步性。

(2)、系爭專利請求項4 為依附請求項1 之附屬項，是該附屬項尚應包括其所依附請求項1 之所有技術特徵，其中所依附請求項1 不具進步性之理由已如前述，系爭專利請求項4 進一步限定「在雙點對位時，則在物件行徑兩邊適當位置設有感測器，並於輸送台兩邊設有兩組對位單元」。查乙證2 圖2 顯示位置感測器（16、17）在坯料（4）行徑兩邊適當位置，且設有兩組校準輥（11、12）（本院卷第234 頁），已實質揭露系爭專利請求項4 技術內容。又系爭專利請求項4 僅界定感測器與對位單元之配置位置，對照先前技術不具有有利功效，且未產生無法預期之功效。從而該發明所屬技術領域中具有通常知識者，自可依乙證2 及乙證4 所揭示技術內容結合而輕易完成系爭專利請求項4 之發明，故不具進步性。

4、乙證1、乙證2 及乙證4 之組合足以證明系爭專利請求項1、2、4 不具進步性：

依本院前開說明，乙證2 及乙證4 之組合既足以證明系爭專利請求項1、2、4 不具進步性，則乙證1、乙證2 及乙證4 之組合當然亦足以證明系爭專利請求項1、2、4 不具進步性。

5、系爭專利請求項1 已載明實施必要之事項，未違反專利法第71條第1 項第3 款規定：

被告雖主張依系爭專利請求項1 「對位單元」等相關記載段落，則對位單元究竟以何種技術手段而能做到「控制物件速度與行程差之補償或偏移量之校正」，系爭專利請求項1 未載明實施必要之事項云云。查系爭專利請求項1 記載「一對位單元，係配置於上述之送料機上，分別受上述感測單元所

感測之輸出訊號，經一控制裝置處理，同時控制第一物件速度與行程差之補償，或者偏移量之校正…或者對第一物件在同一時間裡作左右前端偏移量及行程差之校正」，另參酌系爭專利說明書相關實施例記載內容（本院卷第29至32頁），如說明書記載「控制裝置立即控制對位單元3 讓第一物件4 輸送加速，若是第一物件4 超前第二物件5 時，則控制裝置立即控制對位單元3 讓第一物件4 作減速動作」、「輸送台11末端出口兩側設有一組對位單元3，該對位單元3 係為一馬達所構成，且該對位單元3 一端設有一為滾輪之從動件31 恰位於輸送台11之輸送面111 上，用以驅動第一物件4 加速或減速，或者校正偏移量」（見本院卷第30頁）。系爭專利請求項1 之記載內容，係界定「對位單元」與「感測單元」、「控制裝置」間配置及作動關係，其藉由「感測單元」與「控制裝置」間之訊號傳輸，作動「對位單元」以對物件之「速度」、「行程差」或「偏移量」進行控制，該發明所屬技術領域中具有通常知識者，單獨由上述請求項之記載內容，即可明確瞭解其意義，而對其範圍不會產生疑義。再者，參酌系爭專利說明書記載實施方式，亦可理解「對位單元」與「感測單元」、「控制裝置」三者如何達成物件加速、減速等控制手段，因此，該發明所屬技術領域中具有通常知識者，亦可參酌說明書及圖式所揭露的內容，直接得到或總括得到系爭專利請求項1 之發明，是以系爭專利請求項1 已載明實施必要之事項，未違反專利法第71條第1 項第3 款規定。

（六）、綜上，系爭專利具有應撤銷之事由，則被告美正公司所使用之系爭機器即無侵害原告專利權之情事，是本件其餘爭點即

01 無逐一論駁之必要，附此敘明。

02 六、綜上所述，系爭機器固有落入系爭專利請求項1、2、4之
03 文義範圍，惟乙證2、乙證4之證據組合，乙證1、乙證2
04 、乙證4之證據組合均足以證明系爭專利請求項1、2、4
05 不具進步性，系爭專利請求項1、2、4具有應撤銷之事由
06 ，則被告美正公司所使用之系爭機器自無侵害原告系爭專利
07 之專利權之情事。從而，原告依專利法第96條第2項、同法
08 第97條及公司法第23條第2項之規定，請求被告等應連帶給
09 付原告300萬元及法定遲延利息，為無理由，應予駁回。又
10 原告之訴既經駁回，其假執行之聲請即失其依據，應併予駁
11 回。

12 七、本件事證已臻明確，兩造其餘攻擊防禦方法及所提證據，經
13 本院審酌後，核與判決結果不生影響，爰不另逐一論述，附
14 此敘明。

15 訴訟費用負擔之依據：智慧財產案件審理法第1條，民事訴訟法
16 第78條。

17 中 華 民 國 110 年 3 月 4 日

18 智慧財產法院第三庭

19 法官 林惠君

20 以上正本證明與原本無異。

21 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。

22 如委任律師提起上訴者，應一併繳納上訴審裁判費。

23 中 華 民 國 110 年 3 月 4 日

24 書記官 張玫玲