

智慧財產及商業法院行政判決

112年度行專訴字第42號

民國113年4月18日辯論終結

原告 姚思苓

訴訟代理人 詹勳華律師

林俞佑專利師 住臺北市內湖區瑞光路605號3樓

輔佐人 王俊茗

被告 經濟部智慧財產局

代表人 廖承威

訴訟代理人 陳國衍

參加人 日商村田機械股份有限公司

代表人 村田大介

訴訟代理人 林志剛律師（兼送達代收人）

廖文慈律師

輔佐人 賴舜田

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112年8月11日經訴字第11217304420號訴願決定，提起行政訴訟，並經本院命參加人獨立參加之訴訟，本院判決如下：

主 文

一、訴願決定及原處分均撤銷。

二、被告就公告第I296604號「空架行走車系統」發明專利舉發案，應作成「請求項3舉發成立應予撤銷」之處分。

三、訴訟費用由被告負擔。

事實及理由

一、事實概要：

參加人於民國94年1月18日以「空架行走車系統」向被告申請發明專利，並聲明以西元2004年8月12日申請之日本第2004-235192號專利案主張優先權，經編為第94101450號審查，准予專利，並發給發明第I296604號專利證書（申請專利範圍共3項，下稱系爭專利）。參加人復於104年11月24日在系爭專利舉發N01案提出申請專利範圍更正本（刪除請求項1、

2)，經被告核准更正並公告於105年5月21日專利公報第43卷第15期。嗣原告於111年7月6日以系爭專利請求項3違反核准時專利法第22條第4項之規定，對之提起舉發。案經被告審查，以112年4月13日（112）智專三（三）05132字第00000000000號專利舉發審定書為「請求項3舉發不成立」之處分。原告不服，提起訴願，復遭經濟部為訴願駁回之決定，原告仍未甘服，遂依法提起本件行政訴訟。本院因認本件判決結果，倘認為訴願決定及原處分應予撤銷，參加人之權利或法律上利益恐將受有損害，爰依職權裁定命參加人獨立參加本件訴訟。

二、原告聲明請求訴願決定及原處分均撤銷，被告就系爭專利應為「請求項3舉發成立應予撤銷」之審定處分，並主張：

（一）證據2、3、4之組合足以證明系爭專利請求項3不具進步性：

證據4或證據2與證據4之組合明確揭示系爭專利請求項3當中的物品交接手段「是在進料口上處與空架緩衝部上處之間，用來使升降台移動的手段」技術特徵。證據2第1圖與第2圖揭示緩衝裝置45與工位41乃位於相對於行走路2的行走方向大致相同之位置，即等同於系爭專利請求項3之特徵「相對於行走軌道的行走方向，與進料口大致相同的位置，配置上述空架緩衝部」。證據2、證據3與證據4與系爭專利同屬於利用空架行走車搬運匣盒之技術領域，其中證據2更揭露了系爭專利最主要技術特徵。本領域熟知該項技藝者，自當可結合證據2、證據3與證據4之內容，輕易完成系爭專利請求項3之內容。因此，系爭專利請求項3不具進步性。

（二）證據2、3、5之組合足以證明系爭專利請求項3不具進步性：

證據5或證據2與證據5之組合明確揭示系爭專利當中的物品交接手段，並由進料口上處與空架緩衝部上處之間，用來使升降台進行移動並收送的對應手段等技術特徵，並且可以達到解決進料口與空架緩衝部之間交接手段問題，使升降台朝

行走軌道側方橫向移動的手段，以達到不需要空架緩衝部設置交接物品用的輸送機等功效，與系爭專利相同。證據2第1圖與第2圖也揭示了系爭專利請求項3之技術特徵「相對於行走軌道的行走方向，是在與上述進料口大致相同的位置，配置上述空架緩衝部」。以上，證據2、證據3與證據5與系爭專利同屬於利用空架行走車搬運匣盒之技術領域，其中證據2更揭露了系爭專利最主要技術特徵。本領域熟知該項技藝者，自當可結合證據2、證據3與證據5之內容，輕易完成系爭專利請求項3之內容。因此，系爭專利請求項3不具進步性。

三、被告聲明求為判決原告之訴駁回，並抗辯：

(一)證據4未明確記載其FOUP408物品之平移台412及交接方式，設置於貨架410上方進行平移交換，而無法對應揭示系爭專利之物品交接手段是在進料口上處與空架緩衝部上處之間，用來使升降台移動的手段等特徵，證據4對於系爭專利利用水平交接手段使升降台朝行走軌道側方橫移動的方式，以達到不需要空架緩衝部設置交接物品用的輸送機等功效，證據4所未揭露部分即為系爭專利所欲解決之問題及完成之功效。另查證據4圖8貨架810拾取FOUP808，近端部分744會移回軌道706下方原始位置，載具702可將FOUP808移動至其他製程機器，即以空架緩衝部另外設置水平移動709之移動設備，此即系爭專利主要解決進料口與空架緩衝部之間交接手段問題，以達到不需要空架緩衝部設置交接物品用的輸送機功效。證據4未揭示FOUP與高架起重運輸載具702或平移台412之交接方式，高架起重運輸載具702或平移台412是否於貨架與工作站或製程機器上方間平移交接FOUP，及高架起重運輸載具702或平移台412與貨架、工作站或製程機器間如何配合彼此間之相對位置作動以完成FOUP之交接動作，故證據4當然未揭示系爭專利請求項3所謂物品交接手段「是在進料口上處與空架緩衝部上處之間，用來使升降台移動的手段」技術特徵。

01 (二)證據5並未明確記載容器1物品之伸縮裝置37及交接方式，且
02 由進/出料口7上處與空架緩衝部上處之間，設置於進/出料
03 口7上方進行平移交換，致無法對應揭示系爭專利之物品交
04 接手段是在進料口上處與支撐區12上處之間，用來使升降台
05 移動的手段等特徵，證據5並未揭示系爭專利利用水平交接
06 手段使升降台朝行走軌道側方橫移動的方式，以達到不需要
07 空架緩衝部設置交接物品用的輸送機等功效。另查證據5並
08 未揭示容器與伸縮裝置37之交接方式，升降系統36是否係於
09 晶圓進出料口7與貨架16或臨時支撐區12上方間平移交接容
10 器，及伸縮裝置37、升降系統36與晶圓進出料口7、貨架16
11 或臨時支撐區12間如何配合彼此間之相對位置作動以完成容
12 器之交接動作等技術內容。證據5當然亦未揭示系爭專利請
13 求項3所謂物品交接手段「是在進料口上處與空架緩衝部上
14 處之間，用來使升降台移動的手段」技術特徵，系爭專利並
15 無違反專利法第22條第4項規定。

16 四、參加人聲明求為判決原告之訴駁回，並主張：

17 (一)證據2、證據3、證據4之組合無法證明系爭申請專利請求項3
18 不具進步性：

19 證據2的卡匣9移送係利用緩衝部45底部滾子輸送機46，其升
20 降台裝置30並未隨滾子輸送機46進行左右平移。證據2的緩
21 衝部，為了能夠僅以藉由空架行走車的物品交接手段所進行
22 之物品的水平移動來交接物品，需要設成藉由物品交接手段
23 所進行的物品之保持水平與藉由緩衝部所進行的物品之保持
24 水平相同，再裝設滾子輸送機46將其驅動。證據2之滾子運
25 送機8尚必須要進行開閉的動作始能完成運送，其結構亦明
26 顯與本案、證據4差距甚遠。證據4未明確記載FOUP408用之
27 平移台412及交接方式以及設置於貨架410的上方進行平移交
28 換的相關技術內容由於證據2、4之整體結構差距甚遠，若要
29 將二者加以組合，尚必須克服不同設計理念的系統間的結構
30 配合問題，所屬技術領域中具有通常知識者無法產生將對緩
31 衝部進行物品的交接之證據2的空架行走車置換成證據4的高

01 架起重器及平移台412的動機。證據3的說明書及圖1等，並
02 未明確揭示系爭專利物品交接手段。證據3的搬運系統，係
03 與設在工程內搬運用行走軌道下方的處理裝置之入口搬運物
04 品之系爭專利的搬運系統不同。

05 (二)證據2、3、5之組合無法證明系爭專利請求項3不具進步性：

06 證據5並未明確揭示系爭專利物品交接手段，並由進料口上
07 處與空架緩衝部上處之間，用來使升降台進行移動並收送的
08 對應手段等技術特徵。證據5未明確記載容器1用之伸縮裝置
09 37及交接方式以及由進料口/出料口7上處與空架緩衝部上處
10 之間，設置於進料口/出料口7上方進行平移交換的相關技術
11 內容。證據5的臨時支撐區12（相當於系爭專利的之空架緩
12 衝部）係位於處理裝置上方，不同於系爭專利的之空架緩衝
13 部係設置在從處理裝置觀察的行走軌道對面側。證據5也未
14 揭示容器1與伸縮裝置37之交接方式，升降系統36是否在進
15 料口/出料口7與貨架16或臨時支撐區12上方之間平移交接容
16 器1，以及伸縮裝置37、升降系統36與進料口/出料口7、貨
17 架16或臨時支撐區12之間如何配合彼此的相對位置作動，用
18 以完成容器之交接動作。證據5與系爭專利說明書中所述之
19 先前技術一樣均需要多數的堆料機(容器傳送機構)，並且將
20 一個搬運作業分割成複數作業來執行，搬運時間較長。即使
21 將證據2、證據3、證據5組合亦無法否定系爭專利請求項3之
22 進步性。

23 五、本件法官依行政訴訟法第132條準用民事訴訟法第270條之1
24 第1項第3款、第3項規定，整理兩造及參加人不爭執事項並
25 協議簡化爭點如下：

26 (一)不爭執事項：

27 如事實及理由欄一、事實概要所示。

28 (二)本件爭點：

29 1.證據2、3、4之組合是否足以證明系爭專利請求項3不具進步
30 性？

31 2.證據2、3、5之組合是否足以證明系爭專利請求項3不具進步

性？

六、得心證之理由：

(一)系爭專利之核准審定日為97年2月27日，是以系爭申請案是否符合專利要件，自應以92年2月6日施行之專利法(下稱92年專利法)為斷。按凡利用自然法則之技術思想之創作，而可供產業上利用者，固得依92年專利法第21條及第22條第1項前段之規定申請取得發明專利。惟發明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，不得取得發明專利，復為同法第22條第4項所明定。

(二)系爭專利技術分析：

1.系爭專利所欲解決問題：

在空架行走車系統，是使用設置在潔淨(無塵)室等的空架附近的行走軌道，來使空架行走車行走，來搬運物品。在該大規模的系統，搬運路線，是被分割成：製程內搬運路線(int rabay route)與製程間搬運路線(interbay route)。而且在其中一個製程間搬運路線連接著複數的製程內搬運路線。在通常的系統，在製程內搬運路線與製程間搬運路線的交界處配置著堆料機，將搬運作業分割成：從處理裝置到堆料機、從堆料機經過製程間搬運路線到與搬運目標的製程內搬運路線的交界處的堆料機、以及從該堆料機到搬運目標的處理裝置的進料口。而這樣需要多數的堆料機，而且在途中反覆進行以堆料機進行的暫時保管動作，所以搬運所需要的時間很長。先前技術從面向其中一個製程內搬運路線的處理裝置到面向另一個製程內搬運路線的處理裝置，直接搬運物品。可是搬運目標的進料口有堵塞的可能而會對搬運動作給予限制。例如，當搬運目標的進料口在現在的時間點是堵塞時，當對可進行分配的空架行走車分配物品的搬運動作時，在空架行走車到達之前，很難預測進料口是否是空的當進料口長時間沒有空時，則會延遲物品的搬運(參系爭專利說明書第4頁【先前技術】)。

2.系爭專利解決問題之技術手段：

系爭專利之空架行走車是從分別具備有行走軌道的第一製程內搬運路線，經由製程間搬運路線行走到第二製程內搬運路線，在製程內搬運用的行走軌道的下方所設置的處理裝置的進料口之間搬運物品的系統，是在上述行走軌道的側方設置空架緩衝部，並且在上述空架行走車設置有：在與該空架緩衝部之間交接物品用的交接手段。處理裝置，其廣義性地解釋，是除了用來加工所搬運的物品的裝置（狹義性的處理裝置）之外，包含有物品的檢查裝置的意思。而空架緩衝部，是代表潔淨室的建築物內的空架附近的緩衝部，並不是一定代表在空架被支承著的緩衝部。上述交接手段，是在進料口上與空架緩衝部上之間，用來使升降台移動的手段。交接手段，是以：使升降台朝行走軌道的側方橫向移動的手段、與使升降台升降的手段所構成。關於行走軌道的行走方向，是在與上述進料口大致相同的位置，配置上述空架緩衝部（參系爭專利說明書第5至6頁【用以解決課題的手段】）。

3.系爭專利對照先前技術之功效：

系爭專利的空架行走車系統，是從面向第一製程內搬運路線的處理裝置，經過製程間搬運路線，而能夠朝向面向第二製程內搬運路線的處理裝置直接搬運物品。當暫時搬運目標的進料口堵塞時，只要將物品暫置在其附近的空架緩衝部即可，則能夠解決：無法將搬運目標的進料口堵塞的物品進行搬運的問題。而對空架行走車的搬運作業的分配動作，由於能夠確實地將物品交接到搬運目標的進料口或空架緩衝部，只要有空的空架行走車，則可分配搬運作業。並且在搬運來源的處理裝置側，是將等待搬運的物品暫置在空架緩衝部，可以防止進料口堵塞的情形。而可以較空架緩衝部的物品，先搬運進料口的物品，可以變更搬運順序。在系爭專利能夠不需要製程內搬運路線與製程間搬運路線的交界處的堆料機。在第2發明，能夠以空架行走車的交接手段，在空架緩衝部與進料口之間交接物品，所以不需要在空架緩衝部設置與進料口交接物品用的輸送機。在第3發明，是在沿著行走軌道

01 的行走方向的位置，在與進料口大致相同的位置，配置空架
02 緩衝部，例如將空架緩衝部配置成例如與進料口相對向。因
03 此可以將對於進料口的空架行走車的停止控制用的卡爪部（
04 標誌）兼用於對於空架緩衝部的停止控制用途，讓卡爪部對
05 於行走軌道的安裝作業簡化。而空架緩衝部與進料口之間的
06 交接動作，不需要使空架行走車行走、或者即使行走也僅需
07 要些許的行走距離。因此容易在空架緩衝部與進料口之間進
08 行交接（參系爭專利說明書第6至7頁【發明效果】）。

09 4.系爭專利主要圖式如本判決附圖一所示。

10 5.系爭專利之申請專利範圍分析：

11 系爭專利第1次被舉發時(案號：094101450N01)於104年11月
12 24日申請更正，094101450N01舉發審定書主文審定104年11
13 月24日之更正事項，准予更正。該更正事項並於105年5月21
14 日公告，更正本申請專利範圍共有3項，其中第1項為獨立項
15 ，其餘為附屬項，本案第2次舉發聲明主張系爭專利更正後
16 請求項3不具進步性，請求項1至3內容如下：

17 請求項1(刪除)：一種空架行走車系統，空架行走車，是從
18 分別具備有行走軌道的第一製程內搬運路線，經
19 由製程間搬運路線，行走到第二製程內搬運路線
20 ，在製程內搬運用的行走軌道的下方所設置的處
21 理裝置的進料口之間搬運物品的系統，其特徵為
22 ：是在上述行走軌道的側方設置空架緩衝部，並
23 且在上述空架行走車設置有：與該空架緩衝部之
24 間交接物品用的交接手段。

25 請求項2(刪除)：如申請專利範圍第1項的空架行走車系統，
26 其中上述交接手段，是在進料口上處與空架緩衝
27 部上處之間，用來使升降台移動的手段。

28 請求項3：如申請專利範圍第2項的空架行走車系統，其中是
29 在上述行走軌道的側方，對應於上述進料口且在
30 從處理裝置觀察的行走軌道對面側設置空架緩衝
31 部，並且在上述空架行走車設置有：與該空架緩

01 衝部之間交換物品用的交接手段，上述空架行走
02 車亦被用於上述空架緩衝部與上述進料口之間的
03 物品之交接動作，上述空架緩衝部是從行走軌道
04 觀看，位在較上述進料口高的位置，相對於行走
05 軌道的行走方向，是在與上述進料口大致相同的
06 位置，配置上述空架緩衝部。

07 (三)證據技術分析：

08 1.證據2為93(西元2004)年4月16日公開之我國第TZ000000000A
09 號專利案，其公開日早於系爭專利優先權日(93(2004)年8月
10 12日)，可為系爭專利適格之先前技術。證據2為一種頂棚架
11 空式搬運車系統，其係具備搬運物品的頂棚架空式搬運車以
12 及供頂棚架空式搬運車行走的行走路的頂棚架空式搬運車系
13 統，設置用來暫時保管物品的緩衝裝置，可在短時間內交接
14 物品於緩衝裝置與頂棚架空式搬運車之間。本發明之解決手
15 段係於頂棚架空式搬運車10裝載沿與車體行進方向正交的方向
16 搬出搬入物品(卡匣9等)的滾子運送機8、8，於行走路2側
17 面的對應頂棚架空式搬運車10的滾子運送機10的滾子運送機
18 8、8的高度位置配置具備滾子運送機46、46…的緩衝裝置45
19 (參證據2摘要)，證據2主要圖式如本判決附圖二所示。

20 2.證據3為89(2000)年2月22日公開之日本第JP2000-53237A號
21 專利案，其公開日早於系爭專利優先權日(93(2004)年8月12
22 日)，可為系爭專利適格之先前技術。證據3為一種搬送設
23 備，其發明之目的為提高搬送效率。在搬送台車8上形成用
24 於收納卡匣箱49的卡匣收納體39，在卡匣收納體39的上方設
25 置移載裝置40，將移載裝置40構成為具備臂42，該臂42從搬
26 送台車8在與搬送台車8的行進方向交叉的水平方向上進退自
27 如，在臂42的前端設置起重機43，該起重機43形成為可自由
28 地保持、脫離卡匣箱，並能夠在保持卡匣箱的狀態下進行上
29 下移動(參證據3-1【發明摘要】)，證據3主要圖式如本
30 判決附圖三所示。

01 3.證據4為93(2004)年4月22日公開之PCT第WO 2004/034438A2
02 號專利案，其公開日早於系爭專利優先權日(93(2004)年8月
03 12日)，可為系爭專利適格之先前技術。證據4為一種改良的
04 自動化材料搬運系統，其使由一懸吊軌道支撐的一頂上起重
05 機可以從該軌道旁邊的儲存位置存取在製品(Work-In-Proce
06 ss;WIP)零件。該自動化材料搬運系統包括用以在一懸吊軌
07 道上運輸一頂上起重機的一頂上起重運輸車輛，及用以儲存
08 定位於該軌道旁邊的WIP零件之一或多個儲存倉。每個儲存
09 倉為一移動儲存架或一固定儲存架。為了從一選擇儲存架存
10 取一WIP零件，該頂上起重運輸車輛沿該懸吊軌道移至該儲
11 存架之側面的一位置。然後，該移動儲存架移至該頂上起重
12 機下方的一位置。或者，頂上起重機移至該固定儲存架上方
13 的一位置。該頂上起重機然後係操作以直接從該儲存架拾取
14 一想要的WIP零件，或者將一或多個WIP零件直接放入該儲存
15 架。一旦該WIP零件係由該頂上起重機支撐，則該頂上起重
16 運輸車輛移動該WIP零件至產品製造地面上的一工作站或處
17 理機器（參證據4對應中文案摘要），證據4主要圖式如本判
18 決附圖四所示。

19 4.證據5為93(2004)年3月11日公開之美國第US 2004/0047714A
20 號專利案，其公開日早於系爭專利優先權日(93(2004)年8月
21 12日)，可為系爭專利適格之先前技術。證據5為一種用於傳
22 送和儲存與晶圓處理工具相關的晶圓容器的系統，該晶圓處
23 理工具佈置在晶圓製造設施的一排中，並且在公共平面中具
24 有基本垂直的面，並且具有與其相關聯的晶圓裝載/卸載開
25 口，該系統包括晶圓容器儲存區域、晶圓容器臨時支撐和晶
26 圓容器傳送機構。排傳送帶將晶圓容器傳送至此排。晶片容
27 器傳送機構位於工具的垂直面的後方，並且具有多個堆疊的
28 架子的晶片容器儲存區域位於這些面的後方且在子框架中的
29 工具上方。晶片容器臨時支撐件從這些面的前面突出。晶片
30 容器傳送機構驅動器在X、Y和Z方向上移動晶片容器傳送機
31 構，以便接近容器存放區域、晶片容器臨時支撐件和工具的

開口。晶片容器傳送機構採用晶片容器抓持機構、用於沿Y方向移動的裝置、以及用於從成排工具的開口降低和升高所抓持的容器的升降系統，證據5主要圖式如本判決附圖五所示。

(四)證據2、3、4之組合足以證明系爭專利請求項3不具進步性：

1.將系爭專利請求項3與證據2比對，可知證據2為一種頂棚架空式搬運車系統，相當於爭專利請求項1一種空架行走車系統(編號1A)；證據2圖式第1圖及說明書第8頁第10至14行揭露「如第1圖所示，於半導體製造工廠等的無塵室內，成迴路狀鋪設頂棚架空式搬運車10、10…的移動路徑構成的行走路2。沿行走路2，於迴路外側配置一座自動倉庫5以及複數座處理裝置4、4…構成頂棚架空式搬運車系統1。」證據2頂棚架空式搬運車10、行走路2、複數座處理裝置4，相當於系爭專利請求項3空架行走車、行走軌道、第一製程，故證據2已揭露系爭專利請求項3「空架行走車(編號1A)，是從分別具備有行走軌道的第一製程內搬運路線(編號1B部分技術特徵)」之技術特徵；證據2圖式第2、3圖及說明書第9頁第2至6行揭露「如第2及3圖所示，於處理裝置4對向行走路2的側面下部設置入庫口及出庫口。又，分別於入庫口及出庫口設置地上工位41、41。地上工位41、41自處理裝置4內部向外部突出，其端部(行走路2側的端部)41a、41a位於行走路2正下方。」證據2地上工位41端部41a位於行走路2正下方，相當於系爭專利請求項3在製程內搬運用的行走軌道的下方所設置的處理裝置的進料口之間搬運物品，故證據2已揭露系爭專利請求項3「在製程內搬運用的行走軌道的下方所設置的處理裝置的進料口之間搬運物品的系統」之技術特徵(編號1C)；證據2圖式第2、3圖及說明書第9頁倒數第5至1行揭露「於處理裝置4的地上工位41、41的斜上方行走路2左右內側部(迴路狀行走路徑的內側)配置緩衝裝置45作為卡匣9的暫時保管處。緩衝裝置45經由懸吊構件43、43自無塵室的頂棚面懸下，接近行走路2，平行於行走路2配置。」證據2緩

01 衝裝置45平行於行走路2配置，相當於系爭專利請求項1行走
02 軌道的側方設置空架緩衝部，故證據2已揭露系爭專利請求
03 項3「是在行走軌道的側方設置空架緩衝部」之技術特徵(編
04 號1D)；證據2圖式第2、3圖及說明書第10頁第10行揭露「緩
05 衝裝置45具備複數滾子運送機46、46…以其作為卡匣9的搬
06 出搬入手段。」說明書第11頁第2至3行揭露「不過，亦可使
07 滾子運送機46、46…與頂棚架空式搬運車10的滾子運送機8
08 、8聯動而動作。」證據2緩衝裝置45、頂棚架空式搬運車10
09 、滾子運送機46、滾子運送機8，相當於系爭專利請求項3空
10 架緩衝部、空架行走車、交接物品用的交接手段，故證據2
11 已揭露系爭專利請求項3「並且在上述空架行走車設置有：
12 與該空架緩衝部之間交換物品用的交接手段」之技術特徵(
13 編號1D)；另由證據2圖式第3圖可見，上述交接手段是在地
14 上工位端部41b上處與緩衝裝置45上處之間，故證據2已揭露
15 系爭專利請求項3「其中上述交接手段，是在進料口上處與
16 空架緩衝部上處之間」之技術特徵，惟證據2係以滾子運送
17 機8、46作為交接物品之交接手段，證據2並未揭露利用升降
18 台移動作為交接物品之交接手段，故證據2並未揭露系爭專
19 利請求項3「其中上述交接手段，是在進料口上處與空架緩
20 衝部上處之間，用來使升降台移動的手段」之技術特徵(編
21 號2A)；證據2圖式第2、3圖及說明書第9頁倒數第5至1行揭
22 露「於處理裝置4的地上工位41、41的斜上方行走路2左右內
23 側部(迴路狀行走路徑的內側)配置緩衝裝置45作為卡匣9的
24 暫時保管處。」證據2處理裝置4、處理裝置4的地上工位41
25 、41的斜上方，相當於系爭專利請求項3處理裝置、從處理
26 裝置觀察的行走軌道對面側，故證據2已揭露系爭專利請求
27 項3「其中是在上述行走軌道的側方對應於上述進料口且在
28 從處理裝置觀察的行走軌道對面側設置空架緩衝部」之技術
29 特徵(編號3A)；證據2圖式第3圖揭露卡匣9由緩衝裝置45交
30 接至頂棚架空式搬運車10，圖式第4圖揭露卡匣9由頂棚架空
31 式搬運車10交接至處理裝置端部41a，故證據2已揭露系爭專

01 利請求項3「上述空架行走車亦被用於上述空架緩衝部與上
02 述進料口之間的物品之交接動作」之技術特徵(編號3B)；證
03 據2圖式第3圖揭露緩衝裝置45由導軌24L、24R處觀看，位在
04 較處理裝置端部41a高的位置，且證據2第2圖揭露相對於導
05 軌24L、24R的行走方向，在與處理裝置41大致相同的位置配
06 置緩衝裝置45，故證據2已揭露系爭專利請求項3「上述空架
07 緩衝部是從行走軌道觀看，位在較上述進料口高的位置，相
08 對於行走軌道的行走方向，是在與上述進料口大致相同的位置，
09 配置上述空架緩衝部」之技術特徵(編號3B)。由上所述
10 ，證據2並未揭露系爭專利請求項3「經由製程間搬運路線，
11 行走到第二製程內搬運路線」(編號1B部分技術特徵)、「其
12 中上述交接手段，是在進料口上處與空架緩衝部上處之間，
13 用來使升降台移動的手段」(編號2A)之技術特徵。

14 2.證據3為一種搬運設備，圖式第4圖揭露工程內搬送及工程間
15 搬送。證據3工程間搬送，相當於系爭專利請求項3製程間搬
16 運路線，故證據3已揭露證據2與系爭專利請求項3「經由製
17 程間搬運路線，行走到第二製程內搬運路線」之差異技術特
18 徵。證據2、3仍未揭露系爭專利請求項3「其中上述交接手
19 段，是在進料口上處與空架緩衝部上處之間，用來使升降台
20 移動的手段」之技術特徵。

21 3.證據4為一種改良的自動化材料搬運系統，圖式第4、5、14
22 圖及說明書第18頁第7至27行(中文翻譯參行政訴訟起訴狀第
23 6頁第15至26行，見本院卷第18頁)揭露「圖14a描繪了處於
24 縮回配置的平移台412，並且圖14b描繪了處於橫向延伸配置
25 的平移台412。從貨架410(見圖4a-4b)拾取FOUP408，高架起
26 重運輸載具402沿著懸掛軌道406移動到貨架410側面的一位置。
27 接下來，平移台412橫向移動到貨架410上方的位置，如
28 方向箭頭409所示(參見圖4a)。然後操作起重爪426(參見圖
29 5)直接從貨架410拾取取/放置FOUP 408。一旦從貨架410拾
30 取FOUP408並由起重爪426保持著，平移台412移動回到其在
31 高架起重運輸載具402內的原始位置…高架起重運輸載具402

01 然後可以將FOUP408移動到IC晶片製造樓層的工作站或製程
02 機器。」證據4起重爪426、平移台412橫向移動到貨架410上
03 方的位置，如方向箭頭409所示(參見圖4a)。然後操作起重
04 爪426(參見圖5)直接從貨架410拾取/放置FOUP408，相當於
05 系爭專利請求項3升降台、用來使升降台移動的手段，故證
06 據4第4、5、14圖已揭露系爭專利請求項3「用來使升降台移
07 動的交接手段」，證據4第4圖並未揭露上述交接手段「是在
08 進料口上處與空架緩衝部上處之間」。惟查證據4圖式第6圖
09 及說明書第20頁第24至27行(中文翻譯參行政訴訟起訴狀第4
10 頁第3點第1段，見本院卷第16頁)揭露「高架起重器可用於
11 將FOUP408從軌道式傳送裝置610上拾取，並將FOUP408放置
12 到一工站進料口635，反之亦然。」證據圖式第6圖及說明書
13 第21頁第18至24行(中文翻譯參行政訴訟起訴狀第4頁第3點
14 第2段，見本院卷第16頁)揭露「接著，平移台412水平移動
15 使FOUP408位於傳送裝置610之正上方如箭頭409所示。高架
16 起重器接著以習知方式下降至傳送裝置610，如箭頭628所
17 示。接著高架起重器將FOUP 408放置於傳送裝置610…」證
18 據4工站進料口635、軌道式傳送裝置610，相當於系爭專利
19 請求項3進料口、空架緩衝部，證據4第6圖可見FOUP608之交
20 接係位於工站進料口635上處與軌道式傳送裝置610上處之
21 間，故證據4第6圖已揭露系爭專利請求項3「其中上述交接
22 手段，是在進料口上處與空架緩衝部上處之間」之技術特
23 徵。綜上所述，證據4第4、5、6、14圖及其對應之說明書
24 段落，已揭露系爭專利請求項3「其中上述交接手段，是在
25 進料口上處與空架緩衝部上處之間，用來使升降台移動的手
26 段」之技術特徵。

- 27 4.另證據2已揭露系爭專利請求項3「其中上述交接手段，是在
28 進料口上處與空架緩衝部上處之間」之技術特徵，已如前述
29 ；證據2雖未揭露利用升降台移動作為交接物品之交接手段
30 ，但證據4圖式第4、6圖已揭露利用升降台移動作為交接物
31 品之交接手段，故證據2圖式第3圖、證據4圖式第4、6圖之

01 組合亦已揭露系爭專利請求項3「其中上述交接手段，是在
02 進料口上處與空架緩衝部上處之間，用來使昇降台移動的手
03 段」之技術特徵。

04 5.承上所述，證據2、3、4同屬半導體搬運系統，於技術領域
05 上具有關聯性，證據2頂棚架空式搬運車10、證據3搬送台車
06 8、證據4頂上起重運輸車輛在搬運半導體物品之作用、功能
07 上具有共通性，故所屬技術領域中具有通常知識者具有合理
08 動機結合證據2、3、4。因此，系爭專利請求項3係為所屬技
09 術領域中具有通常知識者依據證據2、3、4之組合所能輕易
10 完成，不具進步性。

11 6.參加人於113年4月18日言詞辯論程序辯稱證據2、3、4彼此
12 間不具組合動機，證據2、3、4無法組合；每一個證據與系
13 爭專利間的差異很大無法結合云云。惟查：

14 (1)判斷該發明所屬技術領域中具有通常知識者是否有動機能結
15 合複數引證之技術內容時，應考量複數引證之技術內容的關
16 連性或共通性，而非考量引證之技術內容與申請專利之發明
17 的技術內容之關連性或共通性(參專利審查基準第二篇3.4.1
18 .1第2段)。

19 (2)證據2為一種頂棚架空式搬運車系統，具備搬運物品的頂棚
20 架空式搬運車以及供頂棚搬運車行走的行走路的頂棚架空式
21 搬運車系統的構造(證據2說明書第4頁第3至4行)，其主要解
22 決之技術問題為：短時間內交接物品於暫時保管物品的緩衝
23 裝置與頂棚架空式搬運車之間的頂棚架空式搬運車系統，以
24 改善運送時間(證據2說明書第6頁第13至18行)；其解決問題
25 之技術手段為：於行走路側面的對應頂棚架空式搬運車的搬
26 運手段的高度位置配置具備交接物品於頂棚搬運車的搬送手
27 段間的搬出搬入手段的緩衝裝置(證據2說明書第7頁第5至7
28 行)；證據3為一種搬送設備，係涉及在工廠等中使用的輸送
29 物體的輸送設備技術領域(參證據3說明書【0001】)，其主
30 要解決之技術問題為：提升無塵室生產設備之產能及半導體
31 之製造成本，提升改善運送設備之運送效率(參證據3說明書

01 【0004】），其解決問題之技術手段為：利用運送設備之搬送
02 台車、機械手臂及起重機之整合，提升輸送物體之輸送效率
03 （參證據3說明書【0007】至【0010】）；證據4為一種改良
04 的自動化材料搬運系統，係涉及一種使懸吊軌道上的架空式
05 升降機存取該軌道旁所儲存之在製品(WIP)部件的自動物料
06 裝卸運輸系統(參證據4說明書第1頁第19至23行)，其主要解
07 決之技術問題為：改善習知自動物料裝卸運輸系統在空架式
08 升降機只能存取位於懸吊軌道下單一平面位置的WIP儲存單
09 元，因而降低廠房面積使用率及增加土地成本(參證據4說明
10 書第2頁第27行至第3頁第1行)，其解決問題之技術手段為：
11 使通過懸吊軌道支撐的架空式升降機從位於軌道旁的儲存位
12 置存取在製品(WIP)部件，改善裝卸運輸系統空間使用率並
13 降低成本(參證據4說明書第4頁第2至10行)。證據2、3、4同
14 屬應用於半導體匣盒傳送之空架車搬運系統，於技術領域上
15 具有關聯性，證據2之頂棚架空式搬運車10、證據3之搬送台
16 車8及證據4之頂上起重運輸車輛其作用及功能均運用空架車
17 結合搬送軌道系統之配置，藉由該空架車搬運系統傳輸所欲
18 運送之匣盒於作用或功能上具有共通性，且引證2、引證3及
19 引證4於提升或改善空架車搬運系統效率具同等之功效。綜
20 上，該發明所屬技術領域中具有通常知識者，有動機可結合
21 證據2、證據3及證據4之技術內容，是以參照人上開理由並
22 不足採。

23 (五)證據2、3、5之組合不足以證明系爭專利請求項3不具進步性
24 ；

25 1.證據2並未揭露系爭專利請求項3「經由製程間搬運路線，行
26 走到第二製程內搬運路線」、「其中上述交接手段，是在進
27 料口上處與空架緩衝部上處之間，用來使升降台移動的手段
28 」之技術特徵；證據3已揭露證據2與系爭專利請求項3「經
29 由製程間搬運路線，行走到第二製程內搬運路線」之差異技
30 術特徵，已如前所述。因此，證據2、3並未揭露系爭專利請
31 求項3「其中上述交接手段，是在進料口上處與空架緩衝部

上處之間，用來使昇降台移動的手段」之技術特徵。

2.證據5為一種用於傳送和儲存與晶圓處理工具相關的晶圓容器的系統，圖式第1、5圖及說明書【0040】段揭露「此模範系統較佳是包含一整合的容器傳送機構13。該整合的容器傳送機構較佳是包含一第一容器傳送機構使容器1於臨時支撐區12與容器儲存區10之間傳送、一第二容器傳送機構使容器1於容器儲存區10與晶圓進料口/出料口7之間傳送，和一第三容器傳送機構使容器1於臨時支撐區12與晶圓進料口/出料口之間傳送。」說明書【0055】段揭露「可以注意到當一容器1被該鉗子35握住並當該鉗子被帶到頂點位置時，該鉗子35相鄰於該伸縮位置37，該伸縮裝置37較佳地可操控在軌道30的兩端上以Y方向移動。當該伸縮裝置37朝向軌道旁伸展時，該容器抓取機構14可操控來釋放或抓取放置於該容器儲存區域的一貨架16上之容器。當該伸縮裝置37朝向軌道伸展時，該容器抓取機構14可操控來釋放或抓取置放於相鄰的一晶圓進料口/出料口或置放於臨時支撐區12的一容器1」。由上所述，證據5臨時支撐區12、晶圓進料口/出料口7，相當於系爭專利請求項3空架緩衝部、進料口，惟證據5容器傳送機構13係將容器1由臨時支撐區12、容器儲存區10、晶圓進料口/出料口7之其中兩處之間，利用容器傳送機構13直接搬運容器1之定點，故證據5並未揭露系爭專利請求項3「經由一空架行走車中設置之交接手段交接物品」之技術特徵。由上所述，證據5並未揭露系爭專利請求項3「是在上述行走軌道的側方設置空架緩衝部，並且在上述空架行走車設置有：與該空架緩衝部之間交接物品用的交接手段，其中上述交接手段，是在進料口上處與空架緩衝部上處之間，用來使昇降台移動的手段」之技術特徵。

3.綜上，證據2、3、5均未揭露系爭專利請求項3「其中上述交接手段，是在進料口上處與空架緩衝部上處之間，用來使昇降台移動的手段」之技術特徵，該差異技術特徵具有如系爭專利說明書第7頁第3行所述「不需要在空架緩衝部設置於進

料口交接物品用的運輸機」之功效，因此，證據2、3、5之組合不足以證明系爭專利請求項3不具進步性。

(六)被告於113年4月18日言詞辯論程序陳稱原告所提證據4第14圖及證據5第7圖的平移細部結構，於本次言詞辯論才提出云云。然查，關於證據4第14圖及證據5第7圖已分別見於行政訴訟起訴狀第6、16頁(本院卷第18、28頁)，且業經被告答辯(本院卷第131至134頁)，是以被告所述理由並不可採。

(七)被告於113年3月11日準備程序主張：對甲證4即證據4圖5與圖6關於交接手段412之翻譯有意見，依照原文的意思應該是「傳送平台」而非「交接手段」，其餘沒有意見云云。惟查：

1.於本件113年4月18日言詞辯論程序，審判長諭示被告及參加人對原告舉發證據所提中譯本有無意見，被告及參加人均表示對原告中譯本無意見(見本院卷第419頁)。

2.原告於行政訴訟起訴狀第4頁第12行，將證據4圖5與圖6關於「translating stage 412」翻譯為「平移台412」，並於行政訴訟起訴狀第5頁第6至8行主張平移台412(具備水平移動之功能)與高架起重器(具備升降之功能)之技術特徵；證據4說明書第20頁第20至27行相關段落已說明該「translating stage 412」之作用係起重機配合平台將FOUP608於運送機610與進料口635間升降及平移之作用或功能，相當於系爭專利請求項3「用來使昇降台移動的手段」，故證據4已揭露系爭專利請求項3「交接物品用的交接手段」即對應系爭專利之物品交接手段。原告將證據4之「translating stage 412」該翻譯「平移台412」或被告所稱應翻譯為「傳送平台」，兩者僅是翻譯名稱不同，對該證據4「translating stage 412」之水平移轉及垂直升降之技術特徵判斷不生影響。

(八)被告於113年4月18日言詞辯論程序陳稱：甲證4揭示之平移台412、昇降台426、箭號409及箭號628是揭示空架行走車402移動方向，未清楚揭示物品(FOUP508、608)平行移動手段云云。但查，證據4說明書第21頁第18至24行揭露「接著，

01 平移台412水平移動使FOUP408位於傳送裝置610之正上方之
02 一位置，如箭頭409所示。高架起重器接著以習知方式下降
03 至傳送裝置610，如箭頭628所示。接著高架起重器將FOUP40
04 8放置於傳送裝置610…」」。因此，箭號409、628是揭示平移
05 台412、高架起重器之行進方向，並非被告所稱空架行車方
06 向，故被告主張證據4圖6的箭號409、628是揭示空架行走車
07 402方向，對於平行移動手段沒有揭示云云，並不可採。

08 (九)參加人辯稱證據2之滾子運送機8、對應之緩衝部也要設置滾
09 輪，呈現證據2與系爭專利結構差異云云。然查，證據2說明
10 書第23頁第15至18行揭示「沿與頂棚架空式搬運車10的行進
11 方向正交的方向交接卡匣9於自動倉庫5的上部工位52之間的
12 搬運手段不限於滾子運送機8、8，亦可適用其他構造的搬運
13 手段」，證據2揭示之滾子運送機為例示之態樣，並不排除
14 其他實施搬運手段之可能，證據2說明書中已清楚揭示該搬
15 運手段可由所屬技術領域中具有通常知識者所能輕易思及之
16 其他適當搬運方式(如系爭專利之交接手段)，是以參加人此
17 部分所辯並非足採。

18 七、綜上所述，證據2、3、4之組合足以證明系爭專利請求項3不
19 具進步性，證據2、3、5之組合不足以證明系爭專利請求項3
20 不具進步性。從而，被告所為系爭專利請求項3舉發不成立
21 之原處分，與法律規定不符，訴願決定予以維持，亦有違
22 誤。原告請求撤銷訴願決定及原處分，被告就系爭專利應作
23 成「請求項3舉發成立，應予撤銷」之處分，為有理由，應
24 予准許。

25 八、本件判決基礎已經明確，當事人其餘攻擊防禦方法及訴訟資
26 料經本院斟酌後，認與判決結果沒有影響，無逐一論述的必
27 要，併此說明。

28 據上論結，本件原告之訴為有理由，依智慧財產案件審理法第2
29 條，行政訴訟法第98條第1項前段，判決如主文。

30 中 華 民 國 113 年 5 月 9 日
31 智慧財產第二庭

審判長法官 彭洪英

法官 汪漢卿

法官 曾啓謀

以上正本係照原本作成。

一、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；如於本判決宣示或公告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）。

二、上訴未表明上訴理由且未於前述20日內補提上訴理由書者，逕以裁定駁回。

三、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49條之1第1項第3款）。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3項、第4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. 上訴人或其代表人、管理人、法定代理人具備法官、檢察官、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，上訴人或其代表人、管理人、法定代理人具備會計師資格者。 3. 專利行政事件，上訴人或其代表人、管理人、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	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。

01

行政法院認為適當者，亦得為上訴審訴訟代理人

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。

02

中 華 民 國 113 年 5 月 10 日

03

書記官 丘若瑤