



## 109 年度工研院服務型機器人專利讓與案

近年來，隨著人工智慧、物聯網、通訊等相關技術的突破與進展，機器人產業蓬勃發展，其中服務型機器人市場預估 2020 年全球產值為 370 億美金，2025 年將達 1025 億美金，年複合成長率預估達 22.6%，吸引國內外各大業者紛紛投入相關產品的開發，也由於市場競爭日趨激烈，國際各大廠競相運用結盟、併購、擴張、甚至是專利訴訟等商業策略，積極排除競爭對手，進而擴大市場影響力。我國擁有完整的服務型機器人關鍵組件的聚落及成本優勢，財團法人工業技術研究院（以下簡稱「工研院」）特別挑選與服務型機器人相關優質專利，並以讓與之方式提供國內廠商，以協助國內業者提升產品的國際競爭力，同時建立有效的專利防護網，與國際各大廠抗衡，期能達成促進整體產業發展、提升研發成果運用效益等目的。

一、主辦單位：工研院

二、投標廠商資格：

國內依中華民國法令組織登記成立且從事研發、設計、製造或銷售之公司法人。

三、讓與標的：

本讓與案包含感測避障、智慧機能、清潔集塵、檢測裝置及電源控制專利 46 案 104 件之工研院應有部分。以下簡稱「讓與標的」。「讓與標的」相關資訊詳如附件。

四、公開說明會與領標：

1. 公開說明會將於民國（下同）109 年 8 月 19 日 10 時整於工研院中興院區 51 館 110-1 室舉辦。
2. 公開說明會採電子郵件方式報名。有意報名者，請於 109 年 8 月 18 日 12 時整（含）前發送電子郵件（請於電子郵件主旨上註明「服務型機器人專利讓與案公開說明會報名」，並請於電子郵件內文中陳明：公司名稱、公司電話、參與人數、姓名、職稱。）予工研院技術移轉與法律中心（以下簡稱「技轉法律中心」）聯絡人（請詳十二、聯絡方式）進行報名。工研院「技轉法律中心」聯絡人將於 109 年 8 月 18 日 17 時整（含）前發送電子郵件回覆並告知公開說明會會議資訊。
3. 自本標案公告日起至截標日 109 年 8 月 31 日 17 時整（含）止，得洽「技轉法律中心」聯絡人領取標單。

五、投標方法：



1. 本標案採通訊或親送方式投標。投標廠商應按投標單內所列各項目填寫清楚，加蓋投標廠商公司章及負責人章，連同押標金、公司設立證明文件（如營利事業登記證、公司設立核准函、公司登記／變更資料或公司設立登記表影本）、廠商基本資料表（以下統稱「投標文件」），裝入信封密封之，並在信封上註明「服務型機器人專利讓與案投標」，於截標日 109 年 8 月 31 日 17 時整（含）前（以送達收據為憑）掛號寄達或親送至：

310401 新竹縣竹東鎮中興路四段 195 號 51 館 110 室

工研院技轉法律中心 鍾小姐 收

2. 本標案採「案」方式投標。「讓與標的」以同一發明為一案。本標案採一案一標，即同一案專利不分開投標／開標。
3. 本標案不得共同投標或重複投標。
4. 投標後除工研院要求或同意外，投標廠商不得以任何理由撤回或修改其投標單。
5. 投標廠商於投標時，不得附加任何條件。

## 六、押標金：

1. 押標金為總投標金額之 10%，以仟元為最小單位，以下四捨五入。
2. 押標金應以匯款、銀行本票或即期支票支付。若以銀行本票或即期支票支付時，請註明受款人為「財團法人工業技術研究院」，並載明禁止背書轉讓。
3. 得標廠商之押標金移充簽約保證金；未得標廠商之押標金，於開標後掛號無息寄回投標廠商。

## 七、有下列情形之一者，應認為無效投標，無效之投標不進入決標程序：

1. 投標時間截止後之投標。
2. 開標前業已公告停止本標案交易程序。
3. 投標廠商共同投標或重複投標，全部投標均為無效。
4. 投標單附加任何成交條件者。
5. 投標文件之記載不符所定程式或其記載之字跡潦草、模糊，致無法辨識者。
6. 投標文件有所缺漏者。但押標金不足者，工研院得要求投標廠商補足，若於決標前未能補足者，其投標為無效。

## 八、決標方法：

1. 開標日為 109 年 9 月 1 日。
2. 開標時，先就投標資格、投標單、押標金、公司設立證明文件、廠商基本資料表進行審查及確認。
3. 同一案以投標廠商出價金額最高且高於底價者得標。同一案有二家（含）以上投標金額相同時，由工研院現場抽籤決之。



4. 開標時將請律師到場監標。
5. 開標後將個別通知投標廠商開標結果（不公告得標廠商）。
6. 對於流標、廢標或無效投標之「讓與標的」，工研院得逕洽第三人為授權或讓與等交易行為，第三人不限於本公告之投標廠商資格。

## 九、契約事項：

1. 得標廠商應於接獲得標通知起 20 個工作天內，與工研院簽訂「讓與契約書」。各項契約條件應以工研院與得標廠商正式簽訂之「讓與契約書」為準。工研院保留與得標廠商簽訂「讓與契約書」之權利。
2. 得標廠商如屆期末與工研院簽訂「讓與契約書」時，工研院得沒收簽約保證金並取消得標資格（但經工研院同意者，不在此限）；此外，工研院得另洽第三人為授權或讓與等交易行為，第三人不限於本公告之投標廠商資格。
3. 得標廠商與簽訂「讓與契約書」者，須為同一人，否則工研院得沒收簽約保證金並取消得標資格；此外，工研院得另洽第三人為授權或讓與等交易行為，第三人不限於本公告之投標廠商資格。
4. 得標廠商就「讓與標的」同意遵守中華民國相關法令之規定（包括但不限於介入權、境外實施等規定）。前述法令變動時，亦同。
5. 得標廠商取得「讓與標的」應支付工研院讓與費用，讓與費用應以現金支付，但經工研院事前書面同意，得標廠商得以其股票支付，惟其支付方式、內容及相關細節等均應符合工研院之要求。
6. 得標廠商簽署「讓與契約書」且生效時，本標案簽約保證金移充為「讓與契約書」之讓與費用。
7. 「讓與契約書」經雙方依法簽章報經濟部同意後生效。得標廠商充分了解「讓與標的」之讓與依規定須送相關主管機關核准，且工研院對於經濟部之意見並無影響能力。
8. 得標廠商同意經濟部及工研院就「讓與標的」，享有永久、無償、全球、非專屬及不可轉讓之使用、實施其全部或部份之權利。得標廠商嗣後若將「讓與標的」專屬授權或讓與第三人時，並應使該第三人同意本條約定。再為專屬授權或讓與時亦同。
9. 得標廠商應就「讓與標的」之一部或全部，承受於「讓與契約書」生效前：（1）工研院已與第三人簽訂之授權契約中關於工研院之義務；（2）工研院已承諾第三人未來得取得非專屬授權之權利；及（3）工研院已承諾不會對特定之人及特定產品行使專利權。得標廠商嗣後若將「讓與標的」專屬授權或讓與他人時，應依政府相關法令規定及「讓與契約書」約定，取得主管機關核准及／或工研院同意後始得為之，並應使該專屬被授權人或受讓人同意本條約定。前述受讓人再為專屬授權或讓與時亦同。





10. 得標廠商同意並承認，「讓與契約書」僅為工研院同意讓與「讓與標的」予得標廠商。工研院亦僅依本標案公告日之「讓與標的」現狀辦理本標案並交付得標廠商，工研院不擔保「讓與標的」之尚在申請中之專利可獲證，或可依原始申請範圍獲證，或已獲證專利不會被撤銷、消滅或其範圍不會變更。工研院亦不擔保「讓與標的」有效性、合用性、商品化、無瑕疵、得向第三人主張權利、不侵害第三人之智慧財產權及可達其他特定目的之可能性，且不擔保得標廠商利用「讓與標的」所製造產品之產品責任。「讓與標的」之未獲證或被撤銷，工研院毋須返還或賠償任何款項予得標廠商。得標廠商或第三人因「讓與標的」發生任何損害時，工研院無須負擔任何責任，包括無須負擔相關侵權與瑕疵擔保責任。「讓與契約書」生效後，「讓與標的」之任何舉發、被撤銷或其他糾紛，得標廠商同意自行負責，概與工研院無涉；工研院亦毋須返還或賠償任何款項予得標廠商。此外，工研院並無提供任何有關「讓與標的」之資料文件予得標廠商，或是對得標廠商提供有關「讓與標的」之諮詢講解或訓練之義務。
11. 「讓與標的」之讓與登記手續全權由工研院依工研院專利讓與登記作業規範辦理，並由得標廠商負擔讓與手續所需之一切費用。雙方將互相配合以辦理讓與登記所需之手續。得標廠商應自「讓與契約書」生效之日起負擔「讓與標的」之申請維護等相關費用；得標廠商未依規定自行繳費，因而致「讓與標的」發生失效或其他不利益之效果者，概由得標廠商自負其責，工研院毋須為得標廠商之利益繳交專利相關費用或行使任何專利法所規定之權利義務。
12. 「讓與標的」有以下情事之一者，得標廠商同意遵守相關之法令規定，配合工研院為一切必要之申請，並應將其檢視該專利運用行為是否可能導致我國核心競爭力之削弱或影響國內研發創新佈局之報告，事前提供工研院。得標廠商且應配合工研院向主管機關（包含但不限於經濟部技術處，以下同）為境外實施等一切必要之申請（包括但不限於境外實施之申請等），並應提供一切相關之文件。得標廠商應於取得工研院及／或主管機關核准及同意後始得為之：
- (1) 得標廠商在我國管轄區域（係指台、澎、金、馬，下同）外自行使用、實施者；
  - (2) 得標廠商非專屬授權供非我國研究機構或企業，或在我國管轄區域外製造或使用；
  - (3) 得標廠商專屬授權供非我國研究機構或企業，或在我國管轄區域外製造或使用；
  - (4) 得標廠商讓與「讓與標的」之對象非我國研究機構或企業者。



13.得標廠商如有下列各款情事之一時，經濟部或工研院得解除「讓與契約書」，並得將「讓與標的」非專屬授權他人實施，或於必要時將「讓與標的」收歸國有：

- (1) 得標廠商於合理時間內無正當理由未有效運用「讓與標的」，且他人曾於該期間內以合理之商業條件，請求授權仍不能達成協議者。
- (2) 得標廠商以妨礙環境保護、公共安全或公共衛生之方式實施「讓與標的」者。
- (3) 為增進國家重大利益者。

有前項情形時，工研院已收取得標廠商之各項費用或金額無須返還，亦無須負擔損害賠償責任。

- 14.得標廠商如將「讓與標的」之全部或一部授權或讓與第三人（以下稱「後手」）時，應依政府相關法令及「讓與契約書」約定，取得主管機關及／或工研院同意並將相關授權或讓與對象事前通知工研院，以便工研院向主管機關陳報運用所生之產業效益。
- 15.得標廠商應使所有「後手」遵守本條第 8 項至第 10 項、第 12 項至第 14 項、及第 16 項之約定。如「後手」違反前述約定者，視為得標廠商違反前述約定。「後手」再為授權或讓與時，亦同。
- 16.基於尊重智慧財產並維護合法授權者之權利，得標廠商欲對第三人就「讓與標的」主張其權利時，應先定合理期間且以合理之商業條件通知該對象請求協商授權事宜。如經前述協商程序仍不能達成協議，而有必要採取法律行動時，應通知工研院。得標廠商於「讓與契約書」生效後對第三人就「讓與標的」以任何方式主張權利時，得標廠商應自行為該行為、進行該程序或訴訟，工研院無參與得標廠商進行該行為、程序或訴訟之義務。
- 17.得標廠商重整或聲請或被聲請重整；解散或決議解散或被命令或裁定解散；合併或決議合併；破產或聲請或被聲請宣告破產；主要資產被查封；無法償還債務；有相當事實足證有發生前述情事之虞；或股權結構中增加陸、港、澳投資人，且陸、港、澳投資人持有之股份累計達全部股份百分之十以上（下稱：股權變動）時，工研院得以書面通知解除「讓與契約書」。得標廠商於股權變動情事發生後 30 日內，應以書面通知工研院；工研院僅得於該股權變動情事導致「讓與契約書」有違反政府法令規定或損及我國整體產業及技術發展之情況下，始得解除「讓與契約書」或以書面另議新約。

十、領標方式：



有意投標者，請與工研院「技轉法律中心」聯絡人（請詳十二、聯絡方式）聯絡，取得投標單。

## 十一、注意事項：

本標案公告為「讓與契約書」之一部分。投標廠商之投標行為，視為已充分閱讀、了解並同意本公告、「讓與標的」、投標單及相關資訊之內容。各該內容如有不清楚或牴觸者，工研院保留最終之解釋與決定權利。

## 十二、聯絡方式：

本公告相關問題請洽詢：

工研院「技轉法律中心」 鍾小姐

電話：+886-3-591-2685，傳真：+886-3-582-0466

電子信箱：[eldachung@itri.org.tw](mailto:eldachung@itri.org.tw)

地址：310401 新竹縣竹東鎮中興路四段 195 號 51 館 110 室



附件：

專利清單

(一) 感測避障 (11 案 25 件)

案次	序號	件編號	性質	狀態	國家	中文名稱	專利證號	成果	專利起期	專利迄期	授權狀態
1	1	P04920044CN	發明	獲證	CN	攝影機數組校準系統與方法	ZL20031011528 7.4	經濟部技術處	20080917	20231126	曾非專
	2	P04920044TW	發明	獲證	TW	線型攝影機校準系統與方法	I228909	經濟部技術處	20050301	20231125	曾非專
2	3	P53000027TW	發明	獲證	TW	影像特徵描述處理裝置及影像特徵描述處理方法	I446276	經濟部技術處	20140721	20310913	非專屬授權中
3	4	P53000079TW	發明	獲證	TW	擷取機台之圖形介面視窗之元件的程式參數的方法和機台之操作方法	I448860	經濟部技術處	20140811	20311229	非專屬授權中
4	5	P53010003CN	發明	獲證	CN	特徵點匹配方法及其裝置	ZL20121024380 4.5	經濟部技術處	20160413	20320712	非專屬授權中/ 曾非專
	6	P53010003TW	發明	獲證	TW	特徵點匹配方法	I595428	經濟部技術處	20170811	20320528	非專屬授權中/ 曾非專
5	7	P53040023CN	發明	獲證	CN	影像縫合方法與影像縫合裝置	ZL20151077992 7.4	經濟部技術處	20190903	20351112	
	8	P53040023TW	發明	獲證	TW	影像縫合方法與影像縫合裝置	I582388	經濟部技術處	20170511	20351015	
	9	P53040023US	發明	獲證	US	影像縫合方法與影像縫合裝置	10, 516, 822	經濟部技術處	20191224	20370726	
6	10	P53950056CN	發明	獲證	CN	碰撞檢測裝置、碰撞檢測方法及應用其的機器人和吸塵器	ZL20061016594 7.3	經濟部技術處	20091209	20261210	非專屬授權中/ 曾非專
	11	P53950056TW	發明	獲證	TW	碰撞偵測裝置、碰撞偵測方法，及應用此碰撞偵測裝置的機器人和吸塵器	I319975	經濟部技術處	20100201	20261115	非專屬授權中/ 曾非專
	12	P53950056US	發明	獲證	US	碰撞偵測裝置、碰撞偵測方法，及應用此碰撞偵測裝置的機器人和吸塵器	7, 952, 470	經濟部技術處	20110531	20290211	非專屬授權中/ 曾非專
7	13	P53970082JP	發明	獲證	JP	具動態校正的攝影機及其動態校正方法	5177760	經濟部技術處	20130118	20290422	曾非專





3	14	P53970082TW	發明	獲證	TW	具動態校正的攝影機及其動態校正方法	I408486	經濟部技術處	20130911	20281229	曾非專
	15	P53990107CN	發明	獲證	CN	多視角取像方法及其應用系統	ZL20121002704 7.8	經濟部技術處	20150603	20320207	
	16	P53990107TW	發明	獲證	TW	多視角取像方法及應用其之系統	I467497	經濟部技術處	20150101	20310814	曾非專
9	17	P53990107US	發明	獲證	US	多視角取像方法及應用其之系統	9,046,496	經濟部技術處	20150602	20321223	
	18	P53010006TWC 1	發明	獲證	TW	接近物體偵測方法、接近物體偵測裝置及使用其之移動平台	I493211	工研院	20150721	20330424	非專屬授權中
	19	P53010006US	發明	獲證	US	接近物體偵測方法、接近物體偵測裝置及使用其之移動平台	9,162,360	工研院	20151020	20331230	非專屬授權中
0	20	P53950012CN	發明	獲證	CN	避障與防掉落系統及其方法	ZL20061008284 6.X	工研院	20120523	20260614	
	21	P53950012TW	發明	獲證	TW	避障與防掉落系統及其方法	I303754	工研院	20081201	20260508	曾非專
	22	P53950012US	發明	獲證	US	避障與防掉落系統及其方法	7,643,906	工研院	20100105	20261124	
1	23	P53960028CN	發明	獲證	CN	位置異常辨識系統及其辨識方法	ZL20071011134 2.0	工研院	20111109	20270614	曾非專
	24	P53960028TW	發明	獲證	TW	位置異常辨識系統及其辨識方法	I326353	工研院	20100621	20270528	曾非專
	25	P53960028US	發明	獲證	US	位置異常辨識系統及其辨識方法	7,768,658	工研院	20100803	20280821	曾非專

## (二) 智慧機能 (15 案 36 件)

案次	序號	件編號	性質	狀態	國家	中文名稱	專利證號	成果	專利起期	專利迄期	契約運用
12	26	P04930042TW	發明	獲證	TW	可回授控制之微定位平台	I286499	經濟部技術處	20070911	20241124	
13	27	P04940081CN	發明	獲證	CN	機器人移動平台及其移動感測方法	ZL20051013527 8.0	經濟部技術處	20081126	20251228	非專屬授權中
	28	P04940081TW	發明	獲證	TW	機器人移動平台及其移動感測方法	I290881	經濟部技術處	20071211	20251225	非專屬授權中
	29	P04940081US	發明	獲證	US	機器人移動平台及其移動感測方法	7,747,349	經濟部技術處	20100629	20281023	非專屬授權中
14	30	P53000053CN	發明	獲證	CN	距離感測裝置及距離感測方法	ZL20111045151 7.9	經濟部技術處	20150211	20311228	曾非專





	31	P53000053TW	發明	獲證	TW	距離感測裝置及距離感測方法	I461656	經濟部技術處	20141121	20311130	非專屬授權中／曾非專
	32	P53000053US	發明	獲證	US	距離感測裝置及距離感測方法	8,971,583	經濟部技術處	20150303	20330612	曾非專
15	33	P53040047CN	發明	獲證	CN	圖像辨識方法	ZL20151096124 1.7	經濟部技術處	20191203	20351217	曾非專
	34	P53040047TW	發明	獲證	TW	影像辨識方法	I569212	經濟部技術處	20170201	20351209	曾非專
	35	P53040047US	發明	獲證	US	影像辨識方法	10,102,432	經濟部技術處	20181016	20370116	非專屬授權中／曾非專
16	36	P53950134TW	發明	獲證	TW	聲源定位系統及聲源定位方法	I327230	經濟部技術處	20100711	20270402	
	37	P53950134US	發明	獲證	US	聲源定位系統及聲源定位方法	8,094,833	經濟部技術處	20120110	20301106	
17	38	P53970060TW	發明	獲證	TW	資料編碼及解碼方法	I384377	經濟部技術處	20130201	20281203	非專屬授權中／曾非專
	39	P53970060US	發明	獲證	US	資料編碼及解碼方法	7,843,365	經濟部技術處	20101130	20290708	非專屬授權中
18	40	P53970114CN	發明	獲證	CN	圖像辨識與輸出方法以及其系統	ZL20091000699 3.2	經濟部技術處	20130828	20290222	
	41	P53970114TW	發明	獲證	TW	影像辨識與輸出方法以及其系統	I410879	經濟部技術處	20131001	20290122	
	42	P53970114US	發明	獲證	US	影像辨識與輸出方法以及其系統	8,391,559	經濟部技術處	20130305	20311203	
19	43	P53980010CN	發明	獲證	CN	圖像辨識以及輸出方法及其系統	ZL20091013824 3.0	經濟部技術處	20130911	20290507	
	44	P53980010TW	發明	獲證	TW	影像辨識以及輸出方法與其系統	I384408	經濟部技術處	20130201	20290429	
	45	P53980010US	發明	獲證	US	影像辨識以及輸出方法與其系統	8,391,560	經濟部技術處	20130305	20311128	
20	46	P53980011CN	發明	獲證	CN	重組多張圖像與辨識方法以及圖像擷取與辨識系統	ZL20091013824 2.6	經濟部技術處	20130710	20290507	曾非專
	47	P53980011TW	發明	獲證	TW	重組多張影像與辨識方法以及影像擷取與辨識系統	I381321	經濟部技術處	20130101	20290429	曾非專
	48	P53980011USD 1	發明	獲證	US	重組多張影像與辨識方法以及影像擷取與辨識系統	9,286,533	經濟部技術處	20160315	20290729	曾非專



1	49	P53980093TW	發明	獲證	TW	人臉辨識方法及應用此方法之系統	I415011	經濟部技術處	20131111	20291216	
2	50	P53980094CN	發明	獲證	CN	視覺基礎的非接觸式通訊裝置及其方法	ZL20101000367 7.2	經濟部技術處	20130508	20300113	曾非專
3	51	P53990110TW	發明	獲證	TW	特徵點描述壓縮方法及特徵點描述壓縮裝置	I463438	經濟部技術處	20141201	20310306	非專屬授權中
	52	P53990110US	發明	獲證	US	特徵點描述壓縮方法及特徵點描述壓縮裝置	8,576,098	經濟部技術處	20131105	20320315	非專屬授權中
4	53	P53950014CN	發明	獲證	CN	自走式裝置的路徑導引方法	ZL20061010350 7.5	工研院	20090826	20260718	
	54	P53950014TW	發明	獲證	TW	自走式裝置之路徑導引方法	I305610	工研院	20090121	20260706	曾非專
	55	P53950014US	發明	獲證	US	自走式裝置之路徑導引方法	7,636,621	工研院	20091222	20271208	
5	56	P53950103CN	發明	獲證	CN	可動裝置回服務站的方法以及可動裝置服務系統	ZL20061017036 1.6	工研院	20101208	20261228	曾非專
	57	P53950103TW	發明	獲證	TW	可動裝置回服務站之方法以及使用該方法之可動裝置服務系統	I330305	工研院	20100911	20261227	曾非專
6	58	P53960121CN	發明	獲證	CN	利用盲文編碼圖案之區域識別系統	ZL20081000653 4.X	工研院	20130731	20280305	曾非專
	59	P53960121JP	發明	獲證	JP	利用盲文編碼圖案之區域識別系統	5036605	工研院	20120713	20280318	曾非專
	60	P53960121KR	發明	獲證	KR	利用盲文編碼圖案之區域識別系統	10-1023282	工研院	20110310	20280415	曾非專
	61	P53960121TW	發明	獲證	TW	利用盲文編碼圖案之區域識別系統	I384407	工研院	20130201	20280228	曾非專

### (三) 清潔集塵 (12 案 25 件)

案次	序號	件編號	性質	狀態	國家	中文名稱	專利證號	成果	專利起期	專利迄期	契約運用
27	62	P53970112CN	發明	獲證	CN	清潔裝置及其偵測方法	ZL20091017194 0.6	經濟部技術處	20121107	20290921	
	63	P53970112TW	發明	獲證	TW	清潔裝置、及其偵測方法	I399190	經濟部技術處	20130621	20290520	
	64	P53970112TWD 1	發明	獲證	TW	清潔裝置、及其偵測方法	I400054	經濟部技術處	20130701	20290520	
	65	P53970112USD 1	發明	獲證	US	清潔裝置、及其偵測方法	8,689,398	經濟部技術處	20140408	20300517	
28	66	P53030011US	發明	獲證	US	靜電式氣體清淨機	9,962,711	工研院	20180508	20360413	
29	67	P53950013US	發明	獲證	US	全向清潔裝置	7,568,536	工研院	20090804	20270718	



30	68	P53950032CN	發明	獲證	CN	離心風扇以及具有所述離心風扇的集塵盒模塊	ZL20061015267 3.4	工研院	20110511	20260924	非專屬授權中/ 曾非專
	69	P53950032TW	發明	獲證	TW	離心風扇以及使用該離心風扇之集塵盒模組	I308197	工研院	20090401	20260914	非專屬授權中/ 曾非專
31	70	P53950033CN	發明	獲證	CN	自走式清潔裝置	ZL20061015267 2.X	工研院	20100929	20260924	曾非專
	71	P53950033TW	發明	獲證	TW	自走式清潔裝置	I312279	工研院	20090721	20260918	曾非專
	72	P53950033US	發明	獲證	US	自走式清潔裝置	7,861,365	工研院	20110104	20291103	曾非專
32	73	P53950034TW	發明	獲證	TW	葉輪結構以及使用該葉輪結構之離心風扇裝置	I311611	工研院	20090701	20260824	曾非專
33	74	P53980032TW	發明	獲證	TW	清潔裝置之控制方法	I403300	工研院	20130801	20291115	
34	75	P53990001JP	發明	獲證	JP	吸塵清潔模組	5211213	工研院	20130301	20310731	曾非專
35	76	P53990014CN	發明	獲證	CN	吸塵輔助裝置	ZL20101027158 6.7	工研院	20140101	20300901	
	77	P53990014TW	發明	獲證	TW	吸塵輔助裝置	I444164	工研院	20140711	20300823	
	78	P53990014US	發明	獲證	US	吸塵輔助裝置	8,635,741	工研院	20140128	20320303	
36	79	P53990015CN	發明	獲證	CN	自捲式靜電除塵裝置	ZL20101057206 3.6	工研院	20131204	20301201	曾非專
	80	P53990015TW	發明	獲證	TW	自捲式靜電除塵裝置	I435702	工研院	20140501	20301108	曾非專
	81	P53990015US	發明	獲證	US	自捲式靜電除塵裝置	8,650,692	工研院	20140218	20320127	曾非專
37	82	P53990105CN	發明	獲證	CN	吸塵器及其操作方法	ZL20111015794 2.7	工研院	20150422	20310612	曾非專
	83	P53990105JP	發明	獲證	JP	吸塵器及其操作方法	5426636	工研院	20131206	20311103	曾非專
	84	P53990105TW	發明	獲證	TW	吸塵器及其操作方法	I487498	工研院	20150611	20310421	曾非專
	85	P53990105US	發明	獲證	US	吸塵器及其操作方法	9,055,848	工研院	20150616	20340204	曾非專
38	86	P53990106TW	設計	獲證	TW	吸塵器	D143031	工研院	20111001	20251108	曾非專

#### (四) 檢測裝置 (7 案 14 件)

案次	序號	件編號	性質	狀態	國家	中文名稱	專利證號	成果	專利起期	專利迄期	契約運用
39	87	P53000107CN	發明	獲證	CN	檢測電路的方法	ZL20121023330 4.3	經濟部技術處	20150506	20320705	
	88	P53000107TW	發明	獲證	TW	檢測電路之方法	I444630	經濟部技術處	20140711	20320319	
40	89	P53010005CN	發明	獲證	CN	平整度檢測裝置及其檢測方法	ZL20121036810 8.7	經濟部技術處	20160511	20320927	曾非專
	90	P53010005TW	發明	獲證	TW	平整度檢測裝置及其檢測方法	I460395	經濟部技術處	20141111	20320724	曾非專





1	91	P53010014TW	發明	獲證	TW	非接觸式三維物件量測方法與裝置	I472711	經濟部技術處	20150211	20321029	曾非專
2	92	P53020076CN	發明	獲證	CN	自動校正系統與自動校正方法	ZL20131075634 2.1	經濟部技術處	20171208	20331229	曾非專
	93	P53020076TW	發明	獲證	TW	自動校正系統與自動校正方法	I496052	經濟部技術處	20150811	20331212	曾非專
3	94	P53020096CN	發明	獲證	CN	物件空間信息量測裝置與方法及取像路徑的計算方法	ZL20141016195 4.0	經濟部技術處	20170804	20340421	
	95	P53020096TW	發明	獲證	TW	非接觸式物件空間資訊量測裝置與方法及取像路徑的計算方法	I493153	經濟部技術處	20150721	20340407	
4	96	P53030020CN	發明	獲證	CN	三維掃描儀校正系統及其校正方法	ZL20141082622 4.8	經濟部技術處	20200505	20341225	
	97	P53030020TW	發明	獲證	TW	三維掃描器校正系統及其校正方法	I517101	經濟部技術處	20160111	20341208	
5	98	P53040048CN	發明	獲證	CN	三維座標縫合方法及應用其之三維座標信息縫合裝置	ZL20151097091 5.X	經濟部技術處	20190521	20351221	
	99	P53040048TW	發明	獲證	TW	三維座標縫合方法及應用其之三維座標資訊縫合裝置	I578269	經濟部技術處	20170411	20351213	
	100	P53040048US	發明	獲證	US	三維座標縫合方法及應用其之三維座標資訊縫合裝置	9,613,465	經濟部技術處	20170404	20351220	

### (五) 電源控制 (1 案 4 件)

案次	序號	件編號	性質	狀態	國家	中文名稱	專利證號	成果	專利起期	專利迄期	契約運用
16	101	P53040059CN	發明	申請中	CN	模塊化微波電源供應器	申請中	工研院	申請中	申請中	
	102	P53040059EP	發明	暫准	EP	模組化微波電源供應器	暫准	工研院	暫准	暫准	
	103	P53040059TW	發明	獲證	TW	模組化微波電源供應器	I589189	工研院	20170621	20360414	
	104	P53040059US	發明	獲證	US	模組化微波電源供應器	10,555,384	工研院	20200204	20380504	

備註：本公告所包含之專利範圍除專利清單明載外，包含上開專利之延續案、分割案、EPC 申請案指定國別後所包含之各國專利。