

Приложение
к решению Федеральной службы по
интеллектуальной
собственности

ЗАКЛЮЧЕНИЕ
коллегии
по результатам рассмотрения возражения заявления

Коллегия в порядке, установленном пунктом 3 статьи 1248 части четвертой Гражданского кодекса Российской Федерации, введенной в действие с 1 января 2008 г. Федеральным законом от 18 декабря 2006 г. №321-ФЗ, в редакции Федерального закона от 12.03.2014 №35-ФЗ “О внесении изменений в части первую, вторую и четвертую Гражданского кодекса Российской Федерации и отдельные законодательные акты Российской Федерации” (далее - Кодекс) и Правилами подачи возражений и заявлений и их рассмотрения в Палате по патентным спорам, утвержденными приказом Роспатента от 22.04.2003 № 56, зарегистрированным в Министерстве юстиции Российской Федерации 08.05.2003 № 4520 (далее – Правила ППС), рассмотрела возражение Калашникова Р.А. (далее – заявитель), поступившее в 08.02.2018, на решение от 25.10.2017 Федеральной службы по интеллектуальной собственности (далее – Роспатент) о выдаче патента на изобретение по заявке № 2014140094/08, при этом установлено следующее.

Заявлена группа изобретений “Способ автоматической структуризации адекватных обрабатываемой информации компьютерных кодов для управления объектами интересов пользователя и его обслуживанием и программно-аппаратный автоматизированный комплекс для его осуществления”, совокупность признаков которых изложена в формуле, представленной в материалах заявки на дату ее подачи, в следующей редакции:

“1. Способ автоматической структуризации адекватных обрабатываемой информации компьютерных кодов для управления объектами интереса пользователя (ОИП) и его обслуживанием, по которому идентифицирующую ОИП, а также дополнительную взаимосвязанную с ОИП информацию

формируют в виде структурированной машинно-ориентированной последовательности эквивалентных ей компьютерных кодов и сохраняют ее в базе данных с возможностью их дальнейшего считывания и воспроизведения, а также преобразования и/или группировки по представляющим интерес для пользователя параметрам, далее, выполняя систему команд разработанного программного обеспечения, выводят на экран устройства вывода визуальной информации (УВВИ) изображение указателя координатного устройства ввода (КУВ), считывают необходимые пользователю ОИП из базы данных и выводят на экран УВВИ их изображения или формируют условия непосредственно пользователю самому вывести на экран УВВИ изображения необходимых ему ОИП, с помощью известных программных и аппаратных средств, формируют пользователю условия работать в режиме поиска и выбора начального ОИП, отслеживают и обрабатывают МФД пользователя, управляющего КУВ, перемещают на экране УВВИ изображение указателя КУВ до его совпадения с каким-либо из ОИП, то есть совмещают точку изображения курсора КУВ с управляемыми пользователем в каждый момент времени ее координатами с областью изображения ОИП на экране УВВИ с задаваемыми программным обеспечением его площадью и конфигурацией, при этом одновременно выводят на экран УВВИ дополнительную представляющую интерес для пользователя информацию о текущем ОИП, отслеживают и обрабатывают КФД пользователя, являющееся командой о начале текущей ГрОИП, при выборе пользователем первого ОИП для текущей ГрОИП фиксируют выбранный пользователем на экране УВВИ первый ОИП для текущей ГрОИП, реализуя целенаправленное КФД пользователя и изменяя при этом по выбору пользователя цвет, размеры, конфигурацию выбранного первого ОИП для текущей ГрОИП, с возможностью индивидуальной идентификации его в этом качестве, визуальнo выделяют его тем самым из других расположенных на экране УВВИ ОИП, также при этом, реализуя определенное КФД пользователя или автоматически, выводят на экран УВВИ дополнительную представляющую интерес для пользователя информацию о выбранном им первом ОИП для

текущей ГрОИП, выбранный первый ОИП на данном этапе текущей ГрОИП - определяют текущим выбранным ОИП, после выбора текущего ОИП, для выбора следующего ОИП и установления связи между ними, формируют пользователю условия работать в режиме поиска возможности установления связей с другими ОИП, о чем его информируют визуально в каждый момент времени, отображая на экране УВВИ линию с возможностью выбора пользователем или задания программно ее цвета, толщины и сплошности, располагая линию между текущим выбранным ОИП и текущим положением указателя КУВ (курсора), при наведении в режиме поиска возможности установления связей с другими ОИП указателя КУВ на любой ОИП, выводят на экране УВВИ для пользователя визуальную дополнительную информацию об ОИП, на который в данный момент времени наведен указатель КУВ, и потенциальной возможности установления связи между текущим выбранным ОИП и ОИП, на который наведен указатель КУВ, после выбора пользователем ОИП, на который в данный момент времени наведен указатель КУВ, в качестве текущего ОИП для текущей ГрОИП, при этом на данном ее этапе выбранный пользователем ранее ОИП определяют как предыдущий выбранный ОИП, по целенаправленному КФД пользователя устанавливают связь предыдущего выбранного ОИП с выбранным текущим ОИП, отображая ее на экране УВВИ в виде линии с возможностью выбора пользователем или задания программно ее цвета, толщины и сплошности, соединяющей предыдущий выбранный и текущий выбранный ОИП, затем пользователя снова автоматически переводят в режим поиска возможности установления связей между другими ОИП для текущей ГрОИП, с той лишь разницей, что отображают следующую за положением указателя КУВ (курсора) линию с возможностью выбора пользователем или задания программно ее цвета, толщины и сплошности между текущим выбранным ОИП и текущим положением указателя КУВ на экране УВВИ, при этом все ранее установленные связи между ОИП для всех ГрОИП продолжают одновременно отображать на экране УВВИ, повторяют для текущей ГрОИП использованную ранее совокупность операций, начиная с

перевода пользователя в режим поиска возможности установления связей между другими ОИП для текущей ГрОИП, до определенного КФД пользователя, являющегося командой завершения текущей ГрОИП, завершая текущую ГрОИП, автоматически выводят пользователя из режима поиска возможности установления связей между другими ОИП и прекращают отображать на экране УВВИ следующую за положением указателя КУВ линию от текущего выбранного ОИП, последовательно повторяя вышеописанную совокупность операций, начиная с формирования пользователю условий работать в режиме поиска и выбора начального ОИП, посредством целенаправленных КФД и МФД пользователя, устанавливают и отображают на экране УВВИ все необходимые пользователю связи между ОИП.

2. Программно-аппаратный автоматизированный комплекс (ПААК) для осуществления способа автоматической структуризации адекватных обрабатываемой информации компьютерных кодов для управления объектами интереса пользователя (ОИП) и его обслуживанием, содержащий управляемые пользователем, в том числе роботизированным устройством, последовательно соединенные между собой интерфейсную систему (ИНС), исполнительную систему (ИСС) и систему обмена и хранения информации (СОХ), при этом ИНС составлена из последовательно соединенных между собой координатного устройства ввода (КУВ), устройства вывода визуальной информации (УВВИ) и командного устройства ввода КомУВ, среди которых КУВ также непосредственно соединен с КомУВ, ИСС составлена из узла обработки совокупностей команд, формирования условий и режимов работы пользователя (УОК), непосредственно взаимосвязанного с узлом отслеживания и обработки командного физического действия пользователя (УКФД), узлом отслеживания и обработки манипулятивного физического действия пользователя (УМФД), узлом вывода дополнительной информации и соединительных линий (УДСЛ), узлом обмена данными (УОД), узлом хранения машиноориентированных машиночитаемых инструкций по обеспечению вывода ПААК из predetermined программным обеспечением режимов работы (УВХ), узлом

хранения машиноориентированных машиночитаемых инструкций по обеспечению работы ПААК в режиме поиска возможности установления связей с другими ОИП (УУС) и узлом хранения машиноориентированных машиночитаемых инструкций по обеспечению работы ПААК в режиме поиска и выбора начального ОИП (УНО), при этом УДСЛ также непосредственно взаимосвязан с УМФД, узлом отслеживания и обработки условия совмещения изображения указателя КУВ и изображения ОИП (УОС) и УОД, УМФД непосредственно также взаимосвязан с узлом вывода изображения указателя КУВ (УВИУ), УОС непосредственно также взаимосвязан с УВИУ и узлом вывода изображений ОИП (УВОИ), а УВОИ непосредственно также взаимосвязан с УОД, при этом СОХ составлена из последовательно соединенных между собой блока базы вспомогательных данных (БВД), блока базы основных данных (БОД) и блока запоминания информации (БЗИ), среди которых БВД непосредственно также взаимосвязан с УОК и с БЗИ.”

По результатам рассмотрения заявки был сделан вывод о несоответствии заявленного изобретения по независимому пункту 1 формулы условию патентоспособности “изобретательский уровень”. В отношении заявленного изобретения по независимому пункту 2 сделан вывод о его соответствии условиям патентоспособности, предусмотренным статьей 1350 Кодекса (см. запрос от 20.05.2016).

В корреспонденции, поступившей 08.11.2017, заявителем была представлена скорректированная формула, включающая только второй независимый пункт.

При вынесении решения Роспатента от 25.10.2017 о выдаче патента к рассмотрению была принята формула, представленная в корреспонденции от 08.11.2017.

На решение о выдаче патента на изобретение в соответствии с пунктом 3 статьи 1387 Кодекса поступило возражение, в котором заявитель выразил несогласие с решением Роспатента. Заявитель отметил, в частности, что: “... проигнорировав вопрос о патентоспособности способа, экспертиза пытается

лишить заявителя исключительных прав на этот объект, который по коммерческой стоимости в десятки и даже сотни раз превышает стоимость признанного ею изобретением второстепенного объекта "Программно-аппаратный автоматизированный комплекс" (далее ПААК) для осуществления указанного способа. Это предопределено возможностью практической реализации способа очень большим количеством вариантов устройств, а заявленный ПААК является всего лишь предварительным одним и далеко не самым совершенным устройством для его реализации."

Изучив материалы дела и заслушав участников рассмотрения возражения, коллегия установила следующее.

С учетом даты подачи заявки (03.10.2014) правовая база для оценки патентоспособности заявленной группы изобретений включает Кодекс, Административный регламент исполнения Федеральной службой по интеллектуальной собственности, патентам и товарным знакам государственной функции по организации приема заявок на изобретение и их рассмотрения, экспертизы и выдачи в установленном порядке патентов Российской Федерации на изобретение, утвержденный приказом Министерства образования и науки Российской Федерации от 29 октября 2008г. № 327 и зарегистрированный в Минюсте РФ 20 февраля 2009г., рег. № 13413 (далее – Регламент).

В соответствии с пунктом 1 статьи 1350 Кодекса, изобретению предоставляется правовая охрана, если оно является новым, имеет изобретательский уровень и промышленно применимо.

В соответствии с пунктом 2 статьи 1350 Кодекса изобретение имеет изобретательский уровень, если для специалиста оно явным образом не следует из уровня техники. Уровень техники включает любые сведения, ставшие общедоступными в мире до даты приоритета изобретения.

В соответствии с пунктом 10.7.4.2 Регламента в качестве аналога изобретения указывается средство того же назначения, известное из сведений, ставших общедоступными до даты приоритета изобретения.

В соответствии с подпунктом (1) пункта 24.5.3 Регламента изобретение явным образом следует из уровня техники, если оно может быть признано созданным путем объединения, изменения или совместного использования сведений, содержащихся в уровне техники, и/или общих знаний специалиста.

В соответствии с подпунктом (2) пункта 24.5.3 Регламента проверка изобретательского уровня может быть выполнена по следующей схеме:

определение наиболее близкого аналога в соответствии с пунктом 10.7.4.2 Регламента;

выявление признаков, которыми заявленное изобретение, охарактеризованное в независимом пункте формулы, отличается от наиболее близкого аналога (отличительных признаков);

выявление из уровня техники решений, имеющих признаки, совпадающие с отличительными признаками рассматриваемого изобретения;

анализ уровня техники с целью подтверждения известности влияния признаков, совпадающих с отличительными признаками заявленного изобретения, на указанный заявителем технический результат.

В соответствии с подпунктом (7) пункта 24.5.3 Регламента в случае наличия в формуле изобретения признаков, в отношении которых заявителем не определен технический результат, или в случае, когда установлено, что указанный им технический результат не достигается, подтверждения известности влияния таких отличительных признаков на технический результат не требуется.

В соответствии с пунктом 5.1 Правил ППС в случае отмены оспариваемого решения при рассмотрении возражения, принятого без проведения информационного поиска или по результатам поиска, проведенного не в полном объеме, решение должно быть принято с учетом результатов дополнительного информационного поиска, проведенного в полном объеме.

Анализ доводов возражения и доводов, содержащихся в решении о выдаче патента, показал следующее.

Как было отмечено выше, при вынесении решения Роспатента от 25.10.2017 о выдаче патента к рассмотрению была принята формула, представленная в корреспонденции от 08.11.2017 и включающая в себя один независимый пункт формулы (характеризующий устройство).

Не согласившись с принятым решением, заявитель подал возражение, в котором указал на неправомерность принятого решения и обосновал свое желание получить патент на группу изобретений (способ и устройство). При этом в возражении приведены доводы о патентоспособности изобретения по независимому пункту 1 формулы, представленной в материалах заявки на дату ее подачи.

На заседании коллегии от 15.06.2018 заявитель представил ходатайство о рассмотрении формулы, представленной в материалах заявки на дату ее подачи, включающую в себя два независимых пункта.

Ходатайство было удовлетворено.

На основании пункта 5.1 Правил ППС, материалы заявки были направлены для проведения дополнительного информационного поиска.

По результатам проведения дополнительного поиска 16.08.2018 были представлены: отчет о дополнительном информационном поиске; заключение, в котором сделан вывод о несоответствии заявленного изобретения по независимому пункту 1 формулы условию патентоспособности “изобретательский уровень” (в отношении независимого пункта 2 формулы сделан вывод о его соответствии всем условиям патентоспособности).

В отчете о дополнительном поиске приведены следующие источники информации:

– Scott A. Helmers, “Microsoft Visio 2013. Step by Step”, O`Reilly Media, Inc, 2013, p. 592 (далее – [1]);

– Bonnie Biafore, “Visio 2003 Bible”, Wiley Publishing, Inc, 2004, p. 817 (далее – [2]).

Вышеуказанные материалы были направлены в адрес заявителя.

В своем отзыве по результатам дополнительного информационного

поиска, поступившем 12.11.2018, заявитель, по существу, повторил свои доводы, изложенные в возражении, касающиеся патентоспособности способа по независимому пункту 1 формулы, характеризующей заявленную группу изобретений.

Проанализировав материалы, представленные по результатам проведения дополнительного информационного поиска и доводы заявителя, изложенные в возражении и отзыве по результатам дополнительного информационного поиска, касающиеся оценки соответствия заявленного изобретения по независимому пункту 1 формулы условию патентоспособности “изобретательский уровень”, коллегия установила следующее.

Можно согласиться с доводом, изложенным в отчете о дополнительном информационном поиске, что из источника информации [1] известен способ автоматической структуризации адекватных обрабатываемой информации компьютерных кодов для управления объектами интереса пользователя (ОИП) и его обслуживанием (в известном решении, также, как и в заявленном, осуществляется группировка ОИП интереса пользователя, а именно, соединение фигур с помощью линий, и последующая компьютерная обработка и структуризация указанной информации, представленной в виде компьютерного кода), включающий следующие признаки заявленного способа:

идентифицирующую ОИП, а также дополнительную взаимосвязанную с ОИП информацию формируют в виде структурированной машинно-ориентированной последовательности эквивалентных ей компьютерных кодов и сохраняют ее в базе данных с возможностью их дальнейшего считывания и воспроизведения, а также преобразования и/или группировки по представляющим интерес для пользователя параметрам (см. источник информации [1], стр. 4, раздел “Identifying the editions of Visio 2013”, стр. 6, абзац “New file format”, стр. 7, абзац “Structured diagrams”, стр. 8, абзац “Improved CAD support”, стр. 9, абзацы “Save as PDF or XPS”, “Data linking”, стр. 21, абзац “Save”. Идентифицирующая ОИП информация, – например, идентификатор фигуры “Racetrack table” или идентификатор фигуры “Multi-

chair racetrack” – см. на стр. 43, фиг. “Managing the Shapes window”; дополнительная взаимосвязанная с ОИП информация, – например, параметры width и height для выбранной shape, т.е. ширина и высота выбранной фигуры – см. на стр. 71, фиг. “The Size & Position window”),

далее, выполняя систему команд разработанного программного обеспечения, выводят на экран устройства вывода визуальной информации (УВВИ) изображение указателя координатного устройства ввода (КУВ) (см. источник информации [1], стр. 4, раздел “Identifying the editions of Visio 2013”, стр. 6, абзац “Enhanced touch support”, стр. 11, абзац “Screen resolution”, стр. 46, пункт 5, стр. 75, пункт 1),

считывают необходимые пользователю ОИП из базы данных и выводят на экран УВВИ их изображения или формируют условия непосредственно пользователю самому вывести на экран УВВИ изображения необходимых ему ОИП (см. источник информации [1], стр. 14, абзац “In the narrower left column is a list of recently opened diagrams...”, стр. 54, раздел “Using basic shapes and the Dynamic Grid”, стр. 75, абзац “SET UP”, стр. 89, абзац “However, if you want to add a different shape...”),

с помощью известных программных и аппаратных средств, формируют пользователю условия работать в режиме поиска и выбора начального ОИП (см. источник информации [1], стр. 4, раздел “Identifying the editions of Visio 2013”, стр. 76 – пункты 2, 3, стр. 89 – пункт 6. Под формированием пользователю условий работать в режиме поиска и выбора начального ОИП понимается отображение фигур на экране и возможность пользователю визуально выбрать начальный объект),

отслеживают и обрабатывают МФД пользователя, управляющего КУВ, перемещают на экране УВВИ изображение указателя КУВ до его совпадения с каким-либо из ОИП, то есть совмещают точку изображения курсора КУВ с управляемыми пользователем в каждый момент времени ее координатами с областью изображения ОИП на экране УВВИ с задаваемыми программным обеспечением его площадью и конфигурацией (см. источник информации [1],

стр. 76 – пункты 2, 3 – отображаемые фигуры (например, прямоугольник или круг) имеют задаваемые программным обеспечением площадь и конфигурацию, страница 88 – пункт б),

при этом одновременно выводят на экран УВВИ дополнительную представляющую интерес для пользователя информацию о текущем ОИП (см. источник информации [1], стр. 76 – пункт 3, стр. 117-122, раздел “Adding ScreenTips and comments”),

отслеживают и обрабатывают КФД пользователя, являющееся командой о начале текущей ГрОИП (см. источник информации [1], страница 80, пункт 1), при выборе пользователем первого ОИП для текущей ГрОИП фиксируют выбранный пользователем на экране УВВИ первый ОИП для текущей ГрОИП, реализуя целенаправленное КФД пользователя и (см. источник информации [1], стр. 76 – пункт 4, стр. 88 – пункт б)

изменяя при этом по выбору пользователя размеры, конфигурацию выбранного первого ОИП для текущей ГрОИП с возможностью индивидуальной идентификации его в этом качестве, визуальнo выделяют его тем самым из других расположенных на экране УВВИ ОИП (см. источник информации [1], стр. 70 – пункт 12, стр. 71 – пункт 13, стр. 72 – пункт 14, стр. 76 – пункты 3, 4, стр. 88 – пункт б),

также при этом, реализуя определенное КФД пользователя или автоматически, выводят на экран УВВИ дополнительную представляющую интерес для пользователя информацию о выбранном им первом ОИП для текущей ГрОИП (см. источник информации [1], стр. 76 – пункт 3, стр. 117-122, раздел “Adding ScreenTips and comments”),

выбранный первый ОИП на данном этапе текущей ГрОИП – определяют текущим выбранным ОИП (см. источник информации [1], стр. 76 – пункт 3, стр. 88 – пункт б),

после выбора текущего ОИП, для выбора следующего ОИП и установления связи между ними, формируют пользователю условия работать в режиме поиска возможности установления связей с другими ОИП, о чем его

информируют визуально в каждый момент времени, отображая на экране УВВИ линию с возможностью задания программно ее цвета, толщины и сплошности, располагая линию между текущим выбранным ОИП и текущим положением указателя КУВ (курсора) (см. источник информации [1], стр. 88 – пункт 6 – на первой фигуре слева, пунктирная линия между ромбом и указателем курсора имеет программно заданный цвет, толщину и сплошность, т.е. имеется возможность задания программно указанных параметров линии),

при наведении в режиме поиска возможности установления связей с другими ОИП указателя КУВ на любой ОИП, выводят на экране УВВИ для пользователя визуальную дополнительную информацию об ОИП, на который в данный момент времени наведен указатель КУВ, и потенциальной возможности установления связи между текущим выбранным ОИП и ОИП, на который наведен указатель КУВ (см. источник информации [1], стр. 81, 82 – пункт 4, стр. 117-122, раздел “Adding ScreenTips and comments”),

после выбора пользователем ОИП, на который в данный момент времени наведен указатель КУВ, в качестве текущего ОИП для текущей ГрОИП, при этом на данном ее этапе выбранный пользователем ранее ОИП определяют как предыдущий выбранный ОИП, по целенаправленному КФД пользователя устанавливают связь предыдущего выбранного ОИП с выбранным текущим ОИП, отображая ее на экране УВВИ в виде линии с возможностью задания программно ее цвета, толщины и сплошности, соединяющей предыдущий выбранный и текущий выбранный ОИП (см. источник информации [1], стр. 76 – пункт 4, стр. 88 – пункт 6),

затем пользователя снова автоматически переводят в режим поиска возможности установления связей между другими ОИП для текущей ГрОИП, с той лишь разницей, что отображают следующую за положением указателя КУВ (курсора) линию с возможностью задания программно ее цвета, толщины и сплошности между текущим выбранным ОИП и текущим положением указателя КУВ на экране УВВИ, при этом все ранее установленные связи между ОИП для всех ГрОИП продолжают одновременно отображать на экране

УВВИ, повторяют для текущей ГрОИП использованную ранее совокупность операций, начиная с перевода пользователя в режим поиска возможности установления связей между другими ОИП для текущей ГрОИП (см. источник информации [1], стр. 76, 77 – пункты 2-6, стр. 81, 82 – пункты 2-6, стр. 88, 90 – пункты 6, 14, 15),

до определенного КФД пользователя, являющегося командой завершения текущей ГрОИП, завершая текущую ГрОИП, автоматически выводят пользователя из режима поиска возможности установления связей между другими ОИП и прекращают отображать на экране УВВИ следующую за положением указателя КУВ линию от текущего выбранного ОИП (см. источник информации [1], стр. 80-83 – пункты 7, 8, стр. 236 – пункт 6 – нажатие на Pointer Tool завершает рисование соединительных линий между фигурами, т.е. завершает текущую ГрОИП, выводит пользователя из режима поиска возможности установления связей между другими ОИП и прекращает отображать на экране УВВИ следующую за положением указателя КУВ линию от текущего выбранного ОИП),

последовательно повторяя вышеописанную совокупность операций, начиная с формирования пользователю условий работать в режиме поиска и выбора начального ОИП, посредством целенаправленных КФД и МФД пользователя, устанавливают и отображают на экране УВВИ все необходимые пользователю связи между ОИП (см. источник информации [1], стр. 76, 77 – пункты 2-6, стр. 81, 82 – пункты 2-6, стр. 88, 90 – пункты 6, 14, 15).

При этом, при использовании известного решения обеспечивается достижение технического результата, обеспечиваемого заявленным решением и заключающегося в предоставлении пользователю возможности установления связей между объектами его интереса путем их группирования по predetermined признаку и в повышении скорости группирования объектов интереса пользователя (см. источник информации [1], стр. 36, фиг. “Shapes window”, стр. 54, абзац “SET UP”, пункт 1, стр. 59, 1 абзац, стр. 76, 77 – пункты 2-6, стр. 81, 82 – пункты 2-6, стр. 88, 90 – пункты 6, 14, 15. Высокая

скорость группирования достигается за счет автоматизации процесса группирования объектов интереса пользователя).

Отличие заявленного способа по независимому пункту 1 формулы, характеризующей группу изобретений, от известного из источника информации [1] заключается в том, что в нем изменяют по выбору пользователя цвет выбранного ОИП, а также в том, что имеется возможность выбора пользователем цвета, толщины и сплошности линии.

Из источника информации [2] известна возможность изменения по выбору пользователя цвета выбранного ОИП (см. источник информации [2], стр. 133, раздел “Applying Fill Formats”), а также возможность выбора пользователем цвета, толщины и сплошности линии (см. источник информации [2], стр. 128, 129, раздел “Applying Formats to Lines”).

Следует отметить, что в материалах заявки не раскрыта причинно-следственная связь признаков, касающихся возможности изменения по выбору пользователя цвета выбранного ОИП и возможности выбора пользователем цвета, толщины и сплошности линии, с указанным выше техническим результатом, и, соответственно, подтверждения влияния этих отличительных признаков на технический результат не требуется (подпункт (7) пункта 24.5.3 Регламента).

Таким образом, из источников информации [1], [2] известны сведения о всех признаках независимого пункта 1 принятой к рассмотрению формулы.

Следовательно, можно сделать вывод о том, что заявленное изобретение по независимому пункту 1 представленной формулы, характеризующей группу изобретений, не соответствует условию патентоспособности “изобретательский уровень”.

Что касается заявленного изобретения по независимому пункту 2 формулы, то, как было отмечено выше, в заключении по результатам дополнительного информационного поиска был сделан вывод о его соответствии всем условиям патентоспособности.

Таким образом, поскольку решение Роспатента о выдаче патента было

вынесено в отношении той формулы, которая была представлена заявителем для рассмотрения (включающей в себя один независимый пункт), и какие-либо основания для вывода об отказе в выдаче патента на изобретение с этой формулой отсутствуют, то упомянутое решение Роспатента было вынесено правомерно.

Что касается выдачи патента на группу изобретений, характеризуемых формулой, представленной в материалах заявки на дату ее подачи, то по приведенным выше основаниям такая возможность отсутствует.

В отношении доводов технического характера, изложенных в особом мнении, поступившем 30.11.2018, необходимо подчеркнуть, что они рассмотрены выше в настоящем заключении.

Учитывая вышеизложенное, коллегия пришла к выводу о наличии оснований для принятия Роспатентом следующего решения:

отказать в удовлетворении возражения, поступившего 08.02.2018, решение Роспатента от 25.10.2017 оставить в силе.