

ЗАКЛЮЧЕНИЕ
коллегии по результатам рассмотрения
 возражения **заявления**

Коллегия в порядке, установленном пунктом 3 статьи 1248 Гражданского кодекса 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, регистрационный № 4520, с изменениями от 11.12.2003 (далее – Правила ППС), рассмотрела возражение компании ВЕРМИР МЭНЬЮФЭКЧЕРИНГ КОМПАНИ, США (далее – заявитель), поступившее 10.10.2014, на решение Федеральной службы по интеллектуальной собственности (далее – Роспатент) от 10.04.2014 о признании заявки на изобретение № 2010102497/03 отозванной, при этом установлено следующее.

Заявка № 2010102497/03 на выдачу патента на изобретение «Система управления двигателем гусеничного траншекопателя» была подана заявителем 27.01.2010.

Совокупность признаков заявленного предложения изложена в уточненной формуле изобретения, представленной в корреспонденции, поступившей 15.04.2013, в следующей редакции:

«1. Система управления приведением в движение транспортного средства, которое содержит приспособление для экскавации, приводимое в действие гидростатическим приводом приспособления, который содержит гидравлический насос, питающий гидравлический двигатель, содержащая контроллер, который вырабатывает сигнал приведения в движение транспортного средства, для управления приведением в движение транспортного средства, причем контроллер использует гидравлическое давление гидростатического привода приспособления в качестве переменной

величины для изменения сигнала приведения в движение, причем транспортное средство представляет собой канавокопатель, содержащий: левое устройство приведения в движения, которое приводится в движение при помощи левого гидростатического привода, приводимого в действие при помощи двигателя; правое устройство приведения в движения, которое приводится в движение при помощи правого гидростатического привода, приводимого в действие при помощи двигателя; приспособление для экскавации, которое приводится в движение при помощи гидростатического привода указанного приспособления, приводимого в действие при помощи двигателя; и систему управления, которая вырабатывает сигнал приведения в движение транспортного средства, для управления приведением в движение транспортного средства при помощи левого и правого устройств приведения в движения, причем указанная система управления содержит множество изменяющих сигнал вводов, которые могут быть использованы для управления эффектом приведения в движения, вызванным сигналом приведения в движение транспортного средства, причем изменяющие сигнал вводы содержат: первый изменяющий сигнал ввод, полученный от органа управления приведением в движение, которым вручную может управлять оператор канавокопателя; второй изменяющий сигнал ввод, полученный от органа рулевого управления, которым вручную может управлять оператор канавокопателя; третий изменяющий сигнал ввод, полученный от гидравлического давления гидростатического привода приспособления; четвертый изменяющий сигнал ввод, полученный от частоты вращения двигателя; пятый изменяющий сигнал ввод, полученный от частоты вращения или гидравлического давления левого гидростатического привода; и шестой изменяющий сигнал ввод, полученный от частоты вращения или гидравлического давления правого гидростатического привода.

2. Система управления по п.1, в которой приспособление для экскавации содержит установленную на стреле землеройную цепь.

3. Система управления по п.1, в которой транспортное средство содержит левый гидростатический привод, который приводит в действие

левое устройство приведения в движения транспортного средства, и правый гидростатический привод, который приводит в действие правое устройство приведения в движения транспортного средства.

4. Система управления по п.3, в которой левое и правое устройства приведения в движения содержат гусеницы.

5. Система управления по п.1, в котором третий, четвертый, пятый и шестой изменяющие сигнал вводы могут быть включены или выключены оператором.

6. Система управления по п.1, в которой контроллер использует алгоритм обратной связи для нахождения характерной реакции сигнала управления приведением в движение транспортного средства, причем в указанном алгоритме обратной связи использован поправочный коэффициент приспособления, основанный на гидравлическом давлении гидростатического привода приспособления, для масштабирования сигнала управления приведением в движение транспортного средства, при этом поправочный коэффициент приспособления непрерывно определяют как функцию гидравлического давления гидростатического привода приспособления и при помощи диапазона давлений привода приспособления с верхней границей и нижней границей, причем поправочный коэффициент приспособления выбирают равным 100% на нижней границе и ниже нее, и равным 0% на верхней границе и выше нее, и поправочный коэффициент приспособления снижают от 100% до 0% от нижней границы до верхней границы.

7. Система управления по п.1 или п.6, в которой гидростатический привод приспособления приводится в действие при помощи двигателя, имеющего частоту вращения двигателя, причем контроллер использует частоту вращения двигателя в качестве другой переменной для изменения сигнала управления приведением в движение транспортного средства, при этом система управления определяет полосу частот вращения двигателя, и когда частота вращения двигателя находится внутри полосы частот вращения двигателя, величина сигнала управления приведением в движение

транспортного средства увеличивается при повышении частоты вращения двигателя и уменьшается при снижении частоты вращения двигателя.

8. Система управления по п.7, в которой сигнал управления приведением в движение транспортного средства управляет гидростатическим приводом приведения в движение транспортного средства, причем гидростатический привод приведения в движение имеет частоту вращения привода и давление привода, при этом контроллер использует множество выбираемых оператором алгоритмов обратной связи для нахождения характерной реакции сигнала управления приведением в движение транспортного средства, причем множество выбираемых оператором алгоритмов обратной связи включают в себя: первый алгоритм, который использует показатели, основанные на гидравлическом давлении гидростатического привода приспособления, на частоте вращения двигателя и на разности между измеренной частотой вращения привода приведения в движение и расчетной частотой вращения привода приведения в движение, чтобы масштабировать сигнал управления приведением в движение транспортного средства; и второй алгоритм, который использует показатели, основанные на гидравлическом давлении гидростатического привода приспособления, на частоте вращения двигателя и на разности между измеренным давлением привода приведения в движение и расчетным давлением привода приведения в движение, чтобы масштабировать сигнал управления приведением в движение транспортного средства.

9. Система управления по п.8, которая дополнительно содержит третий алгоритм, который использует гидравлическое давление гидростатического привода приспособления и частоту вращения двигателя в качестве показателей для масштабирования сигнала управления приведением в движение транспортного средства и не использует разность между измеренной частотой вращения привода приведения в движение и расчетной частотой вращения привода приведения в движение или разность между измеренным давлением привода приведения в движение и расчетным давлением привода приведения в движение в качестве показателей для

масштабирования сигнала управления приведением в движение транспортного средства.

10. Система управления по п.1 или п. 7, в которой приспособление для экскавации содержит цепь для экскавации или колесо для экскавации, приводимые в движение при помощи гидростатического привода приспособления.

11. Система управления приведением в движение транспортного средства, которая содержит приспособление для экскавации приводимое в действие гидростатическим приводом приспособления, который содержит гидравлический насос, питающий гидравлический двигатель, содержащая контроллер, который вырабатывает сигнал приведения в движение транспортного средства, для управления приведением в движение транспортного средства, причем контроллер использует гидравлическое давление гидростатического привода приспособления в качестве переменной величины для изменения сигнала приведения в движение, при этом система управления образует диапазон давлений приспособления, причем, когда гидравлическое давление гидростатического привода приспособления находится внутри диапазона давлений, величина сигнала приведения в движение транспортного средства снижается в ответ на увеличение гидравлического давления гидростатического привода приспособления и увеличивается в ответ на снижение гидравлического давления гидростатического привода приспособления, причем диапазон давлений имеет верхнюю и нижнюю границы, и в которой величина сигнала приведения в движение транспортного средства не изменяется в ответ на изменение гидравлического давления гидростатического привода приспособления, когда гидравлическое давление гидростатического привода приспособления больше, чем верхняя граница или меньше, чем нижняя граница.

12. Система управления по п. 11, которая дополнительно содержит панель управления, образующую интерфейс пользователя, позволяющий

пользователю перемещать диапазон давлений вверх и вниз в диапазоне гидравлических давлений.

13. Система для управления системой приведения в движение экскаватора, причем система приведения в движение экскаватора содержит левое устройство приведения в движение, приводимое в действие при помощи первого гидростатического привода, и правое устройство приведения в движение, приводимое в действие при помощи второго гидростатического привода, причем первый гидростатический привод и второй гидростатический привод приводятся в действие при помощи двигателя, при этом указанная система содержит: контроллер, который вырабатывает первый выходной сигнал управления первым гидростатическим приводом, позволяющий изменять производительность первого гидростатического привода, и второй выходной сигнал управления вторым гидростатическим приводом, позволяющий изменять производительность второго гидростатического привода, причем контроллер использует алгоритмы обратной связи для нахождения характерной реакции первого выходного сигнала управления первым гидростатическим приводом и второго выходного сигнала управления вторым гидростатическим приводом; причем первый алгоритм обратной связи использует первый пропорционально-интегрально-дифференциальный поправочный коэффициент для масштабирования первого выходного сигнала управления первым гидростатическим приводом, а второй алгоритм обратной связи использует второй пропорционально-интегрально-дифференциальный поправочный коэффициент для масштабирования второго выходного сигнала управления вторым гидростатическим приводом; и при этом первый пропорционально – интегрально - дифференциальный поправочный коэффициент основан на разности между измеренным гидростатическим давлением первого гидростатического привода и расчетным гидростатическим давлением первого гидростатического привода, а второй пропорционально-интегрально-дифференциальный поправочный коэффициент основан на разности между измеренным гидростатическим

давлением второго гидростатического привода и расчетным гидростатическим давлением второго гидростатического привода.

14. Система для управления системой приведения в движение экскаватора, причем система приведения в движение экскаватора содержит устройство приведения в движение, приводимое в действие при помощи гидростатического привода приведения в движение, при этом гидростатический привод приведения в движение приводится в действие при помощи двигателя, причем двигатель имеет систему управления частотой вращения двигателя, которая содержит: контроллер, который вырабатывает сигнал приведения в движение транспортного средства, позволяющий изменять производительность гидростатического привода приведения в движение, причем контроллер использует алгоритм обратной связи для нахождения характерной реакции сигнала управления приведением в движение транспортного средства; причем алгоритм обратной связи использует множитель нагрузки, основанный на частоте вращения двигателя, в качестве показателя для масштабирования сигнала управления приведением в движение транспортного средства, при этом множитель нагрузки изменяется непосредственно при изменении частоты вращения двигателя, когда частота вращения двигателя находится в полосе частот вращения двигателя; при этом алгоритм обратной связи также использует поправочный коэффициент приведения в движение, основанный на рабочих характеристиках гидростатического привода приведения в движение, в качестве показателя для масштабирования сигнала управления приведением в движение транспортного средства, причем рабочие характеристики гидростатического привода приведения в движение выбирают из группы, в которую входят: а) разность между измеренным гидравлическим давлением гидростатического привода приведения в движение и расчетным гидравлическим давлением гидростатического привода приведения в движение; и б) разность между измеренной частотой вращения гидростатического привода приведения в движение и расчетной частотой вращения гидростатического привода приведения в движение.

15. Система приведения в действие экскаватора, который содержит двигатель, который приводит в действие гидростатический привод приведения в движение, для приведения в действие устройства приведения в движение экскаватора, причем двигатель имеет частоту вращения двигателя, при этом экскаватор также содержит приспособление для экскавации и исполнительный механизм для подъема и опускания приспособления для экскавации, причем указанная система содержит: контроллер, который вырабатывает сигнал приведения в движение транспортного средства, позволяющий изменять производительность гидростатического привода приведения в движение, который использует множество выбираемых оператором алгоритмов обратной связи для нахождения характерной реакции сигнала управления приведением в движение транспортного средства, при этом множество алгоритмов обратной связи используют множество показателей для нахождения характерной реакции сигнала управления приведением в движение транспортного средства, включающие в себя: множитель нагрузки, заданный как функция частоты вращения двигателя и при помощи полосы частот вращения двигателя, причем полоса частот вращения двигателя имеет нижнюю границу полосы частот вращения двигателя и верхнюю границу полосы частот вращения двигателя, причем множитель нагрузки изменяется непосредственно при изменении частоты вращения двигателя, когда частота вращения двигателя находится в полосе частот вращения двигателя; первый поправочный коэффициент приведения в движение, основанный на разности между измеренным гидравлическим давлением гидростатического привода приведения в движение и расчетным гидравлическим давлением гидростатического привода приведения в движение; и второй поправочный коэффициент приведения в движение, основанный на разности между измеренной частотой вращения гидростатического привода приведения в движение и расчетной частотой вращения гидростатического привода приведения в движение».

По результатам рассмотрения данной заявки Роспатентом было вынесено решение от 29.05.2013 о выдаче патента на изобретение.

В дальнейшем, ввиду того, что заявителем в установленные сроки не было представлено документа, подтверждающего уплату патентной пошлины за регистрацию упомянутого изобретения и выдачу на него патента, было принято 10.04.2014 решение о признании заявки на изобретение отозванной.

Заявитель выразил несогласие с решением Роспатента и в соответствии с пунктом 3 статьи 1387 Кодекса подал возражение. В возражении заявитель отмечает, что не имел возможности уплатить упомянутую пошлину и представить соответствующий платежный документ в установленный срок, поскольку указанное решение о выдаче патента от 29.05.2013 им получено не было. О наличии решения о выдаче патента заявитель узнал лишь из решения Роспатента от 10.04.2014 о признании заявки отозванной.

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

С учетом даты подачи заявки (27.01.2010) и даты вынесения решения Роспатента о признании заявки отозванной (10.04.2014) правовая база включает Договор о патентном праве (PLT), принятый Дипломатической конференцией 01.06.2000, ратифицированный Российской Федерацией 12.08.2009 (далее – Договор PLT), 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 29.10.2008 №327, зарегистрированный в Министерстве юстиции Российской Федерации 20.02.2009 №13413 (далее – Регламент ИЗ), Положение о патентных и иных пошлинах за совершение юридически значимых действий, связанных с патентом на изобретение, полезную модель, промышленный образец, с государственной регистрацией товарного знака и знака обслуживания, с государственной регистрацией и предоставлением исключительного права на наименование места происхождения товара, а так

же с государственной регистрацией перехода исключительных прав к другим лицам и договоров о распоряжении этими правами, утвержденное постановлением Правительства Российской Федерации от 10.12.2008 № 941 с изменениями (Собрание законодательства Российской Федерации, 2008, № 51, ст. 6170, 2011, № 39, ст. 5487, 2013, № 47, ст. 6106) (далее – Положения о пошлинах).

В соответствии с пунктом 1 статьи 12 Договора РЛТ в случае несоблюдения заявителем или владельцем срока для совершения действия в ходе процедуры в ведомстве, и если это несоблюдение непосредственно влечет за собой потерю прав в отношении заявки или патента, ведомство восстанавливает права заявителя или владельца в отношении соответствующей заявки или патента, в частности, если:

(iii) в ходатайстве указаны причины несоблюдения срока; и

(iv) ведомство сочтет, что несоблюдение срока произошло несмотря на принятие надлежащих при данных обстоятельствах мер или, по выбору Договаривающейся стороны, что любая задержка была непреднамеренной.

Согласно пункту 1 статьи 1249 Кодекса за совершение юридически значимых действий, связанных с патентом на изобретение взимаются патентные и иные пошлины.

Согласно пункту 1 статьи 1389 Кодекса пропущенные заявителем основной или продленный срок представления документов или дополнительных материалов по запросу федерального органа исполнительной власти по интеллектуальной собственности могут быть восстановлены указанным федеральным органом при условии, что заявитель представит доказательства уважительности причин, по которым не был соблюден срок.

Согласно пункту 1 статьи 1393 Кодекса на основании решения о выдаче патента на изобретение федеральный орган исполнительной власти по интеллектуальной собственности вносит изобретение в Государственный реестр изобретений Российской Федерации и выдает патент на изобретение.

Согласно пункту 2 статьи 1393 Кодекса государственная регистрация изобретения и выдача патента осуществляются при условии уплаты

соответствующей патентной пошлины. Если заявителем не представлен в установленном порядке документ, подтверждающий уплату патентной пошлины, регистрация изобретения и выдача патента не осуществляются, а соответствующая заявка признается отозванной. Аналогичное требование изложено в пункте 28.3 Регламента ИЗ.

В соответствии с пунктом 10.1 Регламента ИЗ юридически значимые действия, связанные с исполнением государственной функции, осуществляются при условии уплаты соответствующих патентных пошлин.

В соответствии с пунктом 28.3 Регламента ИЗ государственная регистрация изобретения и выдача патента осуществляются при условии представления в установленном порядке документа, подтверждающего уплату соответствующей патентной пошлины. При непредставлении в установленном порядке документа, подтверждающего уплату патентной пошлины за регистрацию изобретения и выдачу патента, регистрация изобретения и выдача патента не осуществляются, а по соответствующей заявке принимается решение о признании ее отозванной.

В соответствии с пунктом 8 Положения о пошлинах уплата пошлины, предусмотренной подпунктом 1.14 приложения к Положению о пошлинах, и представление документа, подтверждающего уплату, осуществляются в течение 4 месяцев с даты направления решения о выдаче патента.

Подпунктом 1.14 приложения к Положению о пошлинах предусмотрена пошлина за регистрацию изобретения, полезной модели, промышленного образца и выдачу патента на изобретение, промышленный образец, полезную модель.

Анализ доводов, изложенных в возражении и решении Роспатента, с учетом делопроизводства по заявке, показал следующее.

По результатам рассмотрения заявки на изобретение 29.05.2013 было вынесено и направлено в адрес представителя заявителя решение о выдаче патента.

В законодательно установленный срок с даты направления решения о выдаче патента (см. пункт 8 Положения о Пошлинах) документ, подтверждающий уплату патентной пошлины представлен не был.

Таким образом, на дату направления решения о признании заявки отозванной (10.04.2014) в материалах заявки отсутствовал документ, подтверждающий оплату патентной пошлины за регистрацию изобретения и выдачу патента, что и явилось причиной признания заявки отозванной.

Однако, в возражении заявитель указывает на то, что им не было получено решение Роспатента о выдаче патента на изобретение от 29.05.2013, о наличии которого ему стало известно только из решения Роспатента о признании заявки отозванной от 10.04.2014.

При этом, в деле заявки отсутствуют сведения, подтверждающие факт получения заявителем данного решения о выдаче патента на момент отзыва заявки. Коллегия также не располагает какими-либо документами, подтверждающими факт получения заявителем упомянутого решения о выдаче патента.

Следует отметить, что заявителем были разъяснены причины несоблюдения им вышеупомянутого срока представления платежного документа. Таким образом, задержка заявителем представления платежного документа была непреднамеренной (см. подпункты (iii) и (iv) пункта 1 статьи 12 Договора PLT, пункт 1 статьи 1389 Кодекса).

Исходя из изложенного, коллегия находит возможным отменить решение о признании заявки отозванной в связи с вновь открывшимися обстоятельствами.

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

удовлетворить возражение, поступившее 10.10.2014, отменить решение Роспатента от 10.04.2014 о признании заявки на изобретение № 2010102497/03 отозванной и возобновить делопроизводство по данной заявке.