

ЗАКЛЮЧЕНИЕ

коллегии палаты по патентным спорам

по результатам рассмотрения возражения заявления

Коллегия палаты по патентным спорам 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 № 4520 (далее – Правила ППС), рассмотрела поступившее 28.11.2011 от Гаджимурадова И.М. (далее – заявитель) возражение на решение Федеральной службы по интеллектуальной собственности патентам и товарным знакам (далее – Роспатент) от 11.03.2011 об отказе в выдаче патента на изобретение по заявке № 2009129941/11, при этом установлено следующее.

Заявлена группа изобретений «Способ управления машиной и устройство для его реализации», совокупность признаков которой изложена в формуле, содержащейся в корреспонденции, поступившей 09.09.2009, в следующей редакции:

«1. Способ управления машиной, включающий регулирование двигателя, движителя и их связей, отличающийся тем, что преобразуют технологическое сопротивление в потенциал управления и повышают безопасность регулирования силы, курса, торможения и авторесурса без множества датчиков, усилителей и исполнительных элементов для слитности проходов.

2. Способ по п.1, отличающийся тем, что передаточное число изменяют регулированием соотношений плеч рычагов связи.

3. Способ по п.1, отличающийся тем, что почворулевые рабочие органы используют для повышения потенциала устойчивости или минимизации ошибок и запаздывания отработок для обеспечения слитности проходов даже на склонах.

4. Способ управления машиной по п.1, отличающийся тем, что силы инерции и тяжести преобразуют в фактор управления тормозами колес и/или ног.

5. Способ управления машиной по п.1, отличающийся тем, что исправление ошибок преобразуют в их предотвращение и резервирование устойчивости рабочими органами.

6. Способ управления машиной по п.1, отличающийся тем, что функции дисков изменяют в режимах работы с вращением и без вращения, угловое положение преобразует технологический процесс в формирование курса.

7. Машина, содержащая двигатель, движители и механизмы управления, отличающаяся тем, что силовая передача от поршней к колесам и рабочим органам содержит рычаги, передаточное число - соотношение плеч которых изменяют потенциал (запас) устойчивости силы, проходимости, курса, торможения.

8. Машина по п.7, отличающаяся тем, что механизмы управления траекторией, нагрузкой и тормозами связаны с источниками технологической и гравитационной сил.

9. Машина по п.7, отличающаяся тем, что содержит почворулевые рабочие органы и/или копиры базовой линии для снижения ошибок и отработок.

10. Машина по п.7, отличающаяся тем, что содержит диски-копиры базовой линии и источники технологической силы при выполнении различных работ».

Данная формула изобретения была принята к рассмотрению при экспертизе заявки по существу.

По результатам рассмотрения Роспатент принял решение об отказе в выдаче патента, мотивированное несоответствием заявленной группы изобретений условию патентоспособности «промышленная применимость».

В решении Роспатента указано, что в описании заявки не приведены средства и методы, с помощью которых возможно осуществить предложенную группу изобретений в том виде, как она охарактеризована в независимых пунктах 1 и 7 принятой к рассмотрению формулы.

Так, в отношении независимого пункта 1 предложенной формулы в решении Роспатента отмечено, что заявителем не раскрыто, каким образом преобразуют

технологическое сопротивление в потенциал управления, а в отношении независимого пункта 7 формулы - каким образом можно изменить соотношение плеч рычагов для изменения потенциала (запаса) устойчивости силы, проходимости, курса, торможения.

Кроме того, в решении Роспатента указано, что в материалах заявки не раскрыты с полнотой, достаточной для их понимания, признаки формулы - «потенциал управления», «потенциал (запас) устойчивости», «потенциал проходимости», «потенциал курса», «потенциал торможения», «передаточное число – соотношение плеч...». При этом содержание данных признаков, обеспечивающее понимание сущности заявленной группы изобретений, не раскрыто и в приведенных заявителем следующих источниках информации:

- А.Ф. Крайнев, «Словарь справочник по механизмам», М: «МАШГИЗ», 1987 (далее - [1]);
- Н.Ф. Аникин и др., «Справочник изобретателя и рационализатора», М: «МАШГИЗ», 1963 г. (далее - [2]).

В соответствии с пунктом 3 статьи 1387 Кодекса заявитель подал возражение в палату по патентным спорам, в котором выразил несогласие с решением об отказе в выдаче патента, указав, что «силу двигателя передают шагающим рабочим органам и колесам малого диаметра. Отбор мощности заменяют отбором силы для движения и управления без запаздываний, снижают потери времени и энергии, число ошибок и отработок. Выпрямляют оси до снижения опорной площади до нуля и достижения слитности проходов поперек склона. Радиус точки отбора силы и качения колеса приближают при работе в поле вдоль и поперек склона и оси машины. Машина имеет нити и рычаги с храповиками передачи силы двигателя к колесам и рабочим органам».

В корреспонденциях, поступивших 18.10.2011 и 23.01.2012, заявитель представил уточненные варианты формулы в следующих редакциях:

«1. Способ управления машиной, включающий регулирование двигателя, трансмиссии, движителей рабочих органов и их связей, отличающийся тем, что

преобразуют технологическое сопротивление рабочих органов в силу управления и обеспечения слитности проходов на склоне без множества датчиков и усилителей.

2. Способ управления машиной по п.1, отличающийся тем, что рабочие органы используют для выпрямления осевой линии агрегата и обеспечивают слитность проходов на склонах.

3. Способ управления машиной по п.1, отличающийся тем, что силы инерции и тяжести преобразуют в фактор управления тормозами машины.

4. Способ управления машиной по п.1, отличающийся тем, что исправление ошибок преобразуют в их предотвращение.

5. Способ управления машиной по п.1, отличающийся тем, что функции дисков изменяют в режимах работы с вращением и без вращения, угловое положение задает технологический процесс.

6. Машина, содержащая двигатель, движители, рабочие органы и механизмы управления, отличающаяся тем, что силовая передача от поршней к колесам и рабочим органам содержит рычаги и нити.

7. Машина по п.6, отличающаяся тем, что механизмы управления связаны с источниками технологической и гравитационной сил.

8. Машина по п.6, отличающаяся тем, что содержит диски-копиры базовой линии и исполнители технологических процессов.

9. Машина, по п.6 содержащая двигатель, движители, рабочие органы, привод и механизмы управления, отличающаяся тем, что рабочие органы соединены с шарнирно-рычажным многоугольником с возможностью шагания и/или перемещения вдоль и/или поперек.

10. Машина по п.9, отличающаяся тем, что рабочие органы установлены на шарнирно-рычажном многоугольнике с возможностью силового действия во все стороны относительно энергоисточника и вместе с ним».

«1. Способ управления машиной, включающий преобразование технологического сопротивления в движущую силу, отличающийся тем, что технологическое сопротивление рабочих органов преобразуют в силу управления,

точку вождения преобразуют в линию безопасного вождения на склонах и использования сигнала ГЛОНАСС.

2. Способ по п.1, отличающийся тем, что почворулевые рабочие органы используют для минимизации ошибок и запаздываний их отработок, сближают и совмещают осевую АБС и базовую А, Б, С линии до достижения слитности проходов на склонах без множества ошибок и отработок.

3. Способ по п.1, отличающийся тем, что изменяют функции и режимы работы дисков, угловое положение используют для формирования курса и технологического процесса.

4. Способ управления машиной по п.1, отличающийся тем, что нагрузку двигателя регулируют изменением положения рычагов и храповиков.

5. Машина, содержащая двигатель, движители и механизмы управления, отличающаяся тем, что между поршнями двигателя и потребителями энергии установлены нити и рычаги с храповиками.

6. Машина по п.5, отличающаяся тем, что колесо-копир стенки борозды установлено ближе к центру сопротивления рабочих органов.

7. Машина по п.5, отличающаяся тем, что содержит шагающие рабочие органы- источники сил движения и управления».

Изучив материалы дела, коллегия палаты по патентным спорам установила следующее.

С учетом даты поступления заявки (04.08.2009) правовая база для оценки охраноспособности заявленного изобретения включает упомянутый выше 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 2008 г. № 327, зарегистрированным в Министерстве юстиции Российской Федерации 20.02.2009 № 13413 и

опубликованным в Бюллетене нормативных актов федеральных органов исполнительной власти от 25.05.2009 № 21 (далее – Регламент ИЗ) и Правила ППС.

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 4 статьи 1350 Кодекса, изобретение является промышленно применимым, если оно может быть использовано в промышленности, сельском хозяйстве, здравоохранении, других отраслях экономики или в социальной сфере.

Согласно подпункту 2 пункта 24.5.1 Регламента ИЗ, при установлении возможности использования изобретения в промышленности, сельском хозяйстве, здравоохранении и других отраслях деятельности, проверяется, указано ли назначение изобретения в описании, содержащемся в заявке на дату подачи (если на эту дату заявка содержала формулу изобретения - то в описании или формуле изобретения). Кроме того, проверяется, приведены ли в указанных документах и чертежах, содержащихся в заявке на дату подачи, средства и методы, с помощью которых возможно осуществление изобретения в том виде, как оно охарактеризовано в каждом из пунктов формулы изобретения. При отсутствии таких сведений в указанных документах допустимо, чтобы упомянутые средства и методы были описаны в источнике, ставшем общедоступным до даты приоритета изобретения. Кроме того, следует убедиться в том, что в случае осуществления изобретения по любому из пунктов формулы, действительно возможна реализация указанного заявителем назначения.

В соответствии с подпунктом 3 пункта 24.5.1 Регламента ИЗ, при несоблюдении хотя бы одного из указанных требований делается вывод о несоответствии изобретения условию промышленной применимости.

В соответствии с подпунктом 4 пункта 24.5.1 Регламента ИЗ, в отношении изобретения, для которого установлено несоответствие условию промышленной применимости, проверка новизны и изобретательского уровня не проводится.

Согласно пункту 1 статьи 1378 Кодекса, заявитель вправе внести в документы заявки исправления и уточнения без изменения сущности заявленного изобретения.

Согласно подпункту 3 пункта 24.7 Регламента ИЗ, дополнительные материалы признаются изменяющими сущность заявленного изобретения, если они содержат подлежащие включению в формулу признаки, не раскрытые на дату подачи заявки в описании, а также в формуле, если она содержалась в заявке на дату ее подачи. Признаки считаются подлежащими включению в формулу изобретения не только в том случае, когда они содержатся в представленной заявителем уточненной формуле, но и когда заявитель лишь указывает на необходимость включения в формулу изобретения таких признаков.

Сущность заявленной группы изобретений выражена в формуле, представленной в корреспонденции, поступившей 09.09.2009.

Анализ доводов, содержащихся в решении Роспатента и доводов возражения, касающихся оценки соответствия предложенной группы изобретений условию патентоспособности «промышленная применимость», показал следующее.

Согласно формуле и описанию заявки, назначением заявленного предложения является машина для перемещения и способ управления такой машиной.

Для реализации указанного назначения в предложенном способе по независимому пункту 1 формулы осуществляют преобразование технологического сопротивления в потенциал управления, а в предложенной машине по независимому пункту 7 формулы силовая передача от поршней к колесам и рабочим органам содержит рычаги, передаточное число - соотношение плеч которых изменяют потенциал (запас) устойчивости силы, проходимости, курса, торможения.

Однако, как справедливо отмечено в решении Роспатента, материалы заявки не содержат сведений о том, каким образом возможно преобразование технологического сопротивления в потенциал управления, и каким образом можно изменить соотношение плеч рычагов для изменения потенциала (запаса) устойчивости силы, проходимости, курса, торможения.

Кроме того, в материалах заявки, а также в приведенных заявителем источниках информации [1] и [2], не раскрыты с полнотой достаточной для их понимания в контексте с другими признаками формулы, следующие признаки: «потенциал управления», «потенциал (запас) устойчивости», «потенциал проходимости», «потенциал курса», «потенциал торможения», «передаточное число – соотношение плеч...». Действительно, на с. 275 источника информации [1] приведено определение передаточного числа зубчатой передачи - «передаточное число зубчатой передачи – отношение числа зубьев большего колеса к числу зубьев меньшего колеса». Однако установить, каким образом, «рычаги, передаточное число - соотношение плеч которых изменяют потенциал (запас) устойчивости силы, проходимости, курса, торможения», на основании упомянутого определения, не представляется возможным. Указанные выше признаки также не раскрыты в источнике информации [2].

Указание заявителя на то, что «силу двигателя передают шагающим рабочим органам и колесам малого диаметра. Отбор мощности заменяют отбором силы для движения и управления без запаздываний, снижают потери времени и энергии, число ошибок и отработок. Выпрямляют оси до снижения опорной площади до нуля и достижения слитности проходов поперек склона. Радиус точки отбора силы и качения колеса приближают при работе в поле вдоль и поперек склона и оси машины. Машина имеет нити и рычаги с храповиками передачи силы двигателя к колесам и рабочим органам», также не позволяет установить, каким образом возможно преобразовать технологическое сопротивление в потенциал управления, и каким образом изменяют соотношение плеч рычагов для изменения потенциала (запаса) устойчивости силы, проходимости, курса, торможения.

Таким образом, в материалах заявки не раскрыты средства и методы, с помощью которых возможно осуществить группу изобретений с реализацией упомянутого назначения в том виде, как она охарактеризована в каждом из независимых пунктов 1 и 7 формулы, принятой к рассмотрению.

В отношении уточненной формулы, представленной с корреспонденцией, поступившей 18.10.2011, необходимо отметить, следующие.

Независимый пункт 1 уточненной формулы скорректирован путем замены признака первоначальной формулы - «преобразуют технологическое сопротивление в потенциал управления...» на признак - «преобразуют технологическое сопротивление рабочих органов в силу управления ...». Однако анализ материалов заявки показал, что содержащееся в них сведения также не раскрывают средств и методов преобразования технологического сопротивления рабочих органов в силу управления.

Независимый пункт 6 уточненной формулы изобретения скорректирован путем исключения из независимого пункта 7 первоначальной формулы признаков - «передаточное число - соотношение плеч которых изменяют потенциал (запас) устойчивости силы, проходимости, курса, торможения». Однако оставшиеся в данном пункте формулы признаки характеризуют лишь факт наличия у силовой передачи от поршней к колесам и рабочим органам нитей и рычагов и не раскрывают какие-либо связи между этими элементами и механизмы их взаимодействия. Указанные связи, механизмы и принцип работы машины также не раскрыты в описании, что не позволяет сделать вывод том, что в материалах заявки приведены средства и методы, с помощью которых возможно осуществить предложенную группу изобретений в том виде, как она охарактеризована в указанном пункте формулы.

В отношении уточненной формулы, представленной с корреспонденцией, поступившей 23.01.2012, необходимо отметить, следующие.

В независимый пункт 1 уточненной формулы включен признак - «точку вождения преобразуют в линию безопасного вождения на склонах и использования сигнала ГЛОНАСС», который не был раскрыт на дату подачи заявки в описании и формуле, в связи с чем указанный пункт формулы не может быть принят к рассмотрению (см. подпункт 3 пункта 24.7 Регламента ИЗ).

Независимый пункт 5 упомянутой формулы по существу повторяет независимый пункт 6 формулы, представленной в корреспонденцией, поступившей 18.10.2011, и не может изменить изложенное выше мнение о патентоспособности охарактеризованного в нем изобретения.

На основании вышеизложенного можно сделать вывод о том, что заявитель не представил доводов, позволяющих признать заявленную группу изобретений соответствующей условию патентоспособности «промышленная применимость».

Учитывая вышеизложенное, коллегия палаты по патентным спорам пришла к выводу о возможности

отказать в удовлетворении возражения от 28.11.2011, решение Роспатента от 11.03.2011 об отказе в выдаче патента оставить в силе.