

ЗАКЛЮЧЕНИЕ
коллегии палаты по патентным спорам
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 № 4520 (далее – Правила ППС), рассмотрела возражение Староверова Н.Е. (далее – заявитель), поступившее 14.08.2014, на решение от 25.07.2014 Федеральной службы по интеллектуальной собственности (далее – Роспатент) о признании заявки № 2012144170/11 отозванной, при этом установлено следующее.

Заявлена группа изобретений «Система динамического управления бескорпусной бесопловой ракетой, в частности, космической (варианты)», совокупность признаков которых изложена в уточненной формуле, представленной в корреспонденции, поступившей 26.06.2014, в следующей редакции:

«1. Система динамического управления бескорпусной бесопловой ракетой, в частности - космической, содержащая переднее горизонтальное оперение, отличающаяся тем, что управление передним горизонтальным оперением типа «флюгерная утка» или типа «регрессивная флюгерная утка» на ракете осуществляется только в одной плоскости и по крену с помощью «ножниц» упомянутых рулей.

2. Система динамического управления бескорпусной бесопловой ракетой, в частности - космической, содержащей ракетный двигатель и полезную нагрузку, отличающаяся тем, что ракета имеет между основным

двигателем и полезной нагрузкой твёрдотопливный или жидкостный ракетный двигатель с тремя или более соплами (оптимально -4), управляемыми порознь или попарно.

3. Система по п.2, отличающаяся тем, что если используется твёрдотопливный двигатель один на все четыре/три сопла, то управление двумя противоположными соплами попарно заблокировано - уменьшение проходного сечения левого сопла должно сопровождаться увеличением проходного сечения правого сопла, и наоборот. Так же - переднее-заднее.

4. Система по п.2, отличающаяся тем, что если используется два твёрдотопливных двигателя, то управление двумя противоположными соплами попарно заблокировано - уменьшение проходного сечения левого сопла должно сопровождаться увеличением проходного сечения правого сопла, и наоборот. Так же - переднее-заднее.

5. Система по п.2, отличающаяся тем, что если используется жидкостный двигатель с одной камерой сгорания, то или противоположные сопла должны быть попарно заблокированы как в твёрдотопливном двигателе, или уменьшение-увеличение проходного сечения одного из сопел должно сопровождаться уменьшением-увеличением подачи ракетного топлива в камеру сгорания.

6. Система по п.2, отличающаяся тем, что отсек между основным двигателем и полезной нагрузкой является баком для жидкого ракетного топлива, имеющий или более отдельных маленьких РЖД, которые вынесены за габариты корпуса основного двигателя на пилонах и направлены вниз - в сторону от продольной оси ракеты под углом 1-60 градусов.

7. Система динамического управления бескорпусной бессопловой ракетой, в частности - космической, содержащей ракетный двигатель и полезную нагрузку, отличающаяся тем, что сопла или двигатели имеют газовые рули или интерцепторы, или имеются отклоняемые сопла, или сопла или двигатели имеют отклоняемое положение относительно пилона,

или сопла или двигатели имеют управляемое положение вместе с пилоном относительно ракеты.

8. Система динамического управления бескорпусной бессопловой ракетой, в частности - космической, содержащей ракетный двигатель и полезную нагрузку, отличающаяся тем, что рулёжные ЖРД расположены на полезной нагрузке, а между основным двигателем и полезной нагрузкой расположен сбрасываемый бак для жидкого ракетного топлива.

9. Система динамического управления бескорпусной бессопловой ракетой, в частности - космической, содержащей ракетный двигатель и полезную нагрузку, отличающаяся тем, что имеет на промежуточном баке или на полезной нагрузке рулёжные сопла или двигатели, имеющие возможность отклоняться вбок так, что их вектор не проходит через продольную ось ракеты и не параллелен ей.

10. Система динамического управления бескорпусной бессопловой ракетой, в частности - космической, содержащей ракетный двигатель и полезную нагрузку, отличающаяся тем, что ракета имеет переднее горизонтальное оперение, на котором установлены ЖРД, имеющие возможность вращаться вместе с ним.

11. Система динамического управления бескорпусной бессопловой ракетой, в частности - космической, содержащей ракетный двигатель и полезную нагрузку, отличающаяся тем, что если нагрузка не возвращаемая или одноразовая, то пилоны и двигатели расположены в задней по ходу ракеты части полезной нагрузки.

12. Система динамического управления бескорпусной бессопловой ракетой, в частности - космической, содержащей ракетный двигатель и полезную нагрузку, отличающаяся тем, что два руля или два ЖРД установлены на конце конусной части полезной нагрузки на конусе, вращающемся в плоскости, перпендикулярной продольной оси ракеты.

13. Система динамического управления бескорпусной бессопловой ракетой, в частности - космической, содержащей ракетный двигатель и

полезную нагрузку, отличающаяся тем, что два аэродинамических руля на конусной части ракеты установлены с возможностью изменения угла относительно поверхности ракеты относительно продольной оси или оси, по которой обтекается поворотный конус полезной нагрузки при посадке.

14. Система динамического управления бескорпусной бессопловой ракетой, в частности - космической, содержащей ракетный двигатель и полезную нагрузку, отличающаяся тем, что ракета совершает посадку многоразовой полезной нагрузки на быстро движущуюся рельсовую или колёсную тележку, снабжённую мягким ложементом, например, надувным.

15. Система динамического управления бескорпусной бессопловой ракетой, в частности - космической, содержащей ракетный двигатель и полезную нагрузку, отличающаяся тем, что конусная часть полезной нагрузки состоит из объёмных секторов, закреплённых около торца конуса и имеющих возможность отклоняться в стороны от продольной оси и поворачиваться на 160-200 градусов относительно направления своей длины, или имеющих возможность поворачиваться только относительно одной оси, расположенной под углом к продольной оси так, что секторы в открытом положении становятся лопастями несущего винта».

На стадии проведения экспертизы по существу в адрес заявителя был направлен запрос от 16.12.2013, в котором указывалось, что все изобретения по независимым пунктам формулы, поступившей 14.01.2013, не могут быть признаны соответствующими условию патентоспособности «промышленная применимость», поскольку в материалах заявки на дату её подачи отсутствуют средства и методы для осуществления заявленных устройств в том виде, как они представлены в формуле.

Заявителем 13.02.2014 были представлены материалы, содержащие сведения о средствах и методах создания системы динамического управления бескорпусной бессопловой ракетой. В связи с чем, вопрос о соответствии условию патентоспособности «промышленная применимость»

изобретений по независимым пунктам формулы, поступившей 14.01.2013, был снят. Однако были выявлены противоречия в каждом независимом пункте указанной формулы, характеризующей группу изобретений, между родовым понятием и содержащимися в нем признаками. А именно, родовое понятие каждого из независимых пунктов формулы характеризует систему динамического управления бескорпусной бессопловой ракетой, при этом признаки представлены так, что они характеризуют сопловую ракету с корпусом или соплом.

В запросе от 11.04.2014 отмечено, что указанное выше противоречие не позволяет признать формулу изобретения, поступившую 14.01.2013, ясной, причем для устранения указанного противоречия в данном запросе предлагается исключить признаки «бессопловая» и «бескорпусная» из родового понятия каждого независимого пункта.

В корреспонденции, поступившей в Роспатент 26.06.2014, заявителем была представлена новая редакция формулы изобретения, в которой не были учтены замечания, изложенные в указанных выше запросах.

В связи с тем, что в вышеуказанной корреспонденции была приведена скорректированная формула изобретения, по прежнему не удовлетворяющая требованию ясности, было вынесено решение Роспатента от 25.07.2014 о признании заявки отозванной.

В соответствии с пунктом 3 статьи 1387 Кодекса поступило возражение, в котором заявитель выразил несогласие с решением Роспатента о признании заявки отозванной.

Изучив материалы дела, коллегия установила следующее.

С учетом даты подачи заявки (16.10.2012) и даты вынесения решения Роспатента о признании заявки отозванной (25.07.2014), правовая база

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), Правила ППС.

В соответствии с пунктом 1 статьи 1378 Кодекса заявитель вправе внести в документы заявки на изобретение исправления и уточнения, в том числе путем подачи дополнительных материалов, до принятия по этой заявке решения о выдаче патента либо об отказе в выдаче патента, если эти исправления и уточнения не изменяют сущность заявленного изобретения. Дополнительные материалы изменяют сущность заявленного изобретения, если они содержат признаки, подлежащие включению в формулу изобретения, не раскрытые на дату приоритета в документах, послуживших основанием для его установления, а также в формуле изобретения в случае, если на дату приоритета заявка содержала формулу изобретения.

В соответствии с пунктом 5 статьи 1386 Кодекса в процессе экспертизы заявки на изобретение по существу федеральный орган исполнительной власти по интеллектуальной собственности может запросить у заявителя дополнительные материалы (в том числе измененную формулу изобретения), без которых проведение экспертизы невозможно. В этом случае дополнительные материалы без изменения сущности изобретения должны быть представлены в течение двух месяцев со дня получения заявителем запроса или копий материалов, противопоставленных заявке, при условии, что заявитель запросил указанные копии в течение месяца со дня получения им запроса указанного федерального органа. Если заявитель в установленный срок не представит запрашиваемые материалы

или не подаст ходатайство о продлении этого срока, заявка признается отозванной. Срок, установленный для представления заявителем запрашиваемых материалов, может быть продлен указанным федеральным органом не более чем на десять месяцев.

В соответствии с пунктом 2 статьи 1387 Кодекса заявка признается отозванной в соответствии с положениями настоящей главы на основании решения федерального органа исполнительной власти по интеллектуальной собственности, за исключением случая, когда она отзывается заявителем.

В соответствии с подпунктом (4) пункта 10.8 Регламента формула должна быть ясной. Признаки изобретения должны быть выражены в формуле изобретения таким образом, чтобы обеспечить возможность понимания специалистом на основании уровня техники их смыслового содержания. Не допускается для выражения признаков в формуле изобретения использовать понятия, отнесенные в научно-технической литературе к ненаучным.

В соответствии с подпунктом (7) пункта 24.6 Регламента при непредставлении заявителем дополнительных материалов, или при представлении дополнительных материалов, не содержащих запрошенные сведения, без которых невозможно проведение экспертизы заявки, заявка признается отозванной.

В соответствии с подпунктом (3) пункта 24.7 Регламента при поступлении дополнительных материалов, представленных заявителем и принятых к рассмотрению, проверяется, не изменяют ли они сущность заявленного изобретения. 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. В случае признания дополнительных материалов изменяющими сущность заявленного изобретения, заявителю сообщается (в

очередном направляемом ему документе экспертизы) о том, какие из включенных в дополнительные материалы сведений послужили основанием для такого вывода экспертизы. При этом дальнейшее рассмотрение заявки продолжается в отношении тех пунктов формулы изобретения, представленной в дополнительных материалах, которые не содержат признаков, не раскрытых на дату подачи заявки в описании, а также в формуле, если она содержалась в заявке на дату ее подачи. Пункты формулы, содержащие указанные выше признаки, к рассмотрению не принимаются.

Анализ доводов заявителя и доводов, содержащихся в решении Роспатента о признании заявки отозванной, показал следующее.

Заявка № 2012144170/11 была подана в Роспатент 16.10.2012.

В адрес заявителя 11.04.2014 был направлен запрос, в котором отмечено, что формула, характеризующая группу изобретений, поступившая 14.01.2013, не удовлетворяет требованию ясности (п. 10.8 (4) Регламента). При этом в указанном запросе было предложено устранить вышеуказанные нарушения требований Регламента и представить скорректированную формулу.

В ответ на запрос от 11.04.2014 заявитель представил 26.06.2014 скорректированную формулу, однако, внесенные в неё уточнения и изменения основаны лишь на исключении из формулы, поступившей 14.01.2013, ряда зависимых и независимых пунктов, при этом оставшиеся независимые пункты представлены без изменений.

Так, назначением каждого из предложенных технических решений, как это следует из приведенной выше формулы, является система динамического управления бескорпусной бессопловой ракетой. При этом, в независимых пунктах указанной формулы содержатся признаки, характеризующие конструктивные элементы ракеты, которые определяют наличие у ракеты корпуса или сопла, а именно:

- наличие оперения (независимые пункты 1, 10);
- наличие нескольких сопел у ракетного двигателя (независимые пункты 2, 7);
- наличие твердотопливного или жидкостного ракетного двигателя (независимые пункты 7-15);
- наличие рулевых механизмов (независимые пункты 7-13).

Исходя из изложенного, можно согласиться с доводами решения Роспатента, что представленные в приведенной выше формуле изобретения объекты, на которые испрашивается правовая охрана, выражены неясно, поскольку имеется противоречие между назначением каждого технического решения и признаками, которыми эти решения охарактеризованы и, соответственно, не представляется возможным определить объем испрашиваемой правовой охраны.

При этом, представленные 26.06.2014 заявителем дополнительные материалы не содержат запрошенных сведений (см. пункт 5 статьи 1386 Кодекса).

Таким образом, решение Роспатента от 25.07.2014 о признании заявки отозванной вынесено правомерно.

Исходя из изложенного, можно констатировать, что заявителем не представлено доводов, подтверждающих неправомерность вынесенного Роспатентом решения.

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

отказать в удовлетворении возражения, поступившего 14.08.2014, решение Роспатента от 25.07.2014 оставить в силе.