

## **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, регистрационный № 4520, с изменениями от 11.12.2003 (далее – Правила ППС), рассмотрела возражение, поступившее 20.08.2014 от Федерального государственного автономного образовательного учреждения высшего профессионального образования «Южный федеральный университет» (далее – лицо, подавшее возражение) на решение Федеральной службы по интеллектуальной собственности (далее – Роспатент) от 29.05.2014 по заявке №2013155795/08 об отказе в выдаче патента на полезную модель, при этом установлено следующее.

Заявлено «Устройство управления автономным необитаемым подводным аппаратом», совокупность признаков которого изложена в формуле полезной модели, представленной на дату подачи заявки, в следующей редакции:

«Устройство управления автономным необитаемым подводным аппаратом, содержащее планировщик траекторий, первый, второй и третий вычислители матричных коэффициентов, вычислитель сигнала управления, первый и второй блоки транспонирования матриц, исполнительное устройство, механический блок, блок датчиков информации, блок формирования вектора нелинейных элементов, блок формирования матрицы

коэффициентов управления, блок формирования матрицы-производной вектор-столбца внешних скоростей по вектор-строке внутренних координат, блок формирования матрицы производной вектор-столбца внешних скоростей по вектор-строке внешних координат, блок формирования вектора внешних скоростей и приёмник сигналов спутниковых навигационных систем с приёмной антенной, в которой первый, второй, третий и четвертый выходы планировщика траектории соединены соответственно с первым, вторым, третьим и четвертым входами третьего вычислителя матричных коэффициентов, пятый и шестой выходы планировщика траекторий соединены соответственно с третьим и четвертым входами первого и третьего вычислителей матричных коэффициентов, первый и второй входы второго вычислителя матричного коэффициента соединены соответственно со вторым и третьим входами планировщика траекторий, первый вход планировщика траекторий соединен с первыми входами блока формирования вектора нелинейных элементов, блока формирования матрицы коэффициентов управления, блоков формирования матриц-производных и блока формирования вектора внешних скоростей, а второй - со входом первого блока транспонирования матриц, вторыми входами блоков формирования матриц-производных, вторым входом блока формирования вектора внешних скоростей и пятым входом третьего вычислителя матричного коэффициента, выход первого блока транспонирования матриц соединён с шестым входом третьего вычислителя матричного коэффициента, пятым входом второго вычислителя матричного коэффициента, выход второго блока транспонирования матриц соединён с шестым входом третьего вычислителя матричного коэффициента и вторым входом первого вычислителя матричного коэффициента, первый и пятый входы которого соединены соответственно со вторым и третьим выходами второго вычислителя матричного коэффициента, выход первого вычислителя матричного коэффициента, первый выход второго вычислителя матричного

коэффициента и выход третьего вычислителя матричного коэффициента соединены соответственно с первым, вторым и третьим входами вычислителя сигнала управления, четвёртый, пятый, шестой, седьмой и восьмой входы которого соединены с выходами блоков формирования вектора нелинейных элементов, матрицы коэффициентов управления, матриц-производных и вектора внешних скоростей соответственно, отличающееся тем, что в него дополнительно введены судовой пункт управления, гидролокатор с приёмно-передающей антенной, блок пересчёта координат и два приёмопередатчика с антеннами для подводной радиосвязи, при этом объектом управления является подводный аппарат, непосредственно на подводном аппарате установлены только исполнительное устройство, механический блок и один приёмопередатчик с антенной, вход-выход приёмопередатчика подводного аппарата соединён со входом-выходом приёмно-передающей антенны, выход - со входом исполнительного устройства, выход которого соединён со входами механического блока и блока датчиков информации, соединённого своим выходом со входом приёмопередатчика, остальная аппаратура установлена на судовом пункте управления, при этом последний удерживается на водной поверхности непосредственно над управляемым подводным аппаратом, приёмно-передающие антенны гидролокатора и приёмопередатчика устанавливаются с направлением максимумов характеристик направленности на подводный аппарат, вход-выход приёмопередатчика судового пункта управления соединён со входом-выходом приёмно-передающей антенны, вход - с выходом вычислителя сигнала управления, а выход - с первым входом блока планировщика траекторий, вход-выход гидролокатора соединён со входом-выходом приёмно-передающей антенны, а выход - с первым входом блока пересчёта координат, вход приёмника сигналов спутниковых навигационных систем соединён с выходом приёмной антенны, выход - со вторым входом блока пересчёта координат, первый выход

которого соединён со вторым входом планировщика траекторий, а второй выход - со входом второго блока транспонирования матриц.»

По результатам рассмотрения данной заявки 29.05.2014 было принято решение Роспатента об отказе в выдаче патента на полезную модель.

В решении Роспатента отмечено, что объект, на который подана заявка «Устройство управления автономным необитаемым подводным аппаратом», не является решением, которому согласно требованиям пункта 1 статьи 1351 Кодекса может быть предоставлена правовая охрана в качестве полезной модели.

Данный вывод основан на том, что совокупность признаков предложенной формулы характеризует несколько устройств, которые не находятся в конструктивном единстве, а их совместное использование не приводит к созданию единого нового устройства с новой функцией.

Заявителем 20.08.2014 было подано возражение в соответствии с пунктом 3 статьи 1387 Кодекса.

В возражении заявитель отмечает, что не согласен с решением Роспатента об отказе в выдаче патента на полезную модель, т.к. описанное в формуле полезной модели решение является устройством, поскольку все его элементы имеют функциональную и конструктивную взаимосвязь.

Изучив материалы дела, коллегия установила следующее.

С учетом даты подачи заявки (16.12.2013), правовая база для оценки патентоспособности заявленной полезной модели включает Кодекс и Административный регламент исполнения Федеральной службой по интеллектуальной собственности, патентам и товарным знакам государственной функции по организации приема заявок на полезную модель и их рассмотрения, экспертизы и выдачи в установленном порядке патентов Российской Федерации на полезную модель, утвержденный приказом Министерства образования и науки Российской Федерации от 29

октября 2008г № 326, зарегистрированный в Минюсте РФ 24 декабря 2008, рег. № 12977 (далее – Регламент ПМ).

В соответствии с пунктом 1 статьи 1351 Кодекса в качестве полезной модели охраняется техническое решение, относящееся к устройству.

Согласно пункту 1 статьи 1390 Кодекса если в процессе экспертизы заявки на полезную модель по существу установлено, что заявленный объект, выраженный формулой, предложенной заявителем, в частности, не соответствует хотя бы одному из требований или условий патентоспособности, предусмотренных статьёй 1351 Кодекса, федеральный орган исполнительной власти по интеллектуальной собственности принимает решение об отказе в выдаче патента.

В соответствии с пунктом 9.4.1 Регламента ПМ в качестве полезной модели не охраняется техническое решение, относящееся к способу, а также к веществу, штамму микроорганизма, культуре клеток растений или животных и другим продуктам, не являющимся устройством.

Согласно подпункту (2) пункта 9.7.4.3 Регламента ПМ для характеристики полезной модели используются, в частности, следующие признаки устройства: наличие конструктивного элемента; наличие связи между элементами; взаимное расположение элементов; форма выполнения элемента или устройства в целом, в частности, геометрическая форма; форма выполнения связи между элементами; параметры и другие характеристики элемента и их взаимосвязь; материал, из которого выполнен элемент или устройство в целом, за исключением признаков, характеризующих вещество как самостоятельный вид продукта, не являющийся устройством; среда, выполняющая функцию элемента.

Согласно пункту 10 Регламента ПМ, основанием для отказа в выдаче патента на полезную модель является решение об отказе в выдаче патента на полезную модель, принятое в связи со следующими обстоятельствами:

- (1) Заявленное предложение относится к предложениям, которые не

могут быть объектами патентных прав (пункт 9.4.1 Регламента ПМ).

- (2) Заявленное предложение не относится к техническим решениям (пункт 9.4.1 Регламента ПМ).
- (3) Заявленное предложение относится к решениям, которым не предоставляется правовая охрана в качестве полезной модели (пункт 9.4.1 Регламента ПМ).

Существо заявленного предложения выражено в приведённой выше формуле полезной модели, которую коллегия принимает к рассмотрению.

Анализ доводов возражения и доводов, содержащихся в решении Роспатента, показал следующее.

Как правомерно отмечено в решении Роспатента, из положений пункта 1 статьи 1351 Кодекса вытекает, что не охраняется в качестве полезной модели техническое решение, относящееся к нескольким устройствам. Патентное законодательство определяет устройство как конструкцию или изделие (см. пункт 10.4.1 Административного регламента 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, утвержденного приказом Министерства образования и науки Российской Федерации от 29 октября 2008г. № 327 и зарегистрированный в Минюсте РФ 20 февраля 2009г., рег. № 13413). Исходя из аналогии закона данное определение применимо и к полезным моделям.

Заявленное в качестве полезной модели техническое решение «Устройство управления автономным необитаемым подводным аппаратом», как можно установить на основании формулы и описания полезной модели, состоит из нескольких устройств, каждое из которых имеет свое собственное

назначение. А именно, заявленное решение представляет собой систему нескольких самостоятельных устройств, предназначенных для управления подводным аппаратом с судового пункта управления.

Данный вывод основан на том, что признаки предложенной формулы, характеризующие конструкцию подводного аппарата (содержит исполнительное устройство, механический блок) и судового пункта управления (содержит приёмопередатчик с антенной для подводной радиосвязи, планировщик траекторий, вычислители матричных коэффициентов, вычислитель сигнала управления, блоки транспонирования матриц, блок датчиков информации, блок формирования вектора нелинейных элементов, блок формирования матрицы коэффициентов управления, блок формирования матрицы-производной вектор-столбца внешних скоростей по вектор-строке внутренних координат, блок формирования матрицы производной вектор-столбца внешних скоростей по вектор-строке внешних координат, блок формирования вектора внешних скоростей, приёмник сигналов спутниковых навигационных систем с приёмной антенной, гидролокатор с приёмно-передающей антенной, блок пересчёта координат, приёмопередатчик с антенной) говорят только о наличии между вышеуказанными объектами функциональной связи. Причём данная связь обуславливает лишь возможность передачи управляющего сигнала между устройствами, входящими в конструкцию подводного аппарата и в судовой пункт управления, но не свидетельствует о факте объединения этих устройств в единую конструкцию или изделие.

Также можно констатировать, что упомянутый выше судовой пункт управления представляет собой систему нескольких самостоятельных устройств, поскольку характеризующие его признаки говорят только о наличии между его элементами функциональной связи. Данная связь обуславливает лишь возможность передачи управляющего сигнала между элементами судового пункта управления, но не свидетельствует о факте объединения этих элементов в единую конструкцию или изделие.

Кроме того, возможность использования указанных технических средств (элементов судового пункта управления и элементов подводного аппарата) в «устройстве управления автономным необитаемым подводным аппаратом», как следует из формулы и описания заявки, обусловлена не конструкторской доработкой этих средств, а лишь применением соответствующего алгоритма управления (например, используют программное обеспечение).

Таким образом, заявленное техническое решение в том виде, как оно представлено в предложенной формуле полезной модели, не характеризует одно устройство, а включает совокупность устройств, предназначенных для совместного использования в составе заявленного решения. Все вышеперечисленные устройства, а именно, элементы судового пункта управления и подводного аппарата не находятся в конструктивном единстве.

Исходя из изложенного, можно констатировать, что заявленному решению не может быть предоставлена охрана в качестве полезной модели согласно требованиям пункта 1 статьи 1351 Кодекса.

Таким образом, в возражении не содержится доводов, позволяющих сделать вывод о неправомерности вынесенного Роспатентом решения.

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

**отказать в удовлетворении возражения, поступившего 20.08.2014, решение Роспатента от 29.05.2014 оставить в силе.**