

ЗАКЛЮЧЕНИЕ
коллегии по результатам рассмотрения ☒ возражения

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 18.02.2016 от ФГБОУ ВПО «Владимирский Государственный Университет имени Александра Григорьевича и Николая Григорьевича Столетовых» (ВлГУ) (далее – лицо, подавшее возражение), на решение Федеральной службы по интеллектуальной собственности (далее – Роспатент) от 23.10.2015 об отказе в выдаче патента на полезную модель, при этом установлено следующее.

Заявка № 2015113383/02 на выдачу патента на полезную модель «Захватный корректирующий модуль» была подана заявителем 10.04.2015.

Совокупность признаков заявленного предложения изложена в формуле полезной модели, представленной заявителем в корреспонденции, поступившей 10.04.2015, в следующей редакции:

«Захватный корректирующий модуль, содержащий корпус с приводом линейного перемещения захвата, закрепленного на подвижном рабочем органе привода с возможностью перекоса и подпружиненного относительно среднего положения, а между захватом и подвижным рабочим органом установлен рычажный механизм коррекции, отличающийся тем, что рычажный механизм коррекции выполнен в виде стержня, один конец которого соединен с подвижным рабочим органом и подпружинен относительно среднего положения, а другой закреплен на захвате с

возможностью перекося и подпружинен относительно среднего положения.»

По результатам рассмотрения заявки по существу Роспатентом было принято решение от 23.10.2015 об отказе в выдаче патента на полезную модель в связи с тем, что заявленное предложение не соответствует условию патентоспособности «новизна».

Данный вывод основан на том, что все признаки независимого пункта 1 формулы полезной модели известны из патента RU 128150, опубликованного 20.05.2013 (далее – [1]).

Заявитель подал в соответствии с пунктом 3 статьи 1387 Кодекса возражение.

В возражении указано, что заявленное устройство отличается от устройства по патенту [1] тем, что:

- подвижный рабочий орган соединен с концом рычага и подпружинен относительно среднего положения и, таким образом, может перемещаться относительно подвижного рабочего органа;
- на захвате закреплён другой конец рычага с исключением возможности изменения его координаты относительно подвижного рабочего органа и, таким образом, осуществляется только перекося, поворот рычага относительно точки крепления.

Среднее положение – середина подвижного рабочего органа привода или захвата (далее по тексту «среднее положение»).

В возражении также указано, что устройство по патенту [1] не может быть выбрано в качестве прототипа по следующим основаниям:

- устройство по патенту [1] манипулирует другим изделием, отличающимся от изделия, установленного в захвате в заявленном устройстве;
- области использования устройства по патенту [1] и заявленного устройства различны.

Также следует отметить, что с возражением была представлена уточненная формула.

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

С учетом даты подачи заявки (10.04.2015), 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 полезной модели предоставляется правовая охрана, если она является новой и промышленно применимой.

В соответствии с пунктом 2 статьи 1351 Кодекса полезная модель является новой, если совокупность ее существенных признаков не известна из уровня техники. Уровень техники в отношении полезной модели включает любые сведения, ставшие общедоступными в мире до даты приоритета полезной модели. В уровень техники, в частности, также включаются запатентованные в Российской Федерации изобретения и полезные модели.

В соответствии с пунктом 9.4.(2.2) Регламента ПМ полезная модель считается соответствующей условию патентоспособности "новизна", если в уровне техники не известно средство того же назначения, что и полезная модель, которому присущи все приведенные в независимом пункте формулы

полезной модели существенные признаки, включая характеристику назначения.

В соответствии с пунктом 9.7.4.2 Регламента ПМ в разделе "Уровень техники" приводятся сведения об известных заявителю аналогах полезной модели с выделением из них аналога, наиболее близкого к полезной модели (прототипа). В качестве аналога полезной модели указывается средство того же назначения, известное из опубликованных в мире сведений, ставших общедоступными до даты приоритета полезной модели

В соответствии с пунктом 9.7.4.3.(1.1) Регламента ПМ сущность полезной модели как технического решения выражается в совокупности существенных признаков, достаточной для достижения обеспечиваемого полезной моделью технического результата. Признаки относятся к существенным, если они влияют на возможность получения технического результата, т.е. находятся в причинно-следственной связи с указанным результатом.

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, а также в случае, если патентообладателем по предложению палаты по патентным спорам внесены изменения в формулу полезной модели, решение Палаты по патентным спорам должно быть принято с учетом результатов дополнительного информационного поиска, проведенного в полном объеме.

Существо полезной модели выражено в приведенной выше формуле.

Анализ доводов, содержащихся в решении Роспатента и доводов возражения, касающихся оценки соответствия предложенной полезной модели условию патентоспособности «новизна», показал следующее.

Из патента [1] известен захватный корректирующий модель (средство того же назначения, что и заявленная полезная модель), который содержит

корпус с приводом линейного перемещения захвата, закрепленного на подвижном рабочем органе привода с возможностью перекоса и подпружиненного относительно среднего положения. Между захватом и подвижным рабочим органом установлен рычажный механизм коррекции, выполненный в виде стержня.

При этом нельзя согласиться с доводами заявителя в том, что в патенте [1] отсутствуют сведения о соединении подвижного рабочего органа с концом рычага и подпружиненного относительно среднего положения (см. формулу, фиг. а графических материалов)), а также закреплении на захвате другого конца рычага с возможностью перекоса (см. формулу, фиг. а графических материалов)).

Что касается доводов заявителя относительно области применения заявленного устройства и прототипа, а также захватываемого изделия, то необходимо отметить, что оценка соответствия полезной модели условию патентоспособности «новизна» проводится относительно признаков, содержащихся в формуле полезной модели (пункт 9.4.(2.2) Регламента ПМ).

Таким образом из патента [1] известны все признаки независимого пункта 1 формулы заявленной полезной модели, включая характеристику назначения.

Исходя из изложенного можно констатировать, что в возражении отсутствуют доводы, позволяющие сделать вывод о соответствии заявленной полезной модели условию патентоспособности «новизна».

Заявитель на заседании коллегии от 27.06.2016 представил формулу, скорректированную путем внесения в неё признаков, касающихся выполнения рычажного механизма коррекции в виде стержня, а также связей стержня с подвижным рабочим органом и захватом. Указанные признаки имеют причинно-следственную связь с указанными в описании полезной модели на дату подачи заявки техническими результатами, заключающимися в упрощении конструкции и повышении быстродействия

захвата изделия. Так, наличие шарнирного соединения стержня с захватом уменьшает количество рычагов, а также обеспечивает кинематическую пару «стержень-захват» вращательным движением, что уменьшает время на коррекцию положения захвата и захватываемого изделия.

Данная формула не изменяла сущность заявленной полезной модели и была принята коллегией к рассмотрению.

В соответствии с изложенным, коллегия пришла к выводу о необходимости направления материалов заявки для проведения дополнительного информационного поиска (пункт 5.1 Правил ППС).

По результатам проведенного поиска 04.08.2016 был представлен отчет о поиске и заключение экспертизы, согласно которым полезная модель по уточненной заявителем формуле удовлетворяет всем условиям патентоспособности.

Таким образом, каких-либо обстоятельств, препятствующих признанию заявленной полезной модели патентоспособной в объеме уточненной формулы, представленной заявителем 27.06.2016, не выявлено.

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

удовлетворить возражение, поступившее 18.02.2016, отменить решение Роспатента от 23.10.2015 и выдать патент Российской Федерации на полезную модель с формулой, уточненной заявителем 27.06.2016.

(21) 2015113383/02

(51) МПК

B25J 15/06 (2006.01)

(57)

Захватный корректирующий модуль, содержащий корпус с приводом линейного перемещения захвата, закрепленного на подвижном рабочем органе привода с возможностью перекоса и подпружиненного относительно среднего положения, а между захватом и подвижным рабочим органом установлен рычажный механизм коррекции, отличающийся тем, что рычажный механизм коррекции выполнен в виде стержня, один конец которого связан пружинами с подвижным рабочим органом и подпружинен относительно среднего положения, а другой - шарнирно закреплен на захвате с возможностью перекоса и подпружинен относительно среднего положения.

(56) RU 128150 U1, 20.05.2013;

RU 115711 U1, 10.05.2012.

Примечание: при публикации сведений о выдаче патента будут использованы описание и чертежи в первоначальной редакции заявителя.