

**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, зарегистрированными в Министерстве юстиции Российской Федерации 08.05.2003 № 4520 (далее – Правила ППС), рассмотрела возражение, поступившее 31.03.2014 от Блюм Е.Э., Блюм Н.Э., Блюм Л.Е (далее – заявитель) на решение Федеральной службы по интеллектуальной собственности (далее – Роспатент) от 17.02.2014 об отказе в выдаче патента на полезную модель по заявке 2013149329/14, при этом установлено следующее.

Заявлена полезная модель "Устройство для коррекции мышечного дисбаланса в нижних конечностях", совокупность признаков которой изложена в формуле, представленной на дату подачи в следующей редакции:

«Устройство для коррекции мышечного дисбаланса в нижних конечностях, содержащее основание с вертикальными стойками, опорные площадки для стоп, гидравлический узел, снабженный рабочим цилиндром, и поршнем, шарнирно соединенным с опорными площадками, при этом опорные площадки для стоп установлены с возможностью изменения наклона относительно плоскости основания и фиксации их, отличающийся тем, что оно снабжено дополнительными опорными площадками для стоп, поручнями, сиденьем в виде валиков, блоком управления, исполнительным блоком, программным блоком, и блоком контроля и фиксации динамических параметров пациента, при этом дополнительные опорные площадки для стоп установлены по линии расположения основных опорных площадок с возможностью изменения расстояния между основными и дополнительными

опорными площадками и с возможностью наклона их относительно плоскости основания и фиксации их и с возможностью поворота их относительно продольной горизонтальной оси, лежащей в плоскости основания и фиксации их, основные опорные площадки для стоп также выполнены с возможностью поворота их относительно продольной горизонтальной оси, лежащей в плоскости основания и фиксации их, гидравлический узел для основных и опорных площадок снабжен дополнительным поршнем, расположенным в рабочем цилиндре, образуя две входные и две выходные камеры, разделенные перегородкой, причем, одна выходная камера гидравлически через поршень связана с одной опорной площадкой, а другая выходная камера – с другой опорной площадкой, являющейся парой первой опорной площадки, при этом входные камеры через гидравлические управляемые задвижки соединены с выходами исполнительного блока, вход которого соединен с выходом программного блока, вход которого соединен с блоком управления, ручки закреплены на вертикальных стойках с каждой стороны основания над опорными площадками с возможностью изменения угла относительно стоек и высоты крепления относительно горизонтальной плоскости основания, сиденье в виде валика закреплено между каждой парой опорных площадок с возможностью его перемещения относительно опорных площадок, а блок контроля и фиксации динамических параметров пациента снабжен датчиками изменения положения и движения тела и блоком сравнения».

По результатам рассмотрения заявки по существу Роспатентом было принято решение от 17.02.2014 об отказе в выдаче патента на полезную модель, в связи с тем, что заявленное предложение не соответствует требованиям пункта 1 статьи 1351 Кодекса, а именно не является техническим решением, относящимся к устройству и не может охраняться в качестве полезной модели.

Данный вывод сделан на основании того, что заявленное решение относится к совокупности устройств – системе, состоящей из конструктивно

обособленных элементов, так как признаки заявленного решения не являются конструктивно едиными элементами.

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

Суть содержащихся в возражении доводов сводится к тому, что заявленное решение является полезной моделью, поскольку представляет собой механо-электронно-гидравлическое устройство, состоящее из функционально связанных между собой узлов (механический, электронный и гидравлический) и повышающее эффективность коррекции мышечного дисбаланса.

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

С учетом даты подачи заявки (07.11.2013), правовая база для оценки соответствия полезной модели условиям патентоспособности включает Кодекс, 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 2008 г. № 326, зарегистрированным в Министерстве юстиции Российской Федерации 24.12.2008 № 12977 и опубликованным в Бюллетене нормативных актов федеральных органов исполнительной власти от 09.03.2009 № 10 (далее – Регламент ПМ).

Согласно пункту 1 статьи 1351 Кодекса в качестве полезной модели охраняется техническое решение, относящееся к устройству.

Согласно подпункту 2 пункта 9.7.4.3 Регламента 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, 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: заявленное предложение относится к предложениям, которые не могут быть объектами патентных прав (пункт 9.4.1 Регламента); заявленное предложение не относится к техническим решениям (пункт 9.4.1 Регламента); заявленное предложение относится к решениям, которым не предоставляется правовая охрана в качестве полезной модели (пункт 9.4.1 Регламента).

Согласно пункту 4.9 Правил ППС при рассмотрении возражения, коллегия вправе предложить лицу, подавшему заявку на выдачу патента на изобретение, внести изменения в формулу изобретения, если эти изменения устраняют причины, послужившие единственным основанием для вывода о несоответствии рассматриваемого объекта условиям патентоспособности, а также основанием для вывода об отнесении заявленного объекта к перечню решений (объектов), не признаваемых патентоспособными изобретениями.

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

Как правомерно отмечено в решении Роспатента, из положений пункта 1 статьи 1351 Кодекса вытекает, что техническое решение, относящееся к нескольким устройствам, не охраняется в качестве полезной модели.

Заявленное решение рассматривается в объеме, определенном совокупностью признаков формулы предполагаемой полезной модели для установления того, может ли она быть признана относящейся к единому устройству.

В связи с этим, заявленное предложение должно являться характеристикой одного устройства, а не нескольких устройств, объединенных для совместного использования.

Решение по независимому пункту представленной формулы не является характеристикой одного устройства, а определяет совокупность нескольких конструктивно обособленных устройств - систему и включает несколько установленных на тренажерном средстве различных подсистем (блок коррекции мышечного дисбаланса в нижних конечностях; блок контроля, блок фиксации динамических параметров пациента; блок сравнения).

Каждый из указанных в формуле блоков (подсистем) характеризуется наличием элементов, которые конструктивно не едины, а совместное их использование не приводит к созданию одного устройства по причине отсутствия какой-либо связи между этими блоками.

При этом, установленные на тренажерном средстве подсистемы: коррекции, фиксации, контроля и сравнения функционального состояния пациента используются для решения и реализации разных технических задач и результатов.

Так, блок контроля и фиксации динамических параметров пациента направлен на получение информации о физическом состоянии пациента, о динамике работы мышц, а блок сравнения анализирует коррекцию физиологического состояния. Данные подсистемы не участвуют в тренировке мышц и не влияют на указанное заявителем назначение - коррекцию мышечного дисбаланса в нижних конечностях пациента.

Согласно подпункту 2 пункта 9.7.4.3 Регламента ПМ для характеристики полезной модели должны быть использованы не только признаки конструктивных элементов, но также должны быть показаны связи между этими элементами.

Данное требование заявителем не соблюдено, поскольку указанные в формуле подсистемы не находятся в конструктивном единстве (не показано наличие связи между элементами) и каждая из них имеет свое собственное функциональное назначение (для которого она и предназначена).

При этом, совместное использование вышеперечисленных подсистем не приводит к появлению у заявленной системы какой-либо единой новой функции.

Следовательно, в качестве полезной модели заявлено решение, охарактеризованное заявителем как система, вышеперечисленные элементы которой не находятся в конструктивном единстве и функциональной взаимосвязи друг с другом. Такое техническое решение относится к нескольким устройствам.

Таким образом, заявленное решение не отвечает требованиям, предъявляемым подпунктом 2 пункта 9.7.4.3 Регламента ПМ для характеристики полезной модели.

Исходя из изложенного, заявленному решению в том виде, как оно охарактеризовано в формуле (см. выше) не может быть предоставлена охрана в качестве полезной модели согласно требованиям пункта 1 статьи 1351 Кодекса.

В связи с этим можно констатировать правомерность вынесенного Роспатентом решения Роспатента об отказе в выдаче патента на полезную модель, охарактеризованную признаками в приведенной выше формулой.

Руководствуясь нормами пункта 4.9 Правил ППС, коллегия сочла возможным предложить заявителю скорректировать формулу полезной модели, устранив причины, послужившие единственным основанием для вывода об отнесении заявленного объекта к перечню решений (объектов), которым не может быть предоставлена охрана в качестве полезной модели.

Заявителем была представлена скорректированная формула полезной модели, которая была принята к рассмотрению. Данная формула уточнена путем

исключения признаков, характеризующих отдельные системы: «блок контроля и фиксации динамических параметров пациента», «блок контроля и фиксации динамических параметров пациента снабжен датчиками положения и движения тела и блоком сравнения», и устраняет причины, послужившие единственным основанием для вывода об отказе в выдаче патента на полезную модель (см. выше).

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

**удовлетворить возражение, поступившее 31.03.2014, отменить решение Роспатента от 17.02.2014 и выдать патент Российской Федерации на полезную модель по заявке № 2013149329/14 с формулой, уточненной заявителем.**

**(21) 2013149329/14**

**(54)(57)**

**A 61 H 1/02 (2006.01)**

«Устройство для коррекции мышечного дисбаланса в нижних конечностях, содержащее основание с вертикальными стойками, опорные площадки для стоп, гидравлический узел, снабженный рабочим цилиндром, и поршнем, шарнирно соединенным с опорными площадками, при этом опорные площадки для стоп установлены с возможностью изменения наклона относительно плоскости основания и фиксации их, отличающийся тем, что оно снабжено дополнительными опорными площадками для стоп, поручнями, сиденьем в виде валиков, блоком управления, исполнительным блоком, программным блоком, при этом дополнительные опорные площадки для стоп установлены по линии расположения основных опорных площадок с возможностью изменения расстояния между основными и дополнительными опорными площадками и с возможностью наклона их относительно плоскости основания и фиксации их и с возможностью поворота их относительно продольной горизонтальной оси, лежащей в плоскости основания и фиксации их, основные опорные площадки для стоп также выполнены с возможностью поворота их относительно продольной горизонтальной оси, лежащей в плоскости основания и фиксации их, гидравлический узел для основных и опорных площадок снабжен дополнительным поршнем, расположенным в рабочем цилиндре, образуя две входные и две выходные камеры, разделенные перегородкой, причем, одна выходная камера гидравлически через поршень связана с одной опорной площадкой, а другая выходная камера – с другой опорной площадкой, являющейся парой первой опорной площадки, при этом входные камеры через гидравлические управляемые задвижки соединены с

выходам исполнительного блока, вход которого соединен с выходом программного блока, вход которого соединен с блоком управления, поручни закреплены на вертикальных стойках с каждой стороны основания над опорными площадками с возможностью изменения угла относительно стоек и высоты крепления относительно горизонтальной плоскости основания, сиденье в виде валика закреплено между каждой парой опорных площадок с возможностью его перемещения относительно опорных площадок».

Примечание: При публикации сведений о выдаче патента будет использовано описание в редакции заявителя.