

ЗАКЛЮЧЕНИЕ
коллегии
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 ФГБУН Института теплофизики им. С.С. Кутателадзе Сибирского отделения Российской академии наук (ИТ СО РАН) и ОАО "Институт оптико-электронных информационных технологий" (ОАО "ИОИТ") (далее – заявитель), поступившее 13.07.2015 на решение Федеральной службы по интеллектуальной собственности (далее – Роспатент) от 24.02.2015 об отказе в выдаче патента на изобретение по заявке № 2013121064/28, при этом установлено следующее.

Заявлено изобретение «Триангуляционный способ измерения отклонения объекта и определения его ориентации в пространстве», совокупность признаков которого изложена в формуле, представленной на дату подачи заявки, в следующей редакции:

«Триангуляционный способ измерения отклонения объекта и определения его ориентации в пространстве, при котором с помощью источника оптического излучения на поверхности исследуемого объекта формируют световое пятно, отраженное световое излучение фокусируют на объективе приемника оптического излучения, величину отклонения объекта определяют по отклонению центра светового пятна на принимаемом изображении, отличающийся тем, что световое пятно на поверхности исследуемого объекта формируют в виде двух пересекающихся световых линий, при этом величину отклонения исследуемого объекта определяют по

отклонению точки пересечения световых линий на принимаемом изображении, ориентацию исследуемого объекта в пространстве определяют из значения углов наклона световых линий на принимаемом изображении.»

При вынесении решения Роспатента от 24.02.2015 об отказе в выдаче патента на изобретение к рассмотрению была принята вышеприведенная формула.

В решении Роспатента сделан вывод о том, что заявленный способ не соответствует условиям патентоспособности «изобретательский уровень» ввиду известности из уровня техники следующих документов:

- патентный документ JP H0655477 (далее – [1]);
- патентный документ RU 2049307 (далее – [2]).

На решение об отказе в выдаче патента на изобретение в соответствии с пунктом 3 статьи 1387 Кодекса поступило возражение, в котором заявитель выражает несогласие с выводами решения Роспатента.

Заявитель отмечает, что в источниках информации [1] и [2] не раскрыты признаки, характеризующие возможность бесконтактного определения положения объекта в пространстве по значению двух углов наклона световых линий на принимаемом изображении светового пятна.

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

С учетом даты подачи заявки (07.05.2013) правовая база для оценки патентоспособности заявленного изобретения 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 ИЗ).

В соответствии с пунктом 1 статьи 1350 Кодекса изобретению предоставляется правовая охрана, если оно является новым, имеет изобретательский уровень и промышленно применимо.

Согласно пункту 2 статьи 1350 Кодекса изобретение является новым, если оно не известно из уровня техники. Изобретение имеет изобретательский уровень, если для специалиста оно явным образом не следует из уровня техники. Уровень техники включает любые сведения, ставшие общедоступными в мире до даты приоритета изобретения.

Согласно подпункту 1 пункта 24.5.3. Регламента ИЗ изобретение явным образом следует из уровня техники, если оно может быть признано созданным путем объединения, изменения или совместного использования сведений, содержащихся в уровне техники, и/или общих знаний специалиста.

Согласно подпункту 2 пункта 24.5.3. Регламента ИЗ изобретение признается не следующим для специалиста явным образом из уровня техники, если в ходе указанной выше проверки не выявлены решения, имеющие признаки, совпадающие с его отличительными признаками, или такие решения выявлены, но не подтверждена известность влияния этих отличительных признаков на указанный заявителем технический результат.

Согласно подпункту 7 пункта 24.5.3 Регламента ИЗ в случае наличия в формуле изобретения признаков, в отношении которых заявителем не определен технический результат, или в случае, когда установлено, что указанный им технический результат не достигается, подтверждения известности влияния таких отличительных признаков на технический результат не требуется.

Согласно пункту 5.1. Правил ППС в случае отмены оспариваемого решения при рассмотрении возражения, в частности, на решение об отказе в выдаче патента, 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 изобретения, решение Палаты по патентным спорам должно быть принято с учетом результатов дополнительного информационного поиска, проведенного в полном объеме.

Существо заявленного изобретения выражено в приведенной выше формуле.

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

В патентном документе [1] раскрыт триангуляционный способ измерения отклонения объекта и определения его ориентации в пространстве, т.е. средство того же назначения, что и заявленное решение.

Способ по патентному документу [1] заключается в том, что с помощью источника оптического излучения на поверхности исследуемого объекта формируют световое пятно, отраженное световое излучение фокусируют на объективе приемника оптического излучения, величину отклонения объекта определяют по отклонению центра светового пятна на принимаемом изображении. Световое пятно формируют в виде пересекающихся световых линий (см. фиг. 1, линии A1, A2, A3; фиг. 2; описание, абзацы: [0015]-[0017]). Величину отклонения исследуемого объекта (расстояние центральной точки объекта С до точки пересечения линий A1 и A2) и ориентацию в пространстве (угол поворота θ) определяют на принимаемом изображении указанных линий.

Заявленное изобретение отличается от технического решения, известного из патентного документа [1] тем, что световое пятно формируют

в виде двух пересекающихся световых линий, величину отклонения исследуемого объекта определяют по отклонению точки пересечения указанных двух световых линий, ориентацию исследуемого объекта в пространстве определяют из значения углов наклона указанных световых линий.

При этом можно согласиться с мнением заявителя, что отличительные признаки, характеризующие формирование пересекающихся световых линий и возможность определения углов их наклона, находятся в причинно-следственной связи с указанным в описании заявки и возражении техническим результатом, заключающимся в возможности более точного измерения (измерение с меньшими погрешностями по сравнению с техническими решениями, известными из уровня техники до даты приоритета заявленного изобретения) положения и ориентации объекта в пространстве.

В патентном документе [2] раскрыт способ определения и ориентации объекта в пространстве, в котором световое пятно формируют в виде двух пересекающихся световых линий. При этом величину отклонения исследуемого объекта определяют по отклонению точки пересечения световых линий, а ориентацию исследуемого объекта в пространстве определяют из значения углов наклона световых линий.

При этом в решении по патентному документу [2] обеспечивается уменьшение погрешности при измерении положения и определении ориентации объекта в пространстве, то есть достигается указанный заявителем технический результат.

В отношении доводов заявителя о том, что в патентных документах [1] и [2] не раскрыты признаки, характеризующие возможность бесконтактного определения положения объекта в трёхмерном пространстве по значению двух углов наклона световых линий, следует отметить следующее.

Действительно, в патентных документах [1] и [2] не содержится сведений о том, что бесконтактно определяют положение объекта в трёхмерном пространстве по значению двух углов наклона световых линий.

Однако, в приведённой выше формуле изобретения указанные признаки отсутствуют.

Констатация вышесказанного обуславливает вывод о том, что все признаки заявленного способа известны из источников информации [1]-[2].

Таким образом, изобретение, представленное в указанной выше формуле, не соответствует условию патентоспособности «изобретательский уровень».

Исходя из вышеизложенного, следует, что в возражении отсутствуют доводы, позволяющие признать вынесенное Роспатентом решение необоснованным.

При этом от заявителя поступило ходатайство о предоставлении ему возможности внесения в формулу изобретения признаков из описания заявки, характеризующих определение положения объекта в трёхмерном пространстве по значению двух углов наклона световых линий.

Уточненная формула была принята коллегией к рассмотрению и заявка направлена для проведения дополнительного информационного поиска. По результатам данного поиска было подготовлено заключение. Отчет о дополнительном поиске и заключение экспертизы были направлены заявителю в установленном порядке.

Согласно указанному заключению заявленное в уточненной формуле изобретение соответствует всем условиям патентоспособности, предусмотренным подпунктом 1 пункта 1350 Кодекса.

Таким образом, коллегией не выявлено каких-либо обстоятельств, препятствующих вынесению решения о выдаче патента на изобретение с уточненной формулой.

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

удовлетворить возражение, поступившее 13.07.2015, отменить решение Роспатента от 24.02.2015 на основании обстоятельств, установленных на заседании коллегии, выдать патент Российской Федерации с формулой, представленной 30.03.2016 на заседании коллегии.

(21) 2013121064/28

(51) МПК

G01S 17/48 (2006.01)

G01C 3/10 (2006.01)

(57) Триангуляционный способ измерения отклонения объекта и определения его ориентации в пространстве, при котором на поверхности исследуемого объекта формируют световое пятно в виде двух пересекающихся световых линий, отражённое световое излучение наблюдают с направления, отличного от направления освещения, отклонение объекта в пространстве определяют по отклонению центра светового пятна на принимаемом изображении, отличающийся тем, что выполняют измерение значений двух углов наклона световых линий на принимаемом изображении светового пятна в плоскости изображения и бесконтактно определяют ориентацию исследуемого объекта в пространстве на основе значений двух углов наклона световых линий на изображении.

(56) US 4248532 A1, 03.02.1981;

RU 2049307 C1, 27.11.1995;

JP H0655477 A, 01.03.1994;

RU 6619 U1, 16.05.1998;

JP H026709 A, 10.01.1990;

JP S60250201 A, 10.12.1985;

JP 2008304190 A, 18.12.2008;

SU 1490466 A1, 30.06.1989.

Примечание: при публикации сведений о выдаче патента будут использованы описание и чертежи, представленные на дату подачи заявки.