

Приложение
к решению Федеральной службы
по интеллектуальной собственности

ЗАКЛЮЧЕНИЕ
коллегии
по результатам рассмотрения ☒ возражения ☐ заявления

Коллегия в порядке, установленном пунктом 3 статьи 1248 Гражданского кодекса Российской Федерации с изменениями (ФЗ №35 от 12.03.2014), вступившего в действие с 01.10.2014 (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 27.01.2016 от ЗАО «Электронно-вычислительные информационные и инструментальные системы» (далее – лицо, подавшее возражение) на решение Федеральной службы по интеллектуальной собственности (далее – Роспатент) от 03.12.2015 об отказе в выдаче патента на полезную модель, при этом установлено следующее.

Заявка №2015117703/28 на выдачу патента на полезную модель «Система обнаружения винтокрылых беспилотных летательных аппаратов» была подана заявителем 13.05.2015.

Совокупность признаков заявленного предложения изложена в формуле полезной модели, представленной на дату подачи заявки, в следующей редакции:

«1. Система обнаружения беспилотных винтокрылых летательных аппаратов (БПЛА), содержащая, по меньшей мере, четыре акустических датчика с известным взаимным расположением и расположением относительно контролируемой зоны в пространстве, каждый из которых состоит из

приемного устройства и блока обнаружения и классификации, причем выход приемного устройства соединен с входом блока обнаружения и классификации, который соединен с блоком оперативного управления и принятия решения, который соединен с системой оповещения и индикации, отличающаяся тем, что блок оперативного управления и принятия решения также соединен с блоком сопряжения с телекамерами, который соединен, по меньшей мере, с одной поворотной телекамерой с известным местоположением в пространстве и скоростью поворота, при этом приемное устройство выполнено с возможностью приема акустического сигнала и передачи его в блок обнаружения и классификации, выполненный с возможностью предварительной обработки акустического сигнала, при этом классификации источника акустического сигнала в качестве винтокрылого БПЛА с помощью методов спектрального анализа акустического сигнала, с возможностью определения данных о перемещении источника акустического сигнала, а именно, расстояния от акустического датчика до источника акустического сигнала и направления его движения, с помощью метода анализа мощности акустического сигнала во временной области, с возможностью принятия решения о наличии или отсутствии винтокрылого БПЛА в контролируемой зоне, и с возможностью передачи данных о перемещении источника акустического сигнала и решения о наличии винтокрылого БПЛА в контролируемой зоне в блок оперативного управления и принятия решения, выполненный с возможностью уточнения данных о перемещении винтокрылого БПЛА, при этом определения высоты полета и горизонтальных координат БПЛА в каждую единицу времени, и передачи их в систему оповещения и индикации, а также в блок сопряжения с телекамерами, выполненный с возможностью вычисления PTZ-координат наведения поворотной телекамеры на основе данных о местоположении поворотной телекамеры, данных о скорости ее поворота и данных о перемещении винтокрылого БПЛА, а также с возможностью передачи PTZ-координат наведения в поворотную телекамеру, выполненную с возможностью наведения

на винтокрылый БПЛА по RTZ-координатам, с возможностью формирования изображения винтокрылого БПЛА и контролируемой зоны, а также с возможностью передачи изображения всистему оповещения и индикации, выполненную с возможностью визуализации данных о перемещении винтокрылого БПЛА в виде его высоты полета и траектории полета на топографической карте, а также с возможностью визуализации изображения винтокрылого БПЛА и контролируемой зоны.

2. Система по п. 1, отличающаяся тем, что выход приемного устройства соединен с входом блока обнаружения и классификации по беспроводному каналу передачи данных.

3. Система по п. 1, отличающаяся тем, что акустические датчики выполнены с возможностью ретрансляции данных в блок обнаружения и классификации по беспроводному каналу передачи данных.

4. Система по п. 1, отличающаяся тем, что блок оперативного управления и принятия решения, выполненный с возможностью уточнения данных о перемещении винтокрылого БПЛА, при этом определения высоты полета и горизонтальных координат БПЛА в каждую единицу времени, и на основе них вычисления скорости и направления перемещения винтокрылого БПЛА.

5. Система по п. 1, отличающаяся тем, что система оповещения и индикации расположена на рабочем месте оператора и выполнена в виде монитора.

6. Система по п. 1, отличающаяся тем, что система оповещения и индикации расположена на рабочем месте оператора и состоит из соединенных между собой монитора и акустической колонки, при этом блок оперативного управления и принятия решения выполнен с возможностью формирования звукового сигнала оповещения о наличии винтокрылого БПЛА в контролируемой зоне и передачи его в акустическую колонку, выполненную с возможностью трансляции звукового сигнала оповещения.

7. Система по п. 1, отличающаяся тем, что блок оперативного управления и принятия решения также соединен с блоком интеграции, выполненным с возможностью подключения к внешним устройствам и передачи в них данных,

и с блоком информации, выполненным с возможностью передачи в блок интеграции через блок оперативного управления и принятия решения данных об интерфейсе и протоколе связи с внешним устройством.

8. Система по п. 1, отличающаяся тем, что блок обнаружения и классификации состоит из блока формирования АЧХ (амплитудно-частотной характеристики), вход которого соединен с выходом приемного устройства, а выход с входом блока анализа сигнала во временной области и с входом блока классификации источника, который соединен с памятью и выход которого соединен с входом блока принятия решения, при этом вход блока принятия решения также соединен с выходом блока анализа во временной области, причем блок формирования АЧХ выполнен с возможностью формирования амплитудно-частотной характеристики акустического сигнала и передачи ее в блок анализа во временной области и в блок классификации источника, выполненный с возможностью классификации источника акустического сигнала в качестве винтокрылого БПЛА с помощью методов спектрального анализа с использованием библиотеки шаблонов амплитудно-частотных характеристик акустических сигналов винтокрылых БПЛА, хранящейся в памяти, при этом формирование классификационных признаков винтокрылого БПЛА и передачи их в блок принятия решения, а блок анализа во временной области выполнен с возможностью анализа мощности акустического сигнала во временной области, при этом определения данных о перемещении источника акустического сигнала, а именно расстояния от акустического датчика до источника акустического сигнала и направления его движения, и с возможностью передачи данных о перемещении источника акустического сигнала в блок принятия решения, выполненный с возможностью принятия решения о наличии винтокрылого БПЛА в контролируемой зоне, при этом анализа данных о перемещении источника акустического сигнала и классификационных признаков винтокрылого БПЛА, а также с возможностью передачи данных о перемещении источника акустического сигнала и решения

о наличии винтокрылого БПЛА в контролируемой зоне в блок оперативного управления и принятия решения».

По результатам рассмотрения данной заявки 03.12.2015 было принято решение Роспатента об отказе в выдаче патента на полезную модель.

В решении Роспатента отмечено, что объект, на который подана заявка «Система обнаружения винтокрылых беспилотных летательных аппаратов», 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 18.01.2016 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. При этом в возражении приведены доводы о том, что, находясь во взаимной связи между собой, элементы системы обнаружения винтокрылых беспилотных летательных аппаратов обеспечивают реализацию назначения и достижение технического результата, заключающегося в увеличении точности определения типа параметров и увеличении информативности данных винтокрылых беспилотных летательных аппаратов.

Изучив материалы дела, коллегия установила следующее.

С учетом даты подачи заявки (13.05.2015), 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 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.

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.

Согласно пункту 1 статьи 1351 Кодекса в качестве полезной модели не охраняется 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 «Система обнаружения винтокрылых беспилотных летательных аппаратов», как можно установить на основании формулы и описания полезной модели, состоит из нескольких устройств, каждое из которых имеет свое собственное назначение. В частности, заявленное решение содержит четыре акустических датчика, которые размещены на ограде охраняемой территории и связаны с контролируемым беспилотным летательным аппаратом посредством акустического сигнала связи, а ретрансляцию данных в блок обнаружения и

классификации осуществляют по беспроводному каналу, и систему оповещения и индикации, расположенную на рабочем месте оператора и выполненную в виде монитора, т.е. также удаленную от акустических датчиков.

Данный вывод основан на том, что признаки предложенной формулы, характеризующие взаимосвязь между элементами системы обнаружения винтокрылых беспилотных летательных аппаратов, говорят только о наличии между вышеуказанными элементами функциональной связи. Причём данная связь обуславливает лишь возможность передачи сигналов между вышеперечисленными устройствами, но не свидетельствует о факте объединения этих устройств в единую конструкцию или изделие.

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. В частности, вышеперечисленные устройства, а именно, четыре акустических датчика, телекамеры, система оповещения и индикации 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.

Ввиду сделанного вывода, анализ доводов возражения и решения Роспатента о возможности достижения указанного в описании заявки технического результата не проводился.

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 27.01.2016, решение Роспатента от 03.12.2015 оставить в силе.