

Приложение  
к решению Федеральной службы  
по интеллектуальной собственности

**ЗАКЛЮЧЕНИЕ**  
**коллегии палаты по патентным спорам**  
**по результатам рассмотрения ☒ возражения ☐ заявления**

Коллегия палаты по патентным спорам 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 Лежнина В.И. (далее – заявитель), поступившее в палату по патентным спорам 29.05.2013, на решение Федеральной службы по интеллектуальной собственности (далее - Роспатент) от 15.11.2012 об отказе в выдаче патента Российской Федерации на изобретение по заявке №2011115428/28, при этом установлено следующее.

Заявлено изобретение «Способ изменения скорости автономного объекта», совокупность признаков которого изложена в формуле, содержащейся в заявке на дату ее подачи, в следующей редакции:

«Способ изменения скорости автономного объекта (без опоры о внешнюю материальную среду и без извержения массы - как при реактивном движении), отличающийся тем, что на борту объекта создают внутреннюю опору о инерциальное пространство, для чего объект выполняют в виде, например, двухмассовой системы (гиростат с изменяемым центром масс), одна из которых ( $m_r$ ) вращается - обладает кинетическим моментом ( $H$ ), и выполнена в виде трехстепенного гироскопа с моментными силовыми приводами ( $M_{вн}$ ) по двум осям, параллельным центральной наружной оси гироскопа, разнесенным на расстояние - плечо

( $l$ ) и остальной массы объекта ( $m_k$ ), перемещаемой теми же силовыми приводами  $M_{\text{вн}}$  относительно первой вращающейся массы  $m_r$  так, что движение «вперед» (например, к вращающейся массе  $m_r$ , создающей внутреннюю опору о инерциальное пространство) происходит при выполнении условия  $M_{\text{вн}} = -M_{\text{зуп}} \neq 0$ , при этом привод, обеспечивающий приложение к гироскопу момента  $M_{\text{вн}}$ , уравниваемого гироскопическим моментом  $M_{\text{зуп}}$ , своей обратной реакцией  $-M_{\text{вн}}$  через кинематическую передачу (например, рычажный привод с плечом  $l$ ) перемещает относительно «неподвижной» в инерциальном пространстве массы  $m_r$  остальные массы системы -  $m_k$  и это движение «вперед» должно заканчиваться в цикле работы приводов системы возвратом гироскопа ( $m_r$ ) в исходное (начальное) угловое положение по углу прецессии  $\beta$ , а движение «назад» (в начальное для цикла линейное относительное положение масс  $m_k$  и  $m_r$ ) реализуют, например, теми же силовыми приводами как плоскопараллельный перенос масс  $m_r$  и  $m_k$  - без ускорений Кориолиса ( $M_{\text{вн}} = -M_{\text{зуп}} = 0$ ); изменение скорости линейного движения центра масс такой системы - объекта ( $\dot{\rho}_c$ ) может иметь место только при (на фоне) прецессии ( $\dot{\beta}$ ) вращающейся массы  $m_r$ , и при идеальных связях в рамках прецессионной теории отвечает уравнениям движения:

$$M \bullet \ddot{\rho}_c = \overline{F};$$

$$|\overline{F}| = \frac{|M_{\text{вн}}|^2}{1};$$

$$M = m_k + m_r;$$

а перемещение масс системы, при этом отвечает уравнениям:

$$M_{\text{вн}} = -M_{\text{зуп}} = \dot{\beta} H \cos \beta;$$

$$-\overline{M}_{\text{вн}} = J_k \bullet \ddot{\alpha}_1;$$

где:  $J_k$  и  $\ddot{\alpha}_1$  момент инерции и угловое ускорение массы  $m_k$  относительно оси действия  $M_{вн}$ ».

Данная формула была принята к рассмотрению при экспертизе заявки по существу.

По результатам рассмотрения Роспатентом принято решение об отказе в выдаче патента, мотивированное несоответствием предложенного изобретения условию патентоспособности «промышленная применимость».

В подтверждение данного мнения в решении Роспатента указано, что в материалах заявки не содержатся сведения о средствах и методах для осуществления, например, следующих признаков формулы заявленного изобретения:

- создание внутренней опоры о инерционное пространство;
- гироскоп с изменяемым центром масс;
- вращающаяся масса  $m_r$ , создающая внутреннюю опору о инерционное пространство.

Также в решении Роспатента отмечено, что величина внешней силы согласно формуле заявленного изобретения всегда равна нулю, в связи с этим невозможно реализовать его назначение – изменение скорости автономного объекта.

В подтверждении данных доводов в решении об отказе в выдаче патента указана книга И.В. Савельев, Курс общей физики, том 1, Москва 1970 г, стр. 126, 127 (далее – [1]).

Кроме того, в решении Роспатента подчеркнуто, что рассмотрение предложенного изобретения осуществлялось в соответствии с современными научными знаниями, поддерживаемыми официальной наукой.

Заявитель в соответствии с пунктом 3 статьи 1387 Кодекса подал возражение в палату по патентным спорам, в котором выразил несогласие с

доводами, представленными в решении Роспатента.

В возражении указано, что в материалах заявки дано теоретическое обоснование возможности осуществления заявленного изобретения (вывод уравнений движения объекта), а также представлен пример практической реализации предложенного способа (видео-ролик испытаний действующего объекта). По мнению заявителя, закон сохранения импульса справедлив только для «простых» систем, а не для любых систем, кроме того, не имеет строго доказательства.

В подтверждение данных доводов в возражении упомянута статья В.И. Лежнина «Методы и способы изменения скорости автономного объекта», сборник «Материалы международной научно-практической конференции», Том 2, Волгоградский ГАУ, г. Волгоград 2013 г. (далее – [2]).

На заседании коллегии палаты по патентным спорам заявителем были представлены следующие материалы:

- письмо Президенту Международной академии авторов научных открытий и изобретений с приложенным заключением ФГУП ЦНИИмаш (далее – [3]);

- письмо Директору Института машиностроения им. А.А. Благонравова Российской академии наук с приложенным заключением эксперта О.И. Косарева (далее – [4]);

- заключение утвержденное Ректором Волгоградского государственного технического университета (далее – [5]);

- статья [2].

Изучив материалы дела и заслушав участников рассмотрения возражения, коллегия палаты по патентным спорам установила следующее.

С учетом даты подачи заявки, правовая база для оценки патентоспособности заявленного изобретения включает Кодекс и 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, зарегистрированный в Минюсте Российской Федерации 20.02.2009 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 4 статьи 1350 Кодекса изобретение является промышленно применимым, если оно может быть использовано в промышленности, сельском хозяйстве, здравоохранении, других отраслях экономики или социальной сфере.

В соответствии с подпунктом (1) пункта 10.8.1.3 Регламента ИЗ пункт формулы включает признаки изобретения, в том числе родовое понятие, отражающее назначение, с которого начинается изложение формулы, и состоит, как правило, из ограничительной части, включающей признаки изобретения, совпадающие с признаками наиболее близкого аналога, и отличительной части, включающей признаки, которые отличают изобретение от наиболее близкого аналога.

В соответствии с подпунктом (2) пункта 24.5.1 Регламента ИЗ при установлении возможности использования изобретения в промышленности, сельском хозяйстве, здравоохранении и других отраслях деятельности, проверяется, указано ли назначение изобретения в описании, содержащемся в заявке на дату подачи (если на эту дату заявка содержала формулу изобретения - то в описании или формуле изобретения). Кроме того, проверяется, приведены ли в указанных документах и чертежах, содержащихся в заявке на дату подачи, средства и методы, с помощью которых возможно осуществление изобретения в том виде, как оно охарактеризовано в каждом из пунктов формулы изобретения. При

отсутствии таких сведений в указанных документах допустимо, чтобы упомянутые средства и методы были описаны в источнике, ставшем общедоступным до даты приоритета изобретения. Кроме того, следует убедиться в том, что, в случае осуществления изобретения по любому из пунктов формулы, действительно возможна реализация указанного заявителем назначения.

Согласно подпункту (3) пункта 24.5.1 Регламента ИЗ если установлено, что соблюдены все указанные требования, изобретение признается соответствующим условию промышленной применимости. При несоблюдении хотя бы одного из указанных требований делается вывод о несоответствии изобретения условию промышленной применимости.

Существо заявленного изобретения выражено в формуле, приведенной в настоящем заключении выше.

Анализ доводов возражения и доводов, содержащихся в решении Роспатента, касающихся оценки соответствия заявленного изобретения условию патентоспособности «промышленная применимость», показал следующее.

Назначение заявленного предложения отражено в родовом понятии формулы изобретения – «способ изменения скорости автономного объекта». При этом, под автономным объектом согласно упомянутой формуле имеется ввиду объект «без опоры о внешнюю материальную среду и без извержения массы – как при реактивном движении».

В формуле заявленного изобретения содержатся такие признаки как:

- на борту объекта создают внутреннюю опору о инерциальное пространство;
- вращающей массе  $m_r$ , создающей внутреннюю опору о инерциальное пространство.

Однако, в описании заявки и в возражении не приведены сведения о средствах и методах, с помощью которых возможно осуществление

упомянутых признаков.

Кроме того, в соответствии с формулой и описанием заявленного изобретения, на автономный объект не действуют внешние силы.

Однако, из уровня техники (см. С.Э. Хайкин Физические основы механики. Издательство «НАУКА», Москва 1970г., стр. 107, 108) известно, что система, которая включает в себя все взаимодействующие тела (так, что ни на одно из тел системы не действуют другие тела, кроме включенных в систему), называются замкнутой системой. Полная сумма сил в замкнутой системе всегда равна нулю. Следовательно, во всякой замкнутой системе полный импульс этой системы есть величина постоянная. Внешние (и только внешние) силы изменяют импульс системы.

Таким образом, назначение заявленного изобретения – изменение скорости автономного объекта – не может быть реализовано.

Относительно теоретического обоснования, содержащегося в материалах заявки, возможности осуществления заявленного изобретения и материалов [2], [5] следует отметить, что приведенная в них информация противоречат фундаментальному и общепринятому закону сохранения импульса. Заключение, приложенные к письмам [3], [4] подтверждают нарушение в предложенном изобретении закона сохранения импульса и теоремы об изменении количества движения.

Здесь следует подчеркнуть, что при проверке соответствия изобретения условию патентоспособности «промышленная применимость» учитывается уровень техники, существующий на дату подачи заявки, и принимаются во внимание только рецензируемые источники информации, получившие подтверждение и признание в мировых научных кругах и опубликованные в официальных научных и технических изданиях.

Заявителем не представлены такие источники информации.

В отношении устройства, поступательное движение которого показано в видео-ролике, представленным заявителем, необходимо

отметить, что данное устройство, в отличие от автономного объекта, сведения о котором содержатся в описании и формуле заявленного изобретения, имеет внешнюю опору.

Таким образом, можно констатировать, что в возражении не содержится доводов, позволяющих признать заявленное изобретение соответствующим условию патентоспособности «промышленная применимость».

Учитывая вышеизложенное, коллегия палаты по патентным спорам пришла к выводу:

**отказать в удовлетворении возражения, поступившего 29.05.2013, решение Федеральной службы по интеллектуальной собственности от 15.11.2012 оставить в силе.**