



*Banská Bystrica 3. 12. 2020*

*PP 88-2015/II-117-2020*

### ROZHODNUTIE

Predseda Úradu priemyselného vlastníctva Slovenskej republiky o rozklade podanom 29. októbra 2019 prihlasovateľmi Ing. Jánom Ligušom, Bodružal 28, 090 05 Krajná Poľana a Ing. Janou Ligušovou PhD., Lomená 37, 044 13 Valaliky, v konaní zastúpenými patentovým zástupcom Ing. Daliborom Gruberom, GELE – patentová, známková, oceňovacia a súdno-znalecká kancelária, Humenská 29, 040 11 Košice (ďalej „prihlasovatelia“), proti rozhodnutiu Úradu priemyselného vlastníctva Slovenskej republiky zn. PP 88-2015/V-140-2019 z 1. októbra 2019 o zamietnutí patentovej prihlášky s názvom „Spôsob snímania a manipulácie s výrobkom pomocou 3D integrovaného senzorického zariadenia“, č. spisu PP 88-2015, na návrh ustanovenej odbornej komisie rozhodol takto:

podľa § 59 ods. 2 zákona č. 71/1967 Zb. o správnom konaní (správny poriadok) v znení neskorších predpisov v spojení s § 44 ods. 1 v nadväznosti na § 7 ods. 1 zákona č. 435/2001 Z. z. o patentoch, dodatkových ochranných osvedčeniach a o zmene a doplnení niektorých zákonov v znení neskorších predpisov sa rozklad zamietá a rozhodnutie zn. PP 88-2015/V-140-2019 z 1. októbra 2019 **sa potvrdzuje**.

#### Odôvodnenie:

Prvostupňovým rozhodnutím Úradu priemyselného vlastníctva Slovenskej republiky (ďalej „úrad“) zn. PP 88-2015/V-140-2019 z 1. októbra 2019 (ďalej „prvostupňové rozhodnutie“ alebo „napadnuté rozhodnutie“) bola v zmysle § 44 ods. 1 zákona č. 435/2001 Z. z. o patentoch, dodatkových ochranných osvedčeniach a o zmene a doplnení niektorých zákonov v znení neskorších predpisov (ďalej „patentový zákon“) zamietnutá patentová prihláška s názvom „Spôsob snímania a manipulácie s výrobkom pomocou 3D integrovaného senzorického zariadenia“, č. spisu PP 88-2015 (ďalej „patentová prihláška“).

Dôvodom takéhoto rozhodnutia úradu bola skutočnosť, že v rámci úplného prieskumu patentovej prihlášky bolo zistené, že patentová prihláška nespĺňa podmienky na udelenie patentu podľa § 5 a § 7 ods. 1 patentového zákona, pretože jej predmet nie je nový. Vynález, ktorý je predmetom patentovej prihlášky – spôsob snímania a manipulácie s výrobkom pomocou 3D integrovaného senzorického zariadenia – je opísaný v dokumente DE 102009001894 A1 (ďalej „dokument D1“) sprístupnenom verejnosti 30. septembra 2011, teda v dokumente, ktorý bol súčasťou stavu techniky pred dňom, od ktorého patrí prihlasovateľom právo prednosti (15. októbra 2015).

Vydaniu prvostupňového rozhodnutia, ako to vyplýva z obsahu spisu, predchádzala správa úradu z 11. apríla 2019, ktorou boli prihlasovatelia oboznámení s výsledkom úplného prieskumu patentovej prihlášky a bola im stanovená lehota na vyjadrenie a vyvrátenie námietok úradu. Vzhľadom na to, že prihlasovatelia sa v stanovenej, ani predĺženej lehote k výsledku úplného prieskumu patentovej prihlášky nevyjadrili, prvostupňový orgán pristúpil k vydaniu napadnutého rozhodnutia.

Proti tomuto rozhodnutiu podali prihlasovatelia (v súčasnom postavení podávateľov rozkladu) v zákonom stanovenej lehote rozklad, v ktorom nesúhlasili s výsledkom úplného prieskumu patentovej prihlášky, podľa ktorého hlavný patentový nárok patentovej prihlášky nespĺňa podmienku novosti, pretože je súčasťou stavu techniky opísaného v dokumente D1 a v dokumente US 6587186 B2 (ďalej „dokument D2“).

Nesúhlasili ani s odôvodením, že v dokumente D1 je opísaný rovnaký, resp. ekvivalentný spôsob snímania a manipulácie s výrobkom ako je uvedený v patentovej prihláške. Poukázali na skutočnosť, že kategória postupy (spôsoby) je definovaná následnosťou úkonov – dejov. Podľa prihlasovateľov je prvým krokom podľa dokumentu D1 umiestnenie 3D kamery (40) na kĺbové rameno (32) robotického systému (patentový nárok č. 2). Aj keď 3D kamera (40) zaujme prostredníctvom kĺbového ramena (32) globálnu pozorovaciu pozíciu (patentový nárok č. 9), nie je schopná čiastočne snímať skrytú priestorovú oblasť pracovnej plochy (15) (patentový nárok č. 9). Na základe uvedeného je podľa nich potrebné použiť ďalšie snímania 3D kamery, ktoré vykonávajú miestne pozorovania (patentový nárok č. 9).

V patentovej prihláške je podľa prihlasovateľov prvým krokom zosnímanie 3D pracovného priestoru kamerovým systémom na báze stereovízie a laserového snímania, čím je zabezpečené kompletne zosnímanie pracovného priestoru bez potreby použitia ďalších kamier (3D kamera je umiestnená fixne nad pracovným priestorom). Týmto spôsobom je prostredníctvom jednej 3D kamery kompletne zosnímaný celý pracovný priestor.

Rozdiel úvodného kroku v dokumente D1 v porovnaní s predmetom patentovej prihlášky spočíva podľa prihlasovateľov v tom, že 3D kamera (40) na kĺbovom ramene (32) nedokáže zosnímať celý pracovný priestor (10, 15) a následne po vyhodnotení skrytých oblastí pracovnej plochy (15) je nutné použitie ďalších lokálnych snímaní alebo doplnkových kamier, ktoré zabezpečujú snímaním skrytých oblastí pracovnej plochy (15) zaslanie informácie pre jej ďalšie následné upravovanie prvého vytváraného 3D modelu. Určovanie lokálnych skenovacích pozícií podľa dokumentu D1 v porovnaní s patentovou prihláškou je v dôsledku základnej požiadavky krátkeho času cyklu v priemyselných aplikáciách nevýhodné. V dokumente D1 je ako prvý krok premiestnenie robotického ramena do globálnej pozorovacej pozície (patentový nárok č. 9).

Prihlasovatelia v súvislosti s druhým krokom v patentovej prihláške uviedli, že ním je snímanie (skenovanie) jedného náhodne uloženého výrobku v 3D pracovnom priestore tým istým kamerovým systémom na báze stereovízie a laserového snímania.

Tretím krokom v patentovej prihláške je podľa prihlasovateľov prenos informácií z kamerového systému na báze stereovízie a laserového snímania do realizačného systému, ktorý vytvára 3D model výrobku. Podľa dokumentu D1 dochádza prostredníctvom 3D kamery (40) na kĺbovom ramene (32) k snímaniu iba pracovnej plochy (10) pre účely vytvorenia 3D modelu pracovnej plochy (10), nie však ku snímaniu jednotlivých objektov – výrobkov (20, 21, 22, 23) pre účely neskoršieho vytvorenia 3D modelov. Uvedené znamená, že realizačným systémom sa nevytvárajú 3D modely objektov – výrobkov (20, 21, 22, 23). V tejto súvislosti nesúhlasili s tvrdením úradu, že spôsob snímania a manipulácie s výrobkom podľa dokumentu D1 najprv sníma 3D pracovný priestor (10) kamerovým systémom (40) a následne sníma náhodne uložený výrobok (22) v 3D pracovnom priestore (10). Zdôraznili, že uvedené činnosti sa podľa dokumentu D1 nevykonávajú.

Pokiaľ ide o štvrtý krok v patentovej prihláške, podľa prihlasovateľov je ním prenos informácií z realizačného systému do vyhľadávacieho systému pre účely vyhľadávania a určenia miesta uchytenia výrobku. Ďalej uviedli, že podľa dokumentu D1 „zabezpečuje kĺbové rameno (32) s 3D kamerou (40), ktorým je manipulátor určený na triedenie objektov (20, 21, 22, 23), ktorými je batožina (ods. 25 popisu)“. Poukázali, že v dokumente D1 v ods. 25 opisu je taktiež uvedené, že sú vopred určené konkrétne miesta na manipuláciu batožiny (objekty 20, 21, 22, 23), teda riešenie uvedené v dokumente D1 nevyhľadáva ani neurčuje konkrétne miesto uchytenia výrobku, ale klasifikuje jednotlivé objekty podľa typov. Naproti tomu v patentovej prihláške sa vždy pracuje len s jedným typom produktu, a teda ku klasifikácii v žiadnom z krokov nedochádza.

Piatym krokom v patentovej prihláške je podľa prihlasovateľov prenos informácií z vyhľadávacieho systému do robotickomanipulačnej časti, ktorá najprv výrobok uchytlí, v šiestom kroku ho natočí, v siedmom kroku ho presúva a nakoniec v ôsmom kroku ho uloží do požadovanej polohy a požadovaného priestoru. Podľa riešenia uvedeného v dokumente D1 posledné kĺbové rameno (32), ktoré preberá funkciu manipulátora alebo robotického ramena (33), alebo kamerového ramena (35), triedenú batožinu neuchytáva na mieste presne určenom vyhľadávacím systémom, pričom v ďalších krokoch nedochádza k jej natočeniu ani k jej presúvaniu a uloženiu do požadovanej polohy a požadovaného priestoru. Predmetom ochrany riešenia uvedeného v dokumente D1 je totiž najmä zabezpečenie jednej globálnej pozorovacej polohy a viacerých

lokálnych pozorovacích polôh pracovnej plochy (10) a skrytej priestorovej oblasti pracovnej plochy (15), a to pre účely triedenia batožiny.

Berúc do úvahy uvedené skutočnosti prihlasovateľa zastali názor, že pri porovnávaní následnosti jednotlivých úkonov vykonávaných v riešení podľa predmetu patentovej prihlášky a riešenia uvedeného v dokumente D1 jednoznačne vyplýva, že porovnávané riešenia sú rozdielne. Predmet patentovej prihlášky preto spĺňa podmienku novosti, pretože ku dňu podania (15. októbra 2015) nebol súčasťou stavu techniky.

V ďalšej časti podaného rozkladu prihlasovateľa porovnali konkrétne konštrukčné časti riešenia opísané v patentovej prihláške a v dokumente D1, resp. ich jednotlivé vzťahové značky, zafinovali ich hlavné znaky a následne uviedli ich odlišnosti.

Podľa prihlasovateľov v dokumente D1 je na poslednom kĺbovom ramene (32) umiestnená 3D kamera (40). Predmet patentovej prihlášky sa odlišuje tým, že 3D kamera nie je umiestnená na robotickom ramene, ale stacionárne nad pracovným priestorom, pričom ide len o jednu pozorovaciu pozíciu bez ďalších lokálnych pozorovacích pozícií a taktiež v patentovej prihláške nie sú kombinované stacionárne a pohyblivé 3D kamery.

V dokumente D1 preberá posledné kĺbové rameno (32) funkciu manipulátora alebo robotického ramena (33), ako aj funkciu kamerového ramena (35). Predmet patentovej prihlášky sa od riešenia zverejneného v dokumente D1 odlišuje v tom, že posledné kĺbové rameno nemá funkciu kamerového ramena.

V súvislosti s 3D kamerou prihlasovateľa uviedli, že v dokumente D1 je táto prednostne navrhnutá ako time-of-flight kamera (ďalej „TOF“). V patentovej prihláške sa nevyužíva technológia TOF, ani TOF kamery, ale stereovízia pre určenie 3D priestoru. Rovnako sa v patentovej prihláške nevyskytuje technológia uvedená v dokumente D2, v patentovej prihláške je využitá úplne odlišná technológia.

Prihlasovateľa taktiež konštatovali, že v dokumente D1 je robotický systém (30) v globálnej pozorovacej pozícii, kým v prípade predmetu patentovej prihlášky je 3D kamerový systém úplne nezávislý od robotického systému.

Taktiež v dokumente D1 je 3D kamera (40) umiestnená na uchopovacom ramene, kým v prípade predmetu patentovej prihlášky podľa prihlasovateľov 3D kamera nie je umiestnená na robotickom ramene, ale stacionárne nad pracovným priestorom, ide teda o úplne iné pozorovacie pozície.

Na záver porovnania prihlasovateľa uviedli, že v riešení podľa dokumentu D1 môže byť robotický systém použitý napríklad na triedenie batožiny na rozdiel od predmetu patentovej prihlášky, ktorý je určený na depaletizáciu len jedného určeného vzoru, nie na triedenie rôznych objektov.

Na základe uvedených skutočností prihlasovateľa navrhli, aby orgán rozhodujúci o rozklade prvostupňové rozhodnutie zrušil.

Rozhodnutie orgánu rozhodujúceho o rozklade sa opiera o nasledujúce skutočnosti a dôvody:

Orgán rozhodujúci o rozklade príslušný na konanie v zmysle § 61 ods. 2 zákona č. 71/1967 Zb. o správnom konaní (správny poriadok) v znení neskorších predpisov, s ohľadom na § 55 ods. 2 patentového zákona preskúmal napadnuté rozhodnutie, ako aj zákonnosť vedeného správneho konania, ktoré mu predchádzalo, a posúdil dôvody uvádzané účastníkmi konania.

Podľa § 79 ods. 6 patentového zákona sa na konanie pre úradom podľa tohto zákona vzťahuje všeobecný predpis o správnom konaní okrem § 19, § 23, § 28, § 29, § 30 ods. 1 písm. b) a d), § 32 až 34, § 39, § 49, § 50, § 59 ods. 1 a § 60.

Podľa § 85aa ods. 1 patentového zákona konania začaté a právoplatne neskončené do 13. januára 2019 sa dokončia podľa tohto zákona v znení účinnom od 14. januára 2019.

Podľa § 53 ods. 3 patentového zákona úrad rozhoduje na základe skutkového stavu, zisteného z vykonaných dôkazov, ktoré boli účastníkmi predložené alebo navrhnuté.

Podľa § 55 ods. 1 patentového zákona proti rozhodnutiu úradu možno podať rozklad v lehote 30 dní od doručenia rozhodnutia, ak v odsekoch 4 a 5 nie je uvedené inak. Včas podaný rozklad má odkladný účinok.

Podľa § 55 ods. 2 patentového zákona pri rozhodovaní o rozklade je úrad viazaný jeho rozsahom; to neplatí vo veciach a) v ktorých možno začať konanie z úradnej moci, b) spoločných práv alebo povinností týkajúcich sa viacerých účastníkov konania na jednej strane.

Podľa § 43 ods. 1 patentového zákona na žiadosť prihlasovateľa, tretej osoby alebo z úradnej moci úrad bez zbytočného odkladu vykoná úplný prieskum prihlášky, v ktorom zisťuje, či prihláška spĺňa podmienky na udelenie patentu ustanovené týmto zákonom.

Podľa § 44 ods. 1 patentového zákona ak podmienky ustanovené na udelenie patentu nie sú splnené (§ 5, 7, 8 a 9), úrad prihlášku zamietne. Pred zamietnutím prihlášky úrad umožní prihlasovateľovi vyjadriť sa o zistených dôvodoch, na ktorých základe sa má prihláška zamietnuť.

Podľa § 5 ods. 1 patentového zákona patenty sa udeľujú na vynálezy zo všetkých oblastí techniky, ktoré sú nové, zahŕňajú vynálezcovskú činnosť a sú priemyselne využiteľné.

Podľa § 7 ods. 1 patentového zákona vynález sa považuje za nový, ak nie je súčasťou stavu techniky.

Podľa § 7 ods. 2 patentového zákona za stav techniky sa považuje všetko, čo bolo kdekoľvek pred dňom, od ktorého patrí prihlasovateľovi právo prednosti (§ 36), sprístupnené verejnosti akýmkoľvek spôsobom.

Patentová prihláška s názvom „Spôsob činnosti 3D integrovaného senzorického zariadenia“, č. spisu PP 88-2015, bola prihlasovateľmi Ing. Jánom Ligušom, Bodružal 28, 090 05 Krajná Poľana a Ing. Janou Ligušovou PhD., Lomená 37, 044 13 Valaliky podaná 15. októbra 2015 s nasledujúcim znením hlavného patentového nároku:

1. Spôsob činnosti 3D integrovaného senzorického zariadenia, **vyznačujúci sa tým, že** prípravná časť 3D integrovaného senzorického zariadenia najprv kamerovým systémom na báze stereovízie sníma 3D pracovný priestor a náhodne uložený objekt v 3D pracovnom priestore, z ktorého sa následne prenášajú informácie do realizačného systému 3D integrovaného senzorického zariadenia, ktorý vytvorí 3D model objektu, z ktorého sa následne prenášajú informácie do vyhľadávacieho 3D integrovaného senzorického zariadenia, ktorý vyhľadá a určí miesto uchytenia objektu, z ktorého sa následne prenášajú informácie do robotickomanipulačnej časti 3D integrovaného senzorického zariadenia, ktorá najprv natočí objekt, potom uchytí objekt a nakoniec presunie a uloží objekt do požadovanej polohy a požadovaného priestoru.

Prihlasovatelia podaniami z 19. novembra 2015, 25. januára 2016 a 8. februára 2016 vykonali úpravy patentovej prihlášky, pričom táto bola následne zverejnená 3. mája 2017 s nasledujúcim znením hlavného patentového nároku:

1. Spôsob snímania a manipulácie s výrobkom pomocou 3D integrovaného senzorického zariadenia, ktoré je tvorené prípravnou časťou s kamerovým systémom, robotickomanipulačnou časťou, vyhľadávacím systémom a realizačným systémom, **vyznačujúci sa tým, že** najprv sníma 3D pracovný priestor kamerový systém na báze stereovízie a laserového snímania a následne sníma náhodne uložený výrobok v 3D pracovnom priestore kamerový systém na báze stereovízie a laserového snímania, ktorý následne prenáša informácie do realizačného systému, ktorý ďalej vytvára 3D model výrobku, ktorý následne prenáša informácie do vyhľadávacieho systému, ktoré ďalej vyhľadáva a určuje miesto uchytenia výrobku a následne prenáša informácie do robotickomanipulačnej časti, ktorá najprv uchytáva výrobok, ďalej natáča výrobok, ďalej presúva výrobok a nakoniec ukladá výrobok do požadovanej polohy a požadovaného priestoru.

Z podaného rozkladu vyplynulo, že prihlasovatelia nesúhlasili so zamietnutím patentovej prihlášky, ako ani s výsledkom úplného prieskumu patentovej prihlášky, podľa ktorého predmet patentovej prihlášky nespĺňa podmienku novosti v zmysle § 7 ods. 1 patentového zákona.

Z obsahu spisu č. PP 88-2015 vyplynuli nasledujúce skutočnosti:

V rámci úplného prieskumu patentovej prihlášky bolo prihlasovateľom správou úradu z 11. apríla 2019 oznámené, že patentová prihláška nespĺňa podmienky na udelenie patentu v zmysle § 5 a § 7 ods. 1 patentového zákona, pretože jej predmet nie je nový. Prvostupňový orgán uviedol, že prieskumom dostupného stavu techniky bolo zistené, že z dokumentu D1 (anotácia, odseky 23 až 25, nárok č. 9 a obrázok 1) zverejneného 30. septembra 2010 je zrejмый spôsob snímania a manipulácie s výrobkom vyznačujúci sa tým, že najprv sníma 3D pracovný priestor (10) kamerový systém (40), ktorý následne sníma náhodne uložený výrobok (22) v 3D pracovnom priestore (10) a následne sa prenášajú informácie do realizačného systému, ktorý vytvára 3D model výrobku (22) a následne sa vyhľadáva a určuje miesto uchytania a následne roboticko-manipulačná časť najprv uchytáva výrobok, ďalej presúva výrobok a nakoniec ukladá výrobok do požadovanej polohy a priestoru. Prvostupňový orgán zároveň poukázal na skutočnosť, že kamerový systém na báze stereovízie a laserového snímania je zrejмый z dokumentu D2 citovanom v odseku 23 dokumentu D1. Prihlasovatelia boli vyzvaní, aby sa v stanovenej lehote k výsledku úplného prieskumu patentovej prihlášky vyjadrili. Zároveň boli poučení o tom, že úpravy a zmeny vykonané v patentovej prihláške nesmú ísť nad rámec pôvodného podania (§ 45 ods. 1 patentového zákona), ako aj o možnosti osobného prerokovania stanoviska úradu s príslušným pracovníkom na úrade a boli poučení o následku, ak svojím vyjadrením vytykajú námietky úradu nevyvrátia.

Vzhľadom na skutočnosť, že prihlasovatelia sa k výsledku úplného prieskumu patentovej prihlášky v stanovenej, ani v predĺženej lehote nevyjadrili a nevyvrátili tak vytykajúce nedostatky, prvostupňový orgán pristúpil k vydaniu napadnutého rozhodnutia.

Orgán rozhodujúci o rozklade vo vzťahu k vecnému posúdeniu považuje za potrebné uviesť, že podľa § 5 patentového zákona sa patenty udeľujú na vynálezy zo všetkých oblastí techniky, ktoré sú nové, zahŕňajú vynálezcovskú činnosť a sú priemyselne využiteľné. Za nový sa považuje vynález vtedy, ak nie je súčasťou stavu techniky podľa § 7 ods. 2 až 4 patentového zákona. Za stav techniky sa pritom považuje všetko, čo bolo kdekoľvek predtým, od ktorého patrí prihlasovateľovi právo prednosti, sprístupnené verejnosti akýmkoľvek spôsobom. Pri posudzovaní novosti technického riešenia a porovnávaní jeho obsahu s relevantným dokumentom známym zo stavu techniky, sa takéto hodnotenie robí vždy len vzhľadom na obsah jedného dokumentu, teda nie je možné kombinovať informácie známe z viacerých dokumentov. Pri hodnotení je nevyhnuté posudzovať dokument stavu techniky v jeho úplnosti a nie je prípustné vyvodzovať závery, ktoré sa líšia alebo sú v rozpore s tým, čo je možné z dokumentu rozpoznať, ak je tento posudzovaný ako celok.

Vo vzťahu k dokumentu D2, ktorý síce nebol priamo uvedený v napadnutom rozhodnutí, ale v správe úradu z 11. apríla 2019 bol spolu s dokumentom D1 spomenutý v tom zmysle, že je v ňom použitá technológia týkajúca sa 3D kamery tak, ako v patentovej prihláške, orgán rozhodujúci o rozklade považuje pre úplnosť za potrebné doplniť, že v súlade s rozhodnutím Európskeho patentového úradu vo veci T 332/87 je možné pri posudzovaní novosti kombinovať rôzne pasáže jedného dokumentu, pokiaľ odborníkovi z danej oblasti nebráni nič urobiť takúto kombináciu, resp. v súlade s rozhodnutím vo veci T 305/87 je to možné, ak je to v dokumente odporúčané, resp. tento na to priamo odkazuje. V posudzovanom prípade je v dokumente D1 pri 3D kamere výslovne odporúčané použiť TOF kameru opísanú napríklad v dokumente D2 (odsek 23 opisu).

V podanom rozklade prihlasovatelia nesúhlasili s tvrdením úradu, že v dokumente D1 je opísaný rovnaký, resp. ekvivalentný spôsob snímania a manipulácie s výrobkom ako je uvedený v patentovej prihláške. Poukázali na skutočnosť, že kategória postupy (spôsoby) je definovaná následnosťou úkonov – dejov. Následne jednotlivé kroky uvedené v dokumente D1 porovnávali s krokmi riešenia podľa patentovej prihlášky a konštatovali, že tieto sú odlišné.

Pokiaľ ide o tvrdenie prihlasovateľov, že v patentovom nároku č. 2 podľa dokumentu D1 je prvým krokom spôsobu umiestnenie 3D kamery (40) na kĺbové rameno (32) robotického systému, orgán rozhodujúci o rozklade uvádza, že tento patentový nárok sa týka vzájomného usporiadania 3D kamery (40) vzhľadom na manipulátor (34), a nie nároku definujúceho spôsob.

K analýze prihlasovateľov týkajúcej sa patentového nároku č. 9 dokumentu D1 orgán rozhodujúci o rozklade konštatuje, že k ďalším miestnym pozorovaniam a snímaniam 3D kamery (40) dôjde len vtedy, ak robotický systém vyhodnotí skryté priestorové oblasti pracovnej plochy. Pokiaľ takéto skryté oblasti pracovnej plochy

system neidentifikuje, system vyhodnoti vysledky snimania, ktoré získal snimaním z globálnej pozorovacej pozícií, t. j. rovnako ako je to v prípade patentovej prihlášky.

S názorom prihlasovateľov, že v patentovej prihláške je prvým krokom spôsobu zosnímanie 3D kompletne celého pracovného priestoru kamerovým systémom na báze stereovízie a laserového snímania len prostredníctvom jednej 3D kamery bez potreby použitia ďalších kamier, pričom táto 3D kamera je umiestnená fixne nad pracovným priestorom, orgán rozhodujúci o rozklade nemôže súhlasiť. Patentová prihláška neobsahuje žiadnu informáciu o fixne umiestnenej kamere a ani o počte kamier. Z podkladov patentovej prihlášky sú zrejmé len informácie, že na vykonávanie spôsobu zosnímania je použitý kamerový systém na báze stereovízie a laserového snímania, resp. snímanie sa uskutočňuje 3D integrovaným senzorickým snímaním.

Orgán rozhodujúci o rozklade vo vzťahu k prihlasovateľmi vykonanému hodnoteniu prvého kroku podľa dokumentu D1 a jeho porovnaníu s patentovou prihláškou považuje za potrebné konštatovať, že 3D kamera (40) na kĺbovom ramene (32) podľa dokumentu D1 sníma celý pracovný priestor a len po vyhodnotení, že obsahuje aj skryté oblasti, pristúpi k lokálnym snímaniam. Po porovnaní uvedeného so znakmi uvedenými v hlavnom patentovom nároku patentovej prihlášky možno dospieť k záveru, že ide o zhodné kroky. Porovnávanie rýchlosti, resp. času skenovania v dokumente D1 a v patentovej prihláške, resp. hodnotenie ich nevýhodnosti nie je predmetom ochrany patentovej prihlášky, a ani nie je súčasťou dokumentu D1.

Tvrdenie prihlasovateľov, že existuje rozdiel medzi dokumentom D1 a patentovou prihláškou, pretože podľa patentovej prihlášky snímanie (skenovanie) jedného náhodne uloženého výrobku v 3D pracovnom priestore sa vykonáva jedným a tým istým kamerovým systémom na báze stereovízie a laserového snímania, je podľa orgánu rozhodujúceho o rozklade nesprávne, keďže v hlavnom patentovom nároku patentovej prihlášky je uvedené len to, že „následne sníma náhodne uložený výrobok v 3D pracovnom priestore kamerový systém na báze stereovízie a laserového snímania“. Z uvedeného teda vyplýva len to, že ide o stereovízny kamerový systém, avšak bez bližšej identifikácie počtu kamier.

Prihlasovatelia za ďalší rozdiel medzi predmetom patentovej prihlášky a systémom podľa dokumentu D1 označili to, že patentová prihláška obsahuje tretí krok, ktorým je prenos informácií z kamerového systému na báze stereovízie a laserového snímania do realizačného systému, ktorý vytvára 3D model výrobku a že opísané činnosti sa podľa dokumentu D1 nevykonávajú. K uvedenému doplnili svoj výklad opisu činnosti kamerového systému podľa dokumentu D1, v ktorom okrem iného nesprávne identifikovali znak označený vzťahovou značkou (10), ktorou je kontajner, a nie pracovná plocha. Orgán rozhodujúci o rozklade k predmetnému konštatuje, že v dokumente D1 je v odseku 0007 uvedené, že rameno s kamerou a manipulátorom zaujme globálnu pozorovaciu pozíciu a 3D kamera je v pozícií, z ktorej úplne zachytí pracovnú oblasť, t. j. snímané objekty. Na základe získaných a vyhodnotených údajov vytvorí 3D model. K podrobnejšiemu snímaniu pristupuje len vtedy, ak sú vyhodnotené skryté alebo nejasné oblasti na snímaných objektoch. V odseku 0025 v dokumente D1 je opísaná činnosť robotického systému použitého na vykládku batožiny, v rámci ktorej robotický systém z globálnej pozorovacej pozícií zaznamená scénu v troch rozmeroch a klasifikuje jednotlivé kusy batožiny pomocou detekcie objektov. Na základe získaných údajov je definovaná stratégia vykládky (manipulácie) a manipulátor (34) je nasmerovaný na uchopovacie body batožiny, ktorá je potom triedená naplánovaným spôsobom. Podľa orgánu rozhodujúceho o rozklade pri porovnaní uvedeného systému podľa dokumentu D1 a spôsobu podľa patentovej prihlášky je zrejmé, že v oboch prípadoch dochádza k prenosu informácií z kamerového systému, na základe ktorých je vytvorený 3D model výrobku, s ktorým sa bude následne manipulovať.

S názorom prihlasovateľov, že v patentovej prihláške je štvrtým krokom spôsobu prenos informácií z realizačného systému do vyhľadávacieho systému na účely vyhľadávania a určenia miesta uchopenia výrobku a že v dokumente D1 dochádza len ku klasifikácii objektov a konkrétne miesta na manipuláciu sú vopred určené, orgán rozhodujúci o rozklade nemôže súhlasiť. V dokumente D1 je v odseku 0029 opísaný spôsob, ktorým sa sníma predmet na účely presnejšieho preskúmania polohy uchopenia a/alebo určenia uchopovacích bodov. Z uvedeného vyplýva, že podľa patentovej prihlášky a aj podľa dokumentu D1 systém rovnako vyhľadáva a určuje miesta uchopenia objektu, s ktorým bude manipulované, teda ide o zhodný krok – znak.

Tvrdenie prihlasovateľov, že podľa dokumentu D1 systém objekty (triedenú batožinu) neuchopuje na presne určenom mieste vyhľadávacím systémom a tiež nedochádza k natočeniu, presúvaniu a uloženiu manipulovaného predmetu do požadovanej polohy a požadovaného priestoru je podľa orgánu rozhodujúceho

o rozklade taktiež nesprávne, nakoľko systém podľa dokumentu D1 (odsek 0029) je vybavený robotickým kĺbovým ramenom (32) na konci vybaveným manipulátorom (34), teda po snímaní a identifikovaní objektu a určení uchopovacích bodov uchopí manipulátor objekt a kĺbovým ramenom ho premiestni na požadované miesto v požadovanej polohe.

Orgán rozhodujúci o rozklade vo vzťahu k prihlasovateľmi vykonanému porovnaniu riešenia opísaného v patentovej prihláške a v dokumente D1, resp. k porovnaniu jednotlivých vzťahových značiek a definovaniu hlavných znakov a ich odlišností, považuje za potrebné uviesť nasledujúce. Riešenie opísané v patentovej prihláške patrí do kategórie „spôsob“ a predmet opísaný v dokumente D1 patrí do kategórie „vec“, teda „zariadenie“ a tiež „spôsob“. Z uvedeného vyplýva, že porovnávanie konštrukčných prvkov alebo súčastí (ako napr. kĺbové rameno, manipulátor, kamera a jej umiestnenie alebo objekty, s ktorými má byť manipulované), ktoré sú definované v dokumente D1, v predmetom prípade síce nie je možné priamo vykonať, pretože v patentovej prihláške je predmet ochrany definovaný len spôsobovými znakmi, teda časovou následnosťou činností a dejov, ktoré boli posúdené ako zhodné vo vzťahu k informáciám z dokumentu D1 posudzovaného ako celku, ale zároveň je z porovnávaných dokumentov zrejmé, že robotický systém na triedenie objektov opísaný v dokumente D1 obsahuje rovnaké súčasti ako sú časti senzorického zariadenia použité v spôsobe opísanom v patentovej prihláške. Konkrétne je možné uviesť, že prípravná časť s kamerovým systémom z patentovej prihlášky je totožná s kĺbovými ramenami (32) s 3D kamerou (40) opísanými v odseku 0006, resp. 0007 v dokumente D1, ktoré snímajú 3D pracovný priestor, resp. zachytávajú pracovné prostredie alebo pracovnú oblasť robotického systému. Roboticko-manipulačná časť z patentovej prihlášky je zhodná s manipulátorom (34) usporiadaným na kĺbovom ramene (32), ktorých usporiadanie je znázornené na obrázku č. 1 dokumentu D1. Zhodný vyhľadávací systém z patentovej prihlášky, ktorý vyhľadáva a určuje miesto uchopenia výrobku, je opísaný v dokumente D1 v odseku 0025, pričom tento rovnako na základe zaznamenaných údajov definuje uchopovacie body predmetov. Realizačný systém, ktorý je súčasťou roboticko-manipulačnej časti a je uvedený v patentovej prihláške, je rovnaký ako manipulátor (34) na kĺbových ramenách (32) z dokumentu D1, ktorých úlohou je rovnako uchopovať, natáčať, presúvať a ukladať výrobok, resp. objekt.

K argumentu prihlasovateľov, že dokument D1 obsahuje aj ďalšie rozdielne kroky (napr. presnejšie preskúmanie skrytých alebo nejasných oblastí na snímaných objektoch), prípadne aj ďalšie nepodstatné zariadenia [napr. kĺbové rameno (32) s viacerými kamerami (40) alebo rôzne iné usporiadania kĺbového ramena (32), kamery (40) a manipulátora (34)], orgán rozhodujúci o rozklade konštatuje nasledujúce. Predmet ochrany uvedený v hlavnom patentovom nároku patentovej prihlášky je definovaný všeobecnejšími znakmi, pričom riešenia uvádzané v dokumente D1 sú okrem všeobecných znakov opísané aj ako špecifické riešenia s konkrétnymi bližšie špecifikovanými znakmi a krokmi. V spojitosti s uvedeným považuje orgán rozhodujúci o rozklade za dôležité poukázať na jeden zo základných princípov používaných pri hodnotení novosti riešení v patentovoprávnej oblasti, a to, že špecifické riešenie je vždy na prekážku novosti riešeniu všeobecnejšiemu. S ohľadom na uvedené skutočnosť, že v dokumente D1 sú uvedené aj ďalšie konkrétnejšie a odlišné znaky, nič nemení na tom, že sú v ňom priamo uvedené, resp. obsiahnuté aj znaky všeobecné tak, ako sú definované v hlavnom patentovom nároku patentovej prihlášky.

S ohľadom na uvedené skutočnosti sa orgán rozhodujúci o rozklade stotožňuje s posúdením predmetu patentovej prihlášky prvostupňovým orgánom, že jej predmet nie je vo vzťahu k dokumentu D1 nový, a teda nespĺňa podmienky na udelenie patentu podľa § 5 a § 7 ods. 1 patentového zákona a zastáva názor, že prvostupňový orgán rozhodol správne, keď patentovú prihlášku č. spisu PP 88-2015, zamietol.

Orgán rozhodujúci o rozklade po preskúmaní prvostupňového rozhodnutia v rozsahu podaného rozkladu a posúdení argumentov uvedených v podanom rozklade konštatuje, že v preskúmanom prípade neboli zistené také dôvody, pre ktoré by bolo potrebné napadnuté rozhodnutie zrušiť alebo zmeniť. Na tomto základe bolo rozhodnuté tak, ako je uvedené vo výrokovej časti tohto rozhodnutia.

**Poučenie o opravnom prostriedku:**

**Toto rozhodnutie je konečné a podľa § 61 ods. 2 zákona č. 71/1967 Zb. o správnom konaní v znení neskorších predpisov sa nemožno proti nemu odvolať. Rozhodnutie je možné preskúmať správnym súdom, ktorým je Krajský súd v Banskej Bystrici, na základe správnej žaloby podanej podľa § 177 a nasl. zákona č. 162/2015 Z. z. Správny súdny poriadok. Správny súd uznesením odmietne žalobu, ak žalobca nebol pri jej podaní zastúpený advokátom podľa § 49 ods. 1 zákona č. 162/2015 Z. z. Správny súdny poriadok.**

Mgr. Matúš Medvec, MBA  
predseda  
Úradu priemyselného vlastníctva  
Slovenskej republiky

Rozhodnutie sa doručuje:

Ing. Dalibor Gruber  
GELE - patentová, známková, oceňovacia a súdno-znalecká kancelária  
Humenská 29  
040 11 Košice