

Code de distribution interne :

- (A) [] Publication au JO
- (B) [] Aux Présidents et Membres
- (C) [X] Aux Présidents
- (D) [] Pas de distribution

**Liste des données pour la décision
du 30 juin 2008**

N° du recours : T 1060/06 - 3.2.04

N° de la demande : 99440084.4

N° de la publication : 0951813

C.I.B. : A01B 63/102

Langue de la procédure : FR

Titre de l'invention :

Dispositif de support de machine utilisable notamment en agriculture, arboriculture et viticulture

Titulaire du brevet :

Andelfinger, Georges

Opposant :

ERO-Gerätebau GmbH

Référence :

-

Normes juridiques appliquées :

CBE Art. 108

Normes juridiques appliquées (CBE 1973) :

CBE Art. 100(a)

Mot-clé :

"Activité inventive (non)"

"Principe de la libre appréciation des moyens de preuve"

Décisions citées :

T 0482/89

Exergue :

-



N° du recours : T 1060/06 - 3.2.04

D E C I S I O N
de la Chambre de recours technique 3.2.04
du 30 juin 2008

Requérante : ERO-Gerätebau GmbH
(Opposante) Simmerner Strasse 20
D-55459 Niederkumbd (DE)

Mandataire : Brommer, Hans Joachim
Lemcke, Brommer & Partner
Patentanwälte
Bismarckstrasse 16
D-76133 Karlsruhe (DE)

Intimé : Andelfinger, Georges
(Titulaire du brevet) 35 rue Principale
F-68420 Husseren les Chateaux (FR)

Mandataire : Laget, Jean-Loup
Cabinet LOYER
161, rue de Courcelles
F-75017 Paris (FR)

Décision attaquée : Décision de la division d'opposition de
l'Office européen des brevets postée le
26 avril 2006 par laquelle l'opposition formée
à l'égard du brevet n° 0951813 a été rejetée
conformément aux dispositions de
l'article 102(2) CBE.

Composition de la Chambre :

Président : M. Ceyte
Membres : C. Scheibling
T. Bokor
A. de Vries
C. Heath

Exposé des faits et conclusions

I. Le 29 juin 2006 la requérante (opposante) a formé un recours contre la décision de la Division d'opposition signifiée par voie postale le 26 avril 2006 de rejeter l'opposition.

La taxe de recours a été acquittée le 29 juin 2006.

Le mémoire exposant les motifs du recours a été reçu le 6 septembre 2006.

II. L'opposition était fondée sur les motifs énoncés à l'article 100(a) CBE (manque d'activité inventive).

III. Les documents suivants ont joué un rôle dans la présente procédure :

E1 : Prospectus de vente "Terrassen - Laubschneider
TLS 87" de Binger Seilzug GmbH

E2 : GB-A-2 249 011

E8 : Encart publicitaire paru dans le journal "Der
Badische Winzer" en avril 1997.

IV. La revendication 1 selon la requête principale (telle que délivrée) se lit comme suit :

"1. Dispositif de support de machine (M) utilisable notamment en agriculture, arboriculture et viticulture, comportant un mât (10), d'axe (10A), équipé d'un bras de maintien (40) de ladite machine et un support de mât (13) pour relier le dispositif à un tracteur (T), ledit mât et ledit bras de maintien étant susceptibles de pivoter autour d'arbres (11 ; 24) d'axes (11A ; 24A) sous

l'action de moyens (60 ; 70) respectivement pour constituer ainsi deux ensembles pivotables permettant à la machine (M) d'effectuer des mouvements latéraux ayant pour effet de la rapprocher ou de l'éloigner d'un plan médian (PM) du tracteur (T), le bras de maintien (40) pouvant en outre être en liaison avec un manchon (20) coulissable le long du mât (10) sous l'action de moyens (80), de sorte à pouvoir faire varier la distance séparant la machine (M) du sol, caractérisé en ce que les actions des moyens (60 ; 70) sont synchrones, un pivotement du mât (10) d'une valeur angulaire α dans un sens entraînant automatiquement un pivotement du bras de maintien (40) d'une valeur angulaire β dans le sens inverse, et vice-versa, cette synchronisation assurant le respect d'une relation prédéfinie entre lesdites valeurs angulaires α et β , de sorte qu'à chaque position du mât (10) correspond une orientation prédéfinie de la machine (M) et vice-versa et en ce que le bras de maintien (40) est relié à un moyen (31 ; 30) agencé entre ledit bras et le mât (10) grâce auquel la machine (M) peut évoluer entre des positions de déport et de retrait dans un espace-plan (EF) s'étendant à l'avant du mât (10), de sorte qu'en position de retrait maxima, la machine (M) est disposée essentiellement dans le prolongement du tracteur."

La revendication 1 selon la première requête subsidiaire se lit comme suit :

"1. Dispositif de support de machine (M) utilisable notamment en agriculture, arboriculture et viticulture, comportant un mât (10), d'axe (10A), équipé d'un bras de maintien (40) de ladite machine et un support de mât (13) pour relier le dispositif à un tracteur (T), ledit mât

et ledit bras de maintien étant susceptibles de pivoter autour d'arbres (11 ; 24) d'axes (11A ; 24A) sous l'action de moyens (60 ; 70) respectivement pour constituer ainsi deux ensembles pivotables permettant à la machine (M) d'effectuer des mouvements latéraux ayant pour effet de la rapprocher ou de l'éloigner d'un plan médian (PM) du tracteur (T), le bras de maintien (40) pouvant en outre être en liaison avec un manchon (20) coulissable le long du mât (10) sous l'action de moyens (80), de sorte à pouvoir faire varier la distance séparant la machine (M) du sol, caractérisé en ce que les actions des moyens (60 ; 70) sont synchrones, un pivotement du mât (10) d'une valeur angulaire α dans un sens entraînant automatiquement un pivotement du bras de maintien (40) d'une valeur angulaire β dans le sens inverse, et vice-versa, cette synchronisation assurant le respect d'une relation prédéfinie entre lesdites valeurs angulaires α et β , de sorte qu'à chaque position du mât (10) correspond une orientation prédéfinie de la machine (M) et vice-versa et en ce que le bras de maintien (40) est relié à un moyen (31 ; 30) agencé entre ledit bras et le mât (10) grâce auquel la machine (M) peut évoluer entre des positions de départ et de retrait dans un espace-plan (EF) s'étendant à l'avant du mât (10), de sorte qu'en position de retrait maxima, la machine (M) est disposée essentiellement dans le prolongement du tracteur et en ce que le moyen (31) agencé entre ledit bras et le mât (10) est une pièce de distance ou entretoise."

La revendication 1 selon la deuxième requête subsidiaire se lit comme suit :

"1. Dispositif de support de machine (M) utilisable notamment en agriculture, arboriculture et viticulture, comportant un mât (10), d'axe (10A), équipé d'un bras de maintien (40) de ladite machine et un support de mât (13) pour relier le dispositif à un tracteur (T), ledit mât et ledit bras de maintien étant susceptibles de pivoter autour d'arbres (11 ; 24) d'axes (11A ; 24A) sous l'action de moyens (60 ; 70) respectivement pour constituer ainsi deux ensembles pivotables permettant à la machine (M) d'effectuer des mouvements latéraux ayant pour effet de la rapprocher ou de l'éloigner d'un plan médian (PM) du tracteur (T), le bras de maintien (40) pouvant en outre être en liaison avec un manchon (20) coulissant le long du mât (10) sous l'action de moyens (80), de sorte à pouvoir faire varier la distance séparant la machine (M) du sol, caractérisé en ce que les actions des moyens (60 ; 70) sont synchrones, un pivotement du mât (10) d'une valeur angulaire α dans un sens entraînant automatiquement un pivotement du bras de maintien (40) d'une valeur angulaire β dans le sens inverse, et vice-versa, cette synchronisation assurant le respect d'une relation prédéfinie entre lesdites valeurs angulaires α et β , de sorte qu'à chaque position du mât (10) correspond une orientation prédéfinie de la machine (M) et vice-versa et en ce que le bras de maintien (40) est relié à un moyen (31 ; 30) agencé entre ledit bras et le mât (10) grâce auquel la machine (M) peut évoluer entre des positions de déport et de retrait dans un espace-plan (EF) s'étendant à l'avant du mât (10), de sorte qu'en position de retrait maxima, la machine (M) est disposée essentiellement dans le prolongement du tracteur et en ce que les moyens d'actionnement (60 ; 70) sont des vérins à double effet, que les arrivées (66 ; 76) pour la rétraction de la tige

des vérins sont reliées entre elles et que les arrivées (65 ; 75) pour l'extension de la tige des vérins sont branchées sur un même distributeur commandé par une manette."

La revendication 1 selon la troisième requête subsidiaire se lit comme suit :

"1. Dispositif de support de machine (M) utilisable notamment en agriculture, arboriculture et viticulture, comportant un mât (10), d'axe (10A), équipé d'un bras de maintien (40) de ladite machine et un support de mât (13) pour relier le dispositif à un tracteur (T), ledit mât et ledit bras de maintien étant susceptibles de pivoter autour d'arbres (11 ; 24) d'axes (11A ; 24A) sous l'action de moyens (60 ; 70) respectivement pour constituer ainsi deux ensembles pivotables permettant à la machine (M) d'effectuer des mouvements latéraux ayant pour effet de la rapprocher ou de l'éloigner d'un plan médian (PM) du tracteur (T), le bras de maintien (40) pouvant en outre être en liaison avec un manchon (20) coulissant le long du mât (10) sous l'action de moyens (80), de sorte à pouvoir faire varier la distance séparant la machine (M) du sol, caractérisé en ce que les actions des moyens (60 ; 70) sont synchrones, un pivotement du mât (10) d'une valeur angulaire α dans un sens entraînant automatiquement un pivotement du bras de maintien (40) d'une valeur angulaire β dans le sens inverse, et vice-versa, cette synchronisation assurant le respect d'une relation prédéfinie entre lesdites valeurs angulaires α et β , de sorte qu'à chaque position du mât (10) correspond une orientation prédéfinie de la machine (M) et vice-versa et en ce que le bras de maintien (40) est relié à un moyen (31 ; 30) agencé

entre ledit bras et le mât (10) grâce auquel la machine (M) peut évoluer entre des positions de déport et de retrait dans un espace-plan (EF) s'étendant à l'avant du mât (10), de sorte qu'en position de retrait maxima, la machine (M) est disposée essentiellement dans le prolongement du tracteur, en ce que les moyens d'actionnement (60 ; 70) sont des vérins à double effet, que les arrivées (66 ; 76) pour la rétraction de la tige des vérins sont reliées entre elles et que les arrivées (65 ; 75) pour l'extension de la tige des vérins sont branchées sur un même distributeur commandé par une manette; et en ce que l'orientation de la machine (M) demeure inchangée lors du pivotement du mât (10) ou du bras (40), la relation entre les angles α , β obéissant à l'identité $\alpha = \beta$."

- V. Une procédure orale a eu lieu devant la chambre le 30 Juin 2008.

La requérante a demandé l'annulation la décision attaquée et la révocation du brevet.

La requérante a principalement argumenté de la façon suivante:

Le recours est motivé au sens de l'article 108 CBE, puisqu'il indique les motifs de droit et de fait qui mettent en cause la décision de l'instance du premier degré.

Le document E1 reproduit sur un même feuillet deux prospectus qui ont été rendus accessibles au public indépendamment l'un de l'autre avant la date de priorité du brevet contesté. Il ne fait aucun doute que le prospectus figurant au verso de E1 a été publié avant la date de priorité du brevet européen en cause, puisque

l'encart publicitaire E8 qui bénéficie d'une date de publication certaine, reproduit à l'identique le dessin figurant au verso de E1. Les témoignages devant la première instance et l'encart publicitaire E8 sont tout à fait concordants. Les faces recto et verso de E1 font donc partie de l'état de la technique au sens de l'article 54(2) CBE 1973.

La machine TLS décrite au verso de E1 constitue l'état de la technique le plus proche de l'invention. L'objet de la revendication 1 s'en distingue pour l'essentiel par la synchronisation des moyens permettant de faire pivoter le mât et le bras du dispositif de support de machine. Le problème que vise à résoudre l'invention est celui de faire varier l'assiette et l'orientation de la machine en fonction d'un schéma prédéfini. E2 comporte deux bras pivotants montés l'un à la suite de l'autre et portant une machine. Tout pivotement d'un des bras nécessite un pivotement de l'autre bras afin de maintenir la machine à hauteur constante. Ce problème est résolu dans E2 par la synchronisation des vérins d'actionnement des deux bras. Il est de ce fait évident pour un homme du métier de prévoir également une telle synchronisation des moyens de pivotement dans un dispositif de support de machine selon E1.

Les caractéristiques supplémentaire introduites dans la revendication 1 des requêtes subsidiaires sont à la portée de l'homme du métier dans le domaine considéré et sont, de plus, divulguées par E1 ou par E2.

L'intimé (titulaire) a contesté les arguments avancés par la requérante et a pour l'essentiel fait valoir ce qui suit:

Le mémoire de recours n'expose pas les faits qui permettent de conclure en une absence d'activité inventive. Le recours n'est donc pas motivé.

Le témoignage de M. Pieroth doit être écarté car il existait des liens juridiques et économiques entre l'opposante et lui-même. Le document E1 n'a été imprimé qu'après la date de priorité du brevet contesté; il ne peut donc pas faire partie de l'état de la technique. Le dispositif de support de machine selon E1 comporte un mât, mais ne présente ni bras, ni moyen d'actionnement du bras. E2 décrit un système de bras articulés différent du système selon E1 et il ne peut donc pas être combiné avec ce dernier. Aucun des documents cités ne montre une pièce de distance ou entretoise agencée entre le bras et le mât du dispositif de support. Le système selon E2 ne permet de maintenir la hauteur de la machine que de façon approximative, il n'est donc pas apte à assurer une synchronisation précise au sens de l'invention revendiquée.

l'intimé demande de déclarer le recours irrecevable, à défaut de le rejeter, alternativement d'annuler la décision attaquée et de maintenir le brevet sur la base de l'un des jeux de revendications déposés à titre de première et deuxième requêtes subsidiaires par lettre du 28 mai 2008 ou de troisième requête subsidiaire déposée durant la procédure orale devant la Chambre.

Motifs de la décision

1. *Recevabilité du recours:*

Le mémoire de recours expose que l'objet de la revendication 1 ne présente pas l'activité inventive requise compte tenu de la combinaison de E1 recto ou E1 verso avec le document E2. Il indique donc bien les motifs de droit et de fait qui justifient l'annulation de la décision de l'instance du premier degré. Il est donc motivé au sens de l'article 108 CBE. Le recours satisfait également aux autres exigences des articles 106 à 108 et de la règle 99 CBE. Il est par conséquent recevable.

2. *E1 - appartenance à l'état de la technique:*

2.1 Dans son témoignage devant la première instance, M. Pieroth a expliqué que le prospectus E1 comportait au recto et au verso, la reproduction de deux prospectus édités l'un en mars 1996, l'autre en mars 1997, qui à l'origine avaient été imprimés sur deux feuillets séparés et mis à la disponibilité du public dès leur parution. Le prospectus représenté au verso de E1 porte la date du 15 mars 1996. M. Hund a confirmé lors de son audition, que le dispositif de support de machine, qui était entré en sa possession dès l'été 1996, était conforme au dispositif "TSL 87" représentée au recto de E1. E8 figurant dans la publication "Der Badische Winzer" d'avril 1997 reproduit à l'identique le schéma figurant au verso de E1 représentant un dispositif de support du type "TLS".

La Chambre considère, qu'il est suffisamment établi que E1 reproduit au recto et au verso deux prospectus mis à

la disposition du public antérieurement la date de priorité du brevet contesté.

L'intimé a tenté de faire valoir que le témoignage de M. Pieroth ne devait pas être retenu du fait qu'il existait un lien économique entre lui-même et l'opposante.

L'existence d'un lien économique avec l'opposante ne suffit cependant pas à dénuer ce témoignage de toute crédibilité. Conformément au principe bien établi de la "libre appréciation des preuves" (voir entre autre la décision T 482/89 JO OEB 1992, 646) il convient d'apprécier à sa juste valeur ce témoignage. Dans le cas d'espèce et ainsi qu'il ressort du point 2.1 ci-dessus, ce témoignage ainsi que les autres moyens de preuve produits constituent un ensemble d'éléments précis et concordants permettant d'établir en toute certitude que le document E1 se compose de deux prospectus mis à la disposition du public séparément et antérieurement à la date de priorité dont bénéficie le brevet européen en cause.

L'intimé a également fait valoir que E1 n'avait été imprimé qu'après la date de priorité de brevet contesté et ne pouvait nullement faire partie de l'état de la technique opposable.

Ce qui importe dans le cas présent, ce n'est cependant pas la date à laquelle E1 a été imprimé, mais bien le fait que E1 soit une copie de deux prospectus mis à la disposition du public antérieurement à la date de priorité du brevet européen en cause et faisant partie de l'état de la technique opposable.

3. *Requête principale :*

- 3.1 Le dispositif de support du type "TLS" représentée au verso de E1 constitue l'art antérieur le plus proche, du fait que ce dispositif est celui qui divulgue le plus de caractéristiques communes avec l'objet revendiqué.
- 3.2 La revendication 1 comporte dans son préambule la caractéristique suivante : "le bras de maintien (40) pouvant en outre être en liaison avec un manchon ..." L'emploi de l'expression "pouvant en outre" rend cette caractéristique facultative, qui ne peut donc pas servir à distinguer l'objet de la revendication 1 de l'état de la technique.
- 3.3 E1 (verso) divulgue un dispositif de support de machine ("Laubschneider TLS") utilisable notamment en agriculture, arboriculture et viticulture, comportant un mât, équipé d'un bras de maintien de ladite machine et un support de mât pour relier le dispositif à un tracteur, ledit mât et ledit bras de maintien étant susceptibles de pivoter autour d'arbres (implicite) sous l'action de vérins à double-effet respectivement pour constituer ainsi deux ensembles pivotables permettant à la machine d'effectuer des mouvements latéraux ayant pour effet de la rapprocher ou de l'éloigner d'un plan médian du tracteur; le bras de maintien est relié à un moyen agencé entre ledit bras et le mât (implicite) grâce auquel la machine peut évoluer entre des positions de déport et de retrait dans un espace-plan s'étendant à l'avant du mât, de sorte qu'en position de retrait maxima, la machine est disposée essentiellement dans le prolongement du tracteur.

3.4 L'intimé a tenté de faire valoir que le dispositif de support selon E1 ne comportait ni bras, ni moyens de pivotement de ce bras, car la pièce reliant la machine au mât ne faisait pas partie du dispositif de support, mais de la machine.

La Chambre ne saurait suivre ce raisonnement. La "machine" est la partie active du système; elle est en forme de U renversé et comporte des outils de coupe pour tailler des arbres ou de la vigne. Rien dans E1 ne peut étayer l'affirmation que la pièce de forme allongée reliant cette machine au mât, et qui peut pivoter par rapport au mât sous l'action d'un vérin fixé audit mât, fasse partie de la machine plutôt que du support de machine. De plus, il n'y a aucune incompatibilité technique à considérer que cette pièce de liaison de forme allongée constitue un bras faisant partie du dispositif de support.

3.5 L'intimé a également considéré que le dispositif de support de machine selon E1 (verso) ne divulguait pas de moyen agencé entre ledit bras et le mât.

Toutefois, il ressort clairement des figures de E1 (verso) que la machine peut évoluer entre des positions de déport et de retrait dans un espace-plan s'étendant à l'avant du mât, de sorte que la machine est en mesure de passer devant le mât. Il est donc nécessaire d'empêcher que le bras ne vienne frotter directement contre le mât lors de sa rotation. Un homme du métier sera donc naturellement amené à considérer qu'un tel dispositif comporte obligatoirement un moyen agencé entre le bras et le mât (ne serait-ce que sous la forme d'une rondelle d'espacement) et destiné à éviter un tel contact.

3.6 L'intimé a également soutenu que le dispositif de support de machine revendiqué impliquait à la lumière du fascicule de brevet (en particulier du paragraphe [0009]) que le support devait être apte à recevoir tous types de machines.

Cependant la revendication 1 qui a pour objet un "Dispositif de support de machine (M) utilisable notamment en agriculture, arboriculture et viticulture" ne précise nullement que le dispositif de support est apte à recevoir différents types de machines.

3.7 Le dispositif de support de machine selon la revendication 1 se distingue donc de celui selon E1 (verso) en ce que les actions des moyens (vérins) sont synchrones, un pivotement du mât d'une valeur angulaire α dans un sens entraînant automatiquement un pivotement du bras de maintien d'une valeur angulaire β dans le sens inverse, et vice-versa, cette synchronisation assurant le respect d'une relation prédéfinie entre lesdites valeurs angulaires α et β , de sorte qu'à chaque position du mât correspond une orientation prédéfinie de la machine et vice-versa.

3.8 Dans le dispositif de support selon E1 (verso), toute variation de l'inclinaison du mât nécessite une correction de la position du bras afin de rétablir l'assiette et l'orientation de la machine. L'utilisateur doit donc intervenir sur des commandes différentes (mât et bras) qui s'influencent mutuellement, ce qui rend le positionnement de la machine délicat.

3.9 Le problème que l'invention se propose de résoudre par rapport à E1 (verso) peut être vu dans la réalisation d'un support de machine dont les mouvements se déroulent

avec un maximum de rapidité et de confort de commande pour l'utilisateur et qui permet de varier l'assiette et l'orientation de la machine en fonction d'un schéma défini préalablement (voir fascicule de brevet, paragraphe [0009]).

3.10 E2 décrit un dispositif de support de machine comportant un premier bras (mât), un deuxième bras (bras) qui porte la machine et qui est articulé sur le mât, ainsi qu'un support de mât pour relier le dispositif à un tracteur. Cette divulgation aborde le problème résultant du fait que tout pivotement du mât nécessite une correction du pivotement du bras afin de repositionner la machine par rapport au sol. Ce réglage implique l'actionnement simultané de deux vérins et est de ce fait, délicat à réaliser. E2 se propose de remédier à cet inconvénient (voir page 1, troisième paragraphe).

La solution proposée consiste à prévoir des moyens pour connecter entre eux les vérins actionnant le mât et le bras, de telle manière que si l'un des deux pivote dans un sens l'autre pivote automatiquement en sens inverse et vice-versa.

Il est évident pour un homme du métier que ce type de synchronisation qui a pour effet que tout pivotement du mât d'une valeur angulaire α dans un sens entraîne automatiquement un pivotement du bras de maintien d'une valeur angulaire β dans le sens inverse, permet d'obtenir une synchronisation des moyens d'actionnement en n'agissant que sur une seule commande.

Un homme du métier sera donc incité à appliquer ce type de synchronisation à un dispositif de support de machine selon E1 afin de résoudre le problème posé.

- 3.11 L'intimé a argumenté que le terme "synchronisation" ne figurait pas dans le document E2.

Il ressort cependant du brevet contesté, que les moyens d'actionnement du mât et du bras sont considérés comme étant "synchronisés" lorsque le pivotement du mât d'une valeur angulaire α dans un sens entraîne automatiquement un pivotement du bras de maintien d'une valeur angulaire β dans le sens inverse. Cet effet est obtenu par le dispositif décrit dans E2 comme exposé au paragraphe précédent. Il y a donc bien "synchronisation" au sens du brevet contesté.

- 3.12 L'intimé a aussi tenté de faire valoir en se référant au quatrième paragraphe de la page 4 de E2, que le déplacement de la machine n'était pas absolument rectiligne. Le dispositif revendiqué exigeait cependant une coordination rigoureuse des moyens d'actionnement. Un homme du métier considérerait que la "synchronisation" proposée par D2 n'est pas suffisamment précise et en conséquence, il ne prendrait pas en considération un tel enseignement.

Ce point de vue ne peut pas être partagé: d'une part, la revendication 1 ne mentionne pas le degré de précision avec lequel la coordination des moyens d'actionnement doit être réalisée. Bien que la description comporte un mode de réalisation où il est question d'invariance de l'assiette, qui reste toujours rigoureusement la même, la revendication 1 ne revendique qu'une relation prédéfinie entre les valeurs angulaires α et β et non une invariance ou une identité rigoureuse. D'autre part le couplage des vérins pour obtenir la synchronisation est réalisé dans E2 (page 3, paragraphes 4 à 6) de la

même façon que dans le brevet contesté (paragraphe [0027]) à savoir, les arrivées pour la rétraction de la tige des deux vérins sont reliées entre elles, si bien que lorsqu'un vérin est alimenté en pression pour l'extension de la tige, le volume d'huile chassé côté tige de ce vérin alimente la chambre côté tige de l'autre vérin, dont la tige se rétracte d'autant. La précision de la trajectoire de la machine en bout de bras est donc identique dans les deux cas.

- 3.13 L'intimé a également argumenté que E1 possédait deux vérins d'actionnement du mât, ce qui serait incompatible avec le type de synchronisation décrite dans E2.

Cependant, il est clair que la synchronisation recherchée ne nécessite que le couplage d'un seul des vérins de mât avec le vérin de bras, l'alimentation hydraulique de l'autre vérin de mât restant inchangée.

- 3.14 Il découle de ce qui précède que l'objet de la revendication 1 selon la requête principale n'implique pas une activité inventive.

4. *Première requête subsidiaire :*

- 4.1 Par rapport à la revendication 1 selon la requête principale, la revendication 1 selon la première requête subsidiaire précise en outre que "le moyen (31) agencé entre ledit bras et le mât (10) est une pièce de distance ou entretoise."

Comme indiqué au point 3.5, ci-dessus, un homme du métier considèrerait que le dispositif selon E1 comporte nécessairement un moyen pour empêcher que le bras ne vienne frotter contre le mât lors de son pivotement. Un

tel moyen ne peut être qu'une pièce de distance ou entretoise.

Pour les mêmes raisons que celles exposées au point 3 ci-dessus, l'objet de la revendication 1 selon la première requête subsidiaire n'implique pas non plus une activité inventive.

5. *Deuxième et troisième requêtes subsidiaires :*

5.1 Par rapport à la revendication 1 selon la requête principale, la revendication 1 selon la deuxième requête subsidiaire comporte les caractéristiques additionnelles suivantes :

"que les moyens d'actionnement (60 ; 70) sont des vérins à double effet, que les arrivées (66 ; 76) pour la rétraction de la tige des vérins sont reliées entre elles et que les arrivées (65 ; 75) pour l'extension de la tige des vérins sont branchées sur un même distributeur commandé par une manette."

5.2 Aussi bien dans E1 que dans E2 les moyens d'actionnement sont constitués par des vérins à double effet. Pour réaliser la synchronisation souhaitée, E2 propose de relier entre elles les arrivées pour la rétraction de la tige des vérins (page 3, paragraphe 5) et de brancher les arrivées pour l'extension de la tige des vérins sur un même distributeur (page 3, paragraphe 6). Bien que E2 ne précise pas que le distributeur soit commandé par une manette, cette option est évidente pour un homme du métier, d'autant plus qu'il s'agit d'un moyen de commande habituellement utilisé sur ce type de machines.

- 5.3 Par rapport à la revendication 1 selon la deuxième requête subsidiaire, la revendication 1 selon la troisième requête subsidiaire comporte les caractéristiques additionnelles suivantes :
- "l'orientation de la machine (M) demeure inchangée lors du pivotement du mât (10) ou du bras (40), la relation entre les angles α , β obéissant à l'identité $\alpha = \beta$."
- Les moyens de synchronisation décrits dans E2 ont pour effet que tout pivotement du mât d'une valeur angulaire α dans un sens entraîne automatiquement un pivotement du bras de maintien d'une valeur angulaire β dans le sens inverse. Le cas particulier où $\alpha = \beta$ n'apporte manifestement aucun résultat inattendu. L'identité $\alpha = \beta$ ne peut donc pas impliquer une activité inventive faisant défaut par ailleurs.
- 5.4 Pour les raisons exposées au point 3 ci-dessus, et compte tenu des connaissances générales d'un homme du métier, l'objet de la revendication 1 selon les deuxième et troisième requêtes subsidiaires n'implique pas une activité inventive.

Dispositif

Par ces motifs, il est statué comme suit :

1. La décision attaquée est annulée.
2. Le brevet européen est révoqué.

Le Greffier :

Le Président :

G. Magouliotis

M. Ceyte