

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 6 novembre 2007**

N° du recours : W 0025/06 - 3.2.07
N° de la demande : PCT/EP2006/060537
N° de la publication : WO 2007/101475
C.I.B. : B25J 5/04
Langue de la procédure : FR

Titre de l'invention :

SYSTÈME AUTOMATISÉ À ROBOT SUSPENDU POUR LE TRAITEMENT DE
SURFACES, EN PARTICULIER D'AVIONS

Demandeur :

CTI Systems S.A.

Opposant :

-

Référence :

-

Normes juridiques appliquées :

PCT Art. 17(3)a)

PCT R. 13, 40

Mot-clé :

"Objection de manque d'unité a posteriori : (pas justifiée)"

"Remboursement des taxes additionnelles et de reserve : oui"

Décisions citées :

W 0018/06, W 0020/06, W 0024/06, W 0001/07

Exergue :

-



N° du recours : W 0025/06 - 3.2.07

Demande internationale n° PCT/EP2006/060537

D E C I S I O N
de la Chambre de recours technique 3.2.07
du 6 novembre 2007

Déposant : CTI Systems S.A.

Mandataire : Dennemeyer & Associates S.A.

Décision attaquée : Réserve formulée par le déposant à la règle 40.2c) du Traité de Coopération en matière de brevets à l'encontre de l'invitation (fixation de taxes additionnelles) de l'Office européen des brevets (administration chargée de la recherche internationale) du 16 mai 2006.

Composition de la Chambre :

Président : H. Meinders
Membres : H.-P. Felgenhauer
T. Bokor

Exposé des faits et conclusions

I. La demande internationale PCT/EP2006/060537, telle que déposée le 8 mars 2006, comporte 37 revendications, la revendication 1 ayant le libellé suivant :

"1. Système de traitement automatique d'une surface d'un objet, par exemple d'un avion, comportant un porteur d'un robot de traitement, ce porteur se composant d'un pont roulant mobile dans une direction horizontale X, un chariot mobile sur le pont roulant dans une direction horizontale Y perpendiculaire par rapport à la direction X, et un mât télescopique porté par le chariot et s'étendant vers le bas de celui-ci;

un robot de traitement à plusieurs axes de liberté porté par le mât à son extrémité inférieure en vue d'être déplacé par le mât dans une direction Z perpendiculaire au plan horizontal comportant les directions X et Y, le robot portant un moyen pour traiter ladite surface de l'objet précité;

un moyen de commande du porteur et un moyen de commande du robot; et

un équipement de positionnement et de pilotage du porteur et du robot, comportant:

un système de gestion;

des moyens pour détecter la position d'un point de référence du robot et la position d'au moins un point de référence de l'objet dont la surface est à traiter dans

un système des trois axes X, Y, Z mutuellement perpendiculaires; et

des moyens pour communiquer la position détectée du point de référence du robot et du point de référence de l'objet dont la surface est à traiter au moyen de commande du porteur et au système de gestion;

le système de gestion pilotant le moyen de commande du porteur et le moyen de commande du robot en fonction de la position détectée du point de référence du robot et de la position détectée du point de référence de l'objet ainsi qu'en fonction de la forme de la surface à traiter à stocker dans le système de gestion en vue de commander les mouvements du porteur dans les directions X, Y et Z ainsi que les mouvements du robot autour desdits axes de liberté."

II. Le 16 mai 2006, l'OEB agissant en tant qu'administration chargée de la recherche internationale (ACRI) a invité le déposant à payer sept taxes additionnelles pour la recherche en application de l'article 17(3)a) et de la règle 40.1 PCT, après avoir identifié huit groupes d'inventions comprenant les revendications 1-5, 10 ; 6 et 7 ; 8, 9 et 11 ; 12 ; 13 ; 14-32 ; 33 et 34-37.

III. L'ACRI a justifié son invitation de la façon suivante :

Le concept commun reliant les revendications indépendantes 1 et 33 est limité au traitement automatique de la surface d'un objet au moyen d'un système selon la revendication 1.

Ce concept est connu du document EP-A-0 341 134 (D1).

D1 montre un système de traitement d'une surface d'un avion comportant un robot porté par un mât télescopique lui-même porté par un chariot mobile sur un pont roulant.

De plus, afin de précisément localiser l'avion, des moyens de détection permettent de mesurer la position du robot et celle du point de référence de l'avion, à savoir ses extrémités A, A'.

Ces informations sont transmises par des moyens de communication à un système de gestion possédant dans sa mémoire des informations concernant la forme de l'avion.

L'objet de la revendication 1 étant connu du document D1, aucune de ses caractéristiques n'apporte de contribution à l'art antérieur et ne constitue un élément technique particulier selon la Règle 13(2) PCT.

IV. Le 7 juin 2006, le déposant a acquitté trois taxes additionnelles sous réserve et la taxe de réserve.

Dans sa lettre du 7 juin 2006, le déposant a indiqué que l'objet de la revendication 1 était nouveau par rapport à D1.

Selon le déposant, l'objet de la revendication 1 concerne un système de traitement automatique d'une surface d'un objet comportant, entre autre, des moyens pour détecter la position d'un point de référence du robot dans un système à trois axes et un système de gestion lequel pilote le moyen de commande du robot, entre autres, en fonction de la forme de la surface à traiter à stocker dans le système de gestion.

Ces caractéristiques n'étaient pas connues du document D1, qui n'a pas de moyen pour détecter la position d'un point de référence du robot dans un système de référence à trois axes. Le système du document D1 positionne seulement le pont roulant et le chariot par comparaison d'une position de consigne et à une position réelle. Donc, selon D1, le positionnement se fait uniquement dans un plan horizontal, mais pas dans un système de référence à trois axes.

Dans le système prévue dans le document D1, la position d'un point de référence du robot défini dans le système de référence à trois axes n'est pas détectée.

En outre, selon le document D1, le système de gestion ne pilote pas le moyen de commande du porteur et le moyen du commande du robot en fonction de la forme de la surface à traiter, mais en fonction de l'écart entre la position réelle et la position de consigne de l'objet à traiter.

- V. Le 15 septembre 2006, un rapport de recherche incomplet a été établi sur la base des revendications 1, 14 - 32 ; 33 et 34 - 37.

- VI. Par formulaire du 18 septembre 2006, le déposant a été invité à payer la taxe de réserve, s'il ne l'avoir pas déjà fait.

Le déposant a ensuite été informé que son argumentation n'invalidait pas la conclusion fondée sur le manque d'unité de l'invention en indiquant que l'organe de réexamen était arrivé à la conclusion que l'invitation

de l'OEB en tant qu'ACRI était conforme aux dispositions de l'article 17(3) et de la règle 40(1) PCT.

Motifs de la décision

1. La demande internationale possède la date du dépôt international du 16 mai 2006. Le traité PCT applicable est donc celui entré en vigueur le 1er avril 2005.

La chambre considère avoir compétence pour examiner ces réserves faites dans des demandes PCT pendantes à la date à laquelle l'édition révisée de la CBE (CBE 2000) entre en vigueur. Elle suit ainsi la jurisprudence des chambres des recours développé à ce sujet (cf. par ex. W 0018/06; W 0020/06; W 0024/06 et W 0001/07).

2. La réserve formulée satisfait aux conditions énoncées à la règle 40 PCT :

Le déposant a payé trois taxes additionnelles sous réserve.

Après l'examen de la réserve, l'organe de réexamen de l'ACRI a invité le déposant le 18 septembre 2006 à payer, au cas s'il ne l'avait pas déjà fait, la taxe de réserve selon la règle 40.2e) PCT.

Le déposant a payé la taxe de réserve dans le délai prévu par la règle 40.1 iii) PCT.

Elle est donc considérée comme ayant été présenté.

3. Selon la règle 13.1 PCT, la demande internationale ne peut porter que sur une invention ou sur une pluralité d'inventions liées entre elles de telle sorte qu'elles ne forment qu'un seul concept inventif général.
4. Dans le cas présent l'ACRI a invité le déposant le 16 mai 2006 selon l'article 17(3)a) PCT et la règle 40.1 PCT à payer sept taxes additionnelles en raison d'une absence d'unité d'invention *a posteriori*, notamment tenant compte de l'art antérieur D1.

L'ACRI a justifié le manque d'unité de l'invention du fait que l'objet de la revendication 1 n'était pas nouveau par rapport au document D1 et de suite, les objets des revendications qui en dépendaient n'étaient pas liés par des éléments techniques particuliers identiques ou correspondants, et ne forment donc aucun concept inventif général entre eux, contrairement aux exigences de la Règle 13(1) PCT.

5. *Nouveauté de l'objet de la revendication 1 par rapport à D1*
- 5.1 La chambre suit l'opinion du déposant selon lequel l'objet de la revendication 1 est nouveau par rapport à l'objet du document D1.

Comme indiqué par le déposant, D1 ne divulgue pas un système de traitement automatique d'une surface d'un objet selon lequel un système de gestion pilote le **moyen de commande du porteur** aussi en fonction de la **forme de la surface à traiter à stocker** dans le système de gestion en vue de commander les mouvements **du porteur dans les directions X, Y et Z.**

5.2 Selon la revendication 1, le système de traitement comporte

d'une part:

"un **porteur** se composant

- d'un **pont** roulant mobile dans une direction horizontale **X**,

- un **chariot** mobile sur le pont roulant dans une direction horizontale **Y** perpendiculaire par rapport à la direction X, et

- un **mât** télescopique porté par le chariot et s'étendant vers le bas de celui-ci (portant le robot de traitement)

et de l'autre part:

un **robot** de traitement ... porté par le mât ... en vue d'être déplacé par le mât dans une direction **Z**".

5.3 L'ACRI a correctement estimé que selon D1, le système de traitement comporte également un robot, un pont, un chariot et un mât lequel est piloté dans un cadre de référence de trois axes X, Y, Z (cf. D1, revendication 1).

Cependant, l'ACRI a à tort considéré que le robot selon le document D1 était piloté sur trois axes en :

- utilisant des **moyens pour détecter la position d'un point de référence du robot et la position d'au moins un point de référence de l'objet** dont la surface est à

traiter **dans un système des trois axes X, Y, Z** mutuellement perpendiculaires et,

- un système de gestion **pilotant le moyen de commande du porteur et le moyen de commande du robot** en fonction de la position détectée du point de référence du robot et de la position détectée du point de référence de l'objet, ainsi qu'en **fonction de la forme de la surface à traiter à stocker** dans le système de gestion en vue de **commander les mouvements du porteur dans les directions X, Y et Z** comme défini dans la revendication 1 du brevet.

- 5.4 Selon D1, des **moyens** sont prévus **pour piloter le pont et le chariot dans un système de référence de deux axes X et Y** (revendication 1; page 4, lignes 12 - 27; page 5, lignes 13 - 22) et, partant d'une position du chariot, pour piloter le robot (page 4, lignes 23 - 27; figure 5).

Ainsi, selon D1, le **pont** et le **chariot** sont **positionnées** de façon relativement peu précise à l'intérieur d'une zone admissible dans laquelle la position réelle de chaque pont et du chariot sera mesurée avec précision. Cette mesure pourra être donnée sous forme d'un écart par rapport à la position de consigne y appartenant (page 4, lignes 12 - 20).

Les positions consignes, qui selon le document D1 se trouvent dans un **plan horizontal** (axes X, Y), ne sont pas déterminées en **fonction de la forme de la surface à traiter** au sens de la revendication 1 du brevet.

La raison est que selon la revendication 1, la **fonction de la forme de la surface à traiter à stocker** sert à

"commander les mouvements du porteur dans les directions X, Y et Z" et pas dans un plan horizontal.

Comme indiqué ci-dessus, selon D1, le mât portant le robot de traitement est piloté séparément du pilotage du pont et du chariot après que le positionnement du pont et du chariot est déterminé.

Ainsi, et contrairement à l'opinion de l'ACRI, le moyen de commande du pont et du chariot selon D1 n'est pas piloté sur trois axes et ainsi son pilotage n'est pas en fonction de la forme de la surface à traiter, laquelle requiert un pilotage dans un cadre de référence en trois axes comme défini dans la revendication 1 de la demande en cause.

6. Pour ces motifs, l'objet de la revendication 1 est nouveau par rapport au système divulgué dans D1, de ce fait les revendications 1 - 37 ne présentent pas de défaut d'unité d'invention au sens de la règle 13.1 PCT.

Par conséquent, la Chambre de recours considère que l'invitation de payer des taxes additionnelles n'était pas justifiée.

Pour cette raison, il y a lieu d'ordonner le remboursement de ces taxes et de la taxe de réserve.

Dispositif

Par ces motifs, il est statué comme suit :

Le remboursement des taxes additionnelles et de la taxe de réserve est ordonné.

Le Greffier :

Le Président :

G. Rauh

H. Meinders