

Code de distribution interne :

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

**Liste des données pour la décision
du 27 juillet 2010**

N° du recours : T 0992/07 - 3.2.07

N° de la demande : 01913963.3

N° de la publication : 1263535

C.I.B. : B05B 13/04

Langue de la procédure : FR

Titre de l'invention :

Installation robotisée de peinture en ligne d'un objet,
notamment une carrosserie automobile

Titulaire du brevet :

ABB MC

Opposant :

Dürr Systems GmbH

Référence :

-

Normes juridiques appliquées :

CBE Art. 54, 56, 113(1)

CBE R. 115(2)

RPCR Art. 15(3)

Normes juridiques appliquées (CBE 1973) :

-

Mot-clé :

"Procédure orale en l'absence des parties"

"Nouveauté: oui"

"Activité inventive: non"

Décisions citées :

-

Exergue :

-



N° du recours : T 0992/07 - 3.2.07

D E C I S I O N
de la Chambre de recours technique 3.2.07
du 27 juillet 2010

Requérante : Dürer Systems GmbH
(Opposante) Otto-Dürer-Straße 9
D-70435 Stuttgart (DE)

Mandataire : Heusler, Wolfgang
v. Bezold & Partner
Patentanwälte
Akademiestraße 7
D-80799 München (DE)

Intimée : ABB MC
(Titulaire du brevet) ZI des Béthunes
Rue de l'Equerre
F-95310 Saint Ouen l'Aumône (FR)

Mandataire : Robert, Jean-Pierre
CABINET BOETTCHER
22, rue du Général Foy
F-75008 Paris (FR)

Décision attaquée : Décision intermédiaire de la division
d'opposition de l'Office européen des brevets
postée le 10 avril 2007 concernant le maintien
du brevet européen n° 1263535 dans une forme
modifiée.

Composition de la Chambre :

Président : H. Meinders
Membres : P. O'Reilly
E. Dufrasne

Exposé des faits et conclusions

I. La requérante (opposante) a formé un recours contre la décision de la division d'opposition de maintenir le brevet N° 1 263 535 sous forme modifiée.

II. Les parties ont été convoquées à une procédure orale devant la chambre.

La requérante n'était pas représentée comme elle l'avait annoncé dans sa lettre en date du 25 juin 2010.

L'intimée (titulaire) n'était pas représentée comme elle l'avait annoncé dans sa lettre en date du 5 juillet 2010.

La procédure orale a été poursuivie en leur absence, conformément à la règle 115(2) CBE et à l'article 15(3) RPCR.

III. La requérante a demandé par écrit l'annulation de la décision de la division d'opposition et la révocation du brevet.

L'intimée a demandé par écrit le rejet du recours.

IV. Le document pris en compte dans le cadre de cette décision est le suivant :

E1 : EP-A-0 192 338.

V. La revendication indépendante de la seule requête se lit comme suit :

"1. Installation robotisée de peinture en ligne d'une carrosserie (2) de véhicule comprenant une succession de zones desservies par un convoyeur (1) transporteur de la carrosserie, au moins l'une des zones comprenant de chaque côté du convoyeur (1) au moins deux robots (10, 11, 12, 13) équipés l'un (10, 11) d'un outillage de peinture et l'autre (12, 13) d'un outillage de manipulation de portières pour mettre à jour une surface à peindre par l'outillage de peinture pendant son temps de séjour dans la zone, caractérisée en ce que le robot de peinture est disposé au-dessous du robot de manipulation de portières sur des structures de guidage à des niveaux différents permettant au robot du niveau supérieur d'être à l'aplomb du et de croiser les robots du niveau inférieur."

VI. La requérante a développé pour l'essentiel l'argumentation suivante :

(i) L'objet de la revendication 1 manque de nouveauté au regard de E1.

Le robot connu selon E1 est capable non-seulement de manipuler les capots et coffres mais aussi les portières. Ceci est de toute façon une simple indication du potentiel de fonctionnement. Le robot est mentionné comme étant conventionnel et programmable. Il est donc capable d'être programmé pour ouvrir des portières.

(ii) L'objet de la revendication 1 manque d'activité inventive.

L'état de la technique le plus proche est E1. La caractéristique technique qui distingue l'installation de la revendication 1 de celle divulgué dans ce document est que le robot du niveau supérieur est un robot de manipulation de portières. Dans l'appareil connu selon E1 le robot du niveau supérieur est un robot de manipulation de capot/coffre. Ce changement de fonction ne peut pas résoudre le problème de raccourcir la longueur de la ligne de peinture parce qu'il faut trouver une place pour le robot de manipulation de capot/coffre. Aussi le problème d'une collision entre le robot de manipulation de portières et le robot de peinture est simplement transféré au robot de manipulation de capot/coffre.

De toute façon il est évident à l'homme du métier, pour résoudre le problème de collision entre le robot de manipulation de portières et celui de peinture de positionner le premier robot au niveau supérieur parce qu'il voit déjà dans E1 que le robot de manipulation de capot/coffre est positionné à ce niveau.

VII. L'intimée a développé pour l'essentiel l'argumentation suivante :

(i) L'objet de la revendication 1 est nouveau au regard de E1.

Selon la revendication 1 le robot disposé au-dessus du robot de peinture est un robot pour manipuler les portières. Dans l'installation selon E1 le robot

disposé au-dessus du robot de peinture est un robot pour manipuler les capots/coffres.

(ii) L'objet de la revendication 1 implique une activité inventive.

L'état de la technique le plus proche est E1. La caractéristique technique qui distingue l'installation de la revendication 1 de celle divulguée dans ce document est que le robot du niveau supérieur est un robot de manipulation de portières.

Un résultat du fait que les robots connus selon E1 fonctionnent d'une façon séquentielle est que les collisions entre les robots sont évitées par le fait que chaque robot qui n'est pas en train d'exécuter ses fonctions retourne à sa position de repos pendant que l'autre robot est en fonction. Parce que le robot de peinture et le robot de manipulation des portières sont positionnés au même niveau il faut pour chacun une position de repos. De ce fait la longueur de la ligne de peinture ne peut pas être réduite. Il n'y a pas d'indication dans E1 que les robots 8 et 14 sont nécessairement appelés à se croiser. L'homme du métier ne reçoit donc aucune information qu'un tel arrangement peut être utilisé pour éviter des collisions.

Motifs de la décision

1. *Procédure orale dans l'absence des parties*

- 1.1 La requérante et l'intimée ont chacune demandé une procédure orale.

Après leur convocation à la procédure orale la requérante a retiré sa requête et l'intimée a indiqué qu'elle ne participerait pas à la procédure orale.

La chambre comprend l'indication de l'intimée de ne pas participer comme un retrait de sa requête pour une procédure orale.

La requérante a remplacé sa requête pour une procédure orale par une requête de poursuivre la procédure de recours par écrit.

- 1.2 La chambre a néanmoins décidé de ne pas annuler la procédure orale suivant la règle 115(2) CBE et l'article 15(3) RPCR.

La chambre a considéré qu'il n'y avait pas de raison exceptionnelle pour privilégier la voie d'une continuation de la procédure par écrit, qui n'aurait pas non plus été en accord avec l'article 15(3) RPCR. La chambre note que la requérante n'a donné aucune justification en faveur une poursuite de la procédure par écrit.

- 1.3 Avec sa lettre datée du 25 juin 2010 la requérante a non seulement retiré sa requête pour une procédure orale mais a aussi fourni des arguments concernant l'avis provisoire de la chambre émis avec la convocation à la procédure orale. L'intimée a pris connaissance de ces arguments comme le montre sa référence dans sa lettre datée du 5 juillet 2010. Elle était informée par la

notification de la chambre datée du 14 juillet 2010 que la procédure orale aurait lieu et que tous les moyens déjà invoqués par les parties y compris les arguments soumis en réponse à l'avis provisoire de la chambre pourraient y être considérés. L'intimée avait donc la possibilité de prendre position concernant les arguments de la requérante, soit en participant à la procédure orale, soit par écrit avant la procédure orale. Les conditions de l'article 113(1) CBE sont de ce fait remplies.

2. *Nouveauté*

- 2.1 La requérante a attaqué la nouveauté de l'objet de la revendication 1 au regard de E1.

L'argument de la requérante était que le robot 14 selon E1, qui est divulgué comme un outillage de manipulation du capot/coffre, est aussi capable, par sa structure, d'ouvrir des portières et d'être programmé à exécuter cette action parce qu'il est décrit comme étant de type conventionnel.

- 2.2 La chambre ne peut pas accepter l'argument de la requérante pour deux raisons.

- 2.2.1 Un robot de manipulation du capot/coffre est équipé d'un outillage capable de tenir d'une façon appropriée le capot ou coffre. Le mouvement effectué est exécuté dans une direction verticale. Le manipulateur doit être capable de les tenir d'une façon qui permet un tel mouvement, par exemple de supporter le poids du capot/coffre.

Premièrement la chambre note que les portières n'ont pas nécessairement la même forme qu'un capot ou coffre, avec le résultat qu'un autre manipulateur peut être nécessaire. Deuxièmement, le mouvement d'ouverture de portières est effectué est performé dans une direction horizontale au lieu d'un mouvement vertical pour le capot/coffre, qui peut exiger d'autres caractéristiques structurelles pour le bras du manipulateur. De plus, pour exécuter ce mouvement il n'est pas nécessaire de supporter le poids des portières, ce qui peut impliquer des caractéristiques techniques différentes de celles d'un robot pour ouvrir le capot/coffre.

La requérante a indiqué que le robot selon E1 "peut" ouvrir les portières et que ceci est simplement une indication du potentiel d'utilisation ou une caractéristique de procédé. La chambre ne partage pas cet avis de la requérante parce que comme discuté ci-dessus cela implique aussi des caractéristiques structurelles.

Il n'est donc pas implicitement divulgué dans E1 que le robot de manipulation du capot/coffre possède des caractéristiques structurelles lui permettant d'ouvrir les portières.

- 2.2.2 La requérante est aussi d'avis que du fait que le robot connu selon E1 est conventionnel et programmable (voir page 9, lignes 31 à 32), il est par conséquent capable d'être programmé afin de fonctionner comme un robot de manipulation des portières. L'argumentation de la requérante accepte implicitement que le robot **dans sa programmation divulguée dans E1** n'est pas capable d'ouvrir les portières. Le robot selon E1 n'est donc pas

capable **sans modification** en particulier par sa programmation d'ouvrir les portières.

2.3 L'objet de la revendication 1 est donc nouveau au sens de l'article 54 CBE.

3. *L'activité inventive*

3.1 La requérante a considéré E1 comme l'état de la technique le plus proche.

3.2 L'objet de la revendication 1 se distingue de l'installation connue selon E1 par la caractéristique technique selon laquelle le robot de manipulation qui est positionné au-dessus du robot de peinture est apte à ouvrir les portières.

3.3 La division d'opposition a considéré que le problème résolu par cette caractéristique technique consistait d'une part à réduire la longueur de la ligne de peinture, d'autre part à éviter tout risque de collision entre les robots manipulateurs et les robots de peinture (voir motifs de la décision, point 3).

3.4 La requérante est d'avis que ces problèmes ne sont pas résolus par cette caractéristique technique parce qu'il n'est pas exclu que le robot de manipulation du capot/coffre soit aussi présent et s'il ne se trouve plus au-dessus du robot de peinture il doit être à coté de celui-ci et produit de ce fait le même problème de risque de collision avec le robot de peinture comme le produisait antérieurement le robot de manipulation des portières. Ceci a aussi comme conséquence que le

problème de risque de collision n'est pas non plus résolu.

- 3.5 Comme l'intimée l'a indiqué, E1 montre que les conflits entre les robots peuvent être résolus par l'utilisation d'un système de positions de repos pour les robots qui fonctionnent au même niveau, avec une programmation correspondante des robots. Les positions des robots au même niveau sont clairement à l'origine d'au moins une partie du danger de collision. L'homme du métier en observant l'installation selon E1 comprend aussi qu'il n'y a pas de conflit direct si les robots ne sont pas au même niveau. Il est évident que dans le cas où les robots ne sont pas montés sur le même rail de guidage une collision directe entre les robots est tout-de-suite évitée. Une programmation appropriée des robots est toujours nécessaire pour éviter des collisions entre les bras des robots, mais une telle programmation est aussi nécessaire pour les robots selon la revendication 1. L'homme du métier comprend donc que si un robot est positionné sur des rails au-dessus d'un autre le danger d'une collision est réduit. Il est clair aussi pour l'homme du métier qu'un tel arrangement réduit la longueur de la ligne de peinture parce qu'évidemment les robots qui sont l'un à côté de l'autre nécessitent plus de place dans la direction de la longueur de la ligne que des robots qui fonctionnent sur des niveaux différents.

L'homme du métier qui veut réduire l'espace occupé par le robot de manipulation de portières et le robot de peinture comprend donc que ce problème est résolu en mettant le robot de manipulation de portières à un

niveau au-dessus du robot de peinture d'une façon telle qu'il peut être en aplomb de celui-ci.

La décision de la division d'opposition est basée sur l'avis que dans E1 l'homme du métier ne trouve aucun indice de disposer le robot manipulateur de portières à un niveau différent tel que le niveau supérieur. Comme il est montré ci-dessus, l'homme du métier y trouve un tel indice.

- 3.6 L'intimée a attiré l'attention sur le fait qu'il n'est pas indiqué dans E1 que le positionnement des robots à des niveaux différents peut aider à éviter des collisions et à réduire la longueur de la ligne de peinture parce que les robots 8 et 14 ne sont pas nécessairement appelés à se croiser.

Il est correct qu'il n'est pas indiqué explicitement que les robots se croisent. Néanmoins, pour l'homme du métier, il est clair que cet arrangement évite des collisions directes entre les robots et qu'il faut seulement programmer les robots d'une façon appropriée pour éviter des collisions entre leurs bras.

- 3.7 Pour les raisons susmentionnées, l'objet de la revendication 1 n'implique pas d'activité inventive au sens de l'article 56 CBE.

Dispositif

Par ces motifs, il est statué comme suit :

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

Le Greffier :

Le Président :

G. Nachtigall

H. Meinders