



# KFIR

Klagenemnda for industrielle rettigheter

## **AVGJØRELSE**

---

Sak: 19/000039  
Dato: 16. desember 2019

---

Klager: Scantrawl AS  
Representert ved: Onsagers AS

---

Innklaget: Kongsberg Maritime AS  
Representert ved: Protector IP AS

---

Klagenemnda for industrielle rettigheter sammensatt av følgende utvalg:

Lill Anita Grimstad, Jonny Roaldsøy og Gunnar Søndersrød

har kommet fram til følgende

---

## AVGJØRELSE

### 1 Kort fremstilling av saken:

- 2 Saken gjelder klage over Patentstyrets avgjørelse av 19. desember 2018 hvor norsk patent NO 336137 ble opphevet etter innsigelse fordi oppfinnelsen ikke ble ansett for å ha oppfinneshøyde, jf. patentloven § 2.
- 3 Oppfinnelsen gjelder en sensoranordning for en trål, omfattende en akustisk sender og mottager, hvor sensoren rettes mot havbunnen i fremoverpekende vinkel, slik at trålsens avstand til havbunnen kan overvåkes. Hensikten med anordningen og fremgangsmåten er å gjøre fiskeren i stand til å oppdage hindringer så tidlig som mulig for å kunne ta riktige avgjørelser i tide.
- 4 Patentet ble meddelt den 26. mai 2015 med følgende selvstendige patentkrav:
  1. Trålsensoranordning for å overvåke tråldører og trålsens avstand til bunn under tråling, omfattende:
    - minst en akustisk sender og mottaker, hvor sendere er tilpasset til å posisjoneres slik at et akustisk signal sendes mot havbunnen med en fremoverpekende vinkel,
    - midler for kommunikasjon mellom sensoranordningen og et fartøy.
  14. Fremgangsmåte for å overvåke avstand til bunn for utstyr under tråling, omfattende
    - å sende ut et akustisk signal mot bunnen fra minst en posisjon på utstyret, med en fremoverpekende vinkel,
    - å motta det akustiske signalet reflektert fra havbunnen i den minst ene posisjonen,
    - å beregne avstanden mellom den akustiske senderen og havbunnen basert på tidsforskjellen mellom utsendelse og mottak av det akustiske signalet og den fremoverpekende vinkelen og
    - å sende et signal til fartøyet som angir den beregnede avstanden.

Patentet har i tillegg 20 uselvstendige krav.

### 5 Under søknadsbehandlingen trakk Patentstyret frem følgende publikasjoner:

D1: Acker & Brune: Electroacoustic measurement of trawl net parameters. IEEE International conference on Engineering in Ocean Environment, Ocean '74. 21-23 Aug. 1974

D2: JP 2000147117 A (JAPAN RADIO CO LTD), 2000.05.26

I forbindelse med innsigelsessaken for Patentstyret er følgende publikasjoner trukket frem:

P1: GB 1318537, 1973.05.31

P2: US 5675552, 1997.10.07

P3: US 5390152, 1995.02.14

P4: US 6002644, 1999.12.14

P5: US 4493064, 1985.01.08

P6: US 5025423, 1991.06.18

P7: ICES Fish Capture Committee, FTFB Working Group Meeting, Dublin, 24-26 April 1089 – Change in Length Composition of Different Species with the Doors and Sweeps on and off Bottom

P8. Report of the ICES-FAO Working Group on Fish Technology and Fish Behaviour, 2007, Side 73

P9: Design and Test of a Semi-pelagic Shrimp Trawl to reduce Seabed Impact, Final Report July 2006, side 12 og 15.

P10: Simrad SX Sonar, 2008.04.24

P11: Trawl System – Simrad ITI Trawl Eye – Twin Rig Geometry, Mai 2001

P12: BoatDesign.net, Blogginnlegg datert 12. august 2004 (eventuelt 8. desember 2004).

P13: Båtforum, Blogginnlegg datert 2000.01.14

- 6 Klage på Patentstyrets avgjørelse innkom 19. februar 2019.
- 7 I klagesaken er i tillegg til prinsipalt kravsett følgende alternative kravsett til behandling (markert ved understrek), og kun selvstendige krav gjengis:

#### Alternativt kravsett 1:

1. Trålsensoranordning for å overvåke tråldørers og trålens avstand til bunn under tråling, omfattende:

- minst en akustisk sender og mottaker, hvor sendere er tilpasset til å posisjoneres slik at et akustisk signal sendes mot havbunnen med en kjent fremoverpekende vinkel i forhold til vertikalplanet, idet sensoranordningen også omfatter
- midler for kommunikasjon mellom sensoranordningen og et fartøy.

14. Fremgangsmåte for å overvåke avstand til bunn for utstyr under tråling, omfattende

- å sende ut et akustisk signal mot bunnen fra minst en posisjon på utstyret, med en kjent fremoverpekende vinkel i forhold til vertikalplanet,
- å motta det akustiske signalet reflektert fra havbunnen i den minst ene posisjonen,
- å beregne avstanden mellom den akustiske senderen og havbunnen basert på tidsforskjellen mellom utsendelse og mottak av det akustiske signalet og den fremoverpekende vinkelen og
- å sende et signal til fartøyet som angir den beregnede avstanden.

## Alternativt kravsett 2:

1. Trålsensoranordning for å overvåke tråldører og trålens avstand til bunn under tråling, omfattende:

- minst en akustisk sender og mottaker, hvor sendere er tilpasset til å posisjoneres slik at et akustisk signal sendes mot havbunnen med en kjent vinkel som er fremoverpekende vinkel i forhold til vertikalplanet,
- midler for kommunikasjon mellom sensoranordningen og et fartøy,  
- en prosessor enhet anordnet i selve sensoranordningen eller på fartøyet, idet prosessor enheten er tilpasset til å beregne høyden mellom sensoranordningen og havbunnen en avstand foran sensoranordningen i fartsretningen.

124. Fremgangsmåte for å overvåke avstand til bunn for utstyr under tråling, omfattende

å sende ut et akustisk signal mot bunnen fra minst en posisjon på utstyret, med en kjent, fremoverpekende vinkel i forhold til vertikalplanet,

å motta det akustiske signalet reflektert fra havbunnen i den minst ene posisjonen,

å beregne avstanden mellom den akustiske senderen og havbunnen basert på tidsforskjellen mellom utsendelse og mottak av det akustiske signalet og den fremoverpekende vinkelen,

å beregne høyden mellom utstyrets nedre parti og havbunnen en avstand foran sensoranordningen i fartsretningen og

å sende et signal til fartøyet som angir den beregnede avstanden.

## Alternativt kravsett 3:

1. Trålsensoranordning for å overvåke tråldører og trålens avstand til bunn under tråling, omfattende:

- minst en akustisk sender og mottaker, hvor sendere er tilpasset til å posisjoneres slik at et akustisk signal sendes mot havbunnen med en fremoverpekende vinkel,
- midler for kommunikasjon mellom sensoranordningen og et fartøy, og  
- en vinkelsensor som kan måle rulle- og stampevinkel for sensoranordningen.

13. Fremgangsmåte for å overvåke avstand til bunn for utstyr under tråling, omfattende

å sende ut et akustisk signal fra en sensoranordning mot bunnen fra minst en posisjon på utstyret, med en fremoverpekende vinkel,

å motta det akustiske signalet til en sensoranordning reflektert fra havbunnen i den minst ene posisjonen,

å beregne avstanden mellom den akustiske senderen og havbunnen basert på tidsforskjellen mellom utsendelse og mottak av det akustiske signalet og den fremoverpekende vinkelen,

å måle rulle- og stampevinkel for sensoranordningen og

å sende et signal til fartøyet som angir den beregnede avstanden.

#### Alternativt kravsett 4:

1. Trålsensoranordning for å overvåke tråldører og trålens avstand til bunn under tråling, omfattende:

- minst en akustisk sender og mottaker, hvor sendere er tilpasset til å posisjoneres slik at et akustisk signal sendes mot havbunnen med en fremoverpekende vinkel,
- midler for kommunikasjon mellom sensoranordningen og et fartøy, og en vinkelsensor som kan måle rulle- og stampevinkel for sensoranordningen og midler for, basert på de målte rulle- og stampevinklene for sensoranordningen, bestemme sensoranordningens vinkel relativt til fartsretningen.

134. Fremgangsmåte for å overvåke avstand til bunn for utstyr under tråling, omfattende

å sende ut et akustisk signal mot bunnen fra minst en posisjon på utstyret, med en fremoverpekende vinkel,

å motta det akustiske signalet reflektert fra havbunnen i den minst ene posisjonen, å måle rulle- og stampevinkel for sensoranordningen og basert på dette, bestemme sensoranordningens vinkel relativt til fartsretningen,

å beregne avstanden mellom den akustiske senderen og havbunnen basert på tidsforskjellen mellom utsendelse og mottak av det akustiske signalet og den fremoverpekende vinkelen og

å sende et signal til fartøyet som angir den beregnede avstanden.

#### Alternativt kravsett 5:

1. Trålsensoranordning for å overvåke tråldører og trålens avstand til bunn under tråling, omfattende:

- minst en akustisk sender og mottaker tilpasset til å festes på trål, tråldør eller klump, hvor sendere er tilpasset til å posisjoneres slik at et akustisk signal sendes mot havbunnen med en fremoverpekende vinkel,
- midler for kommunikasjon mellom sensoranordningen og et fartøy.

14. Fremgangsmåte for å overvåke avstand til bunn for utstyr under tråling, slik som trål, tråldør eller klump, omfattende

å sende ut et akustisk signal mot bunnen fra minst en posisjon på utstyret, med en fremoverpekende vinkel,

å motta det akustiske signalet reflektert fra havbunnen i den minst ene posisjonen,

å beregne avstanden mellom den akustiske senderen og havbunnen basert på tidsforskjellen mellom utsendelse og mottak av det akustiske signalet og den fremoverpekende vinkelen og

å sende et signal til fartøyet som angir den beregnede avstanden.

### Alternativt kravsett 6:

1. Trålsensoranordning for å overvåke tråldører og trålens avstand til bunn under tråling på eller nær bunnen, omfattende:

- minst en akustisk sender og mottaker tilpasset til å festes på trål, tråldør eller klump, hvor sendere er tilpasset til å posisjoneres slik at et akustisk signal sendes mot havbunnen med en fremoverpekende vinkel,

- midler for kommunikasjon mellom sensoranordningen og et fartøy.

14. Fremgangsmåte for å overvåke avstand til bunn for utstyr under tråling på eller nær bunnen, slik som trål, tråldør eller klump, omfattende

å sende ut et akustisk signal mot bunnen fra minst en posisjon på utstyret, med en fremoverpekende vinkel,

å motta det akustiske signalet reflektert fra havbunnen i den minst ene posisjonen,

å beregne avstanden mellom den akustiske senderen og havbunnen basert på tidsforskjellen mellom utsendelse og mottak av det akustiske signalet og den fremoverpekende vinkelen og

å sende et signal til fartøyet som angir den beregnede avstanden.

8 Saken står i det vesentlige i samme stilling som for Patentstyret. I tillegg til dokumentasjon som innlevert til Patentstyret, har det for Klagenemnda vært muntlige forhandlinger den 13. september 2019.

### 9 **Grunnene for Patentstyrets vedtak er oppsummert som følger:**

- Patentstyret finner at oppfinnelsen innehar nyhet, men mangler oppfinnelseshøyde i lys av P1 eventuelt i kombinasjon med P5, og P2. Heller ikke de alternative kravsett 1 og 2 innehar oppfinnelseshøyde basert på de samme mothold, og kravsett 3 ble funnet å mangle oppfinnelseshøyde basert på kombinasjonen P1 og P10.
- P1 anses for nærmeste kjente teknikk.
- Det objektive tekniske problem i lys av P1 kan uttrykkes som å tilveiebringe en innretning og en metode for å måle posisjonen for en trål i forhold til havbunnen ved hjelp av akustiske sensorer.
- P1 omtaler en fremoverpekende sonar anbrakt på en trål, i den hensikt å lokalisere fisk. Sonaren har midler for å kommunisere med fartøyet som sleper trålen.
- Ettersom den prinsipielle virkemåten til en akustisk sender/mottager er den samme uansett hva den skal måle avstand til, vil det grunnleggende konseptet fungere like godt

for å lokalisere havbunnen som for å lokalisere fisk. Sonarsystemets oppbygning og konfigurasjon vil naturligvis være forskjellig i de to tilfellene, men ettersom patentets krav 1 kun angår det grunnleggende prinsippet, er ikke slike forskjeller relevante i denne sammenhengen.

- I tillegg viser P5 en vinklet sonar som er anbrakt på en «fisk» som slepes etter et fartøy, hvor nevnte sonar kommuniserer med slepefartøyet. Hensikten med sonaren er å kartlegge havbunnen.
- Alternativt viser P2 en styrbar vinklet sonar anbrakt i et fartøy som kan benyttes for å detektere havbunnen.
- Fagpersonen vil i tillegg til bruk av foroverrettede sonarer anbrakt i en trål, som er kjent fra P1, være kjent med at foroverrettede sonarer, anbrakt enten på overflatefartøy eller på objekter slepet av overflatefartøyer kan benyttes for deteksjon av havbunn. Fagpersonen vil dermed kombinere prinsippet med å anbringe en vinklet, foroverrettet sonar på en trål, med prinsippet om å benytte en vinklet, foroverrettet sonar for deteksjon av havbunn. En fagperson vil på denne bakgrunn komme frem til oppfinnelsen i henhold til patentets krav 1, og mangler oppfinnelseshøyde, jf. patentloven § 2 første ledd. Tilsvarende begrunnelse gjelder for patentets krav 14.
- Alternativt kravsett 1: Disse kravene skiller seg fra de tilsvarende kravene i patentet ved at det er tatt inn en presisering om at sonaren er rettet fremover en kjent vinkel, og at denne vinkelen er angitt i forhold til vertikalplanet. Patentstyret finner at det for en fagperson vil være innlysende at sonarens vinkel må være kjent for å bestemme avstand til et objekt, enten det dreier seg om havbunnen eller en fiskestim. Kravene mangler oppfinnelseshøyde.
- Alternativt kravsett 2: Disse kravene er basert på alternativt kravsett 1, og i tillegg begrenset ved at patentets krav 7 er tatt inn i de selvstendige kravene. Patentstyret finner at det er innlysende at sensoranordningen må omfatte en prosessor enhet for å behandle data fra sensorene. At prosessoren er innrettet til å måle avstanden til havbunnen i en avstand foran sensorinnretningen, mener Patentstyret er opplagt ettersom sensoren i utgangspunktet er rettet fremover, og således vil detektere bunnen et stykke foran sensoren. De selvstendige kravene i henhold til alternativt kravsett 2 innebærer derfor i realiteten ikke noen reelle tekniske trekk utover det som fremgår av alternativt kravsett 1, og innehar derfor ikke oppfinnelseshøyde.
- Alternativt kravsett 3: Disse kravene er avgrenset ved at patentets krav 3 er tatt inn i de selvstendige kravene. Bruk av rulle- og stamper sensor er kjent fra P10. Hensikten her er å lokalisere fisk, men som diskutert under oppfinnelseshøyde for patentets krav 1, vil de grunnleggende prinsippene være de samme uansett hva som skal detekteres. De selvstendige kravene i alternativt kravsett 3 angir heller ikke hvordan dataene fra rulle- og stamper sensorene skal benyttes. Fagpersonen på området ville på bakgrunn av dette

kommet frem til oppfinnelsen i henhold til de selvstendige kravene i alternativt kravsett 3 ved å kombinere P1 og P10, og innehar derfor ikke oppfinnelseshøyde.

- De øvrige publikasjonene, P3, P4, P6- P9 samt P11 - P13, anses å være mindre relevante.
- Anførselen om at oppfinnelsen ikke er tilstrekkelig klart beskrevet, er ikke nærmere vurdert, da Patentstyret mener at dette er unødvendig sett i lys av vurderingene som er gjort ovenfor.

#### 10 Klager har for Klagenemnda i korte trekk gjort gjeldende:

- Klager er enig med Patentstyret i at krav 1 og 14 har nyhet, men anfører at Patentstyret tar feil når de kommer til at oppfinnelsen ikke innehar oppfinnelseshøyde i lys av P1, i kombinasjon med P5 og P2.
- Den nærmeste tidligere kjente teknikk er P1.
- P1 løser et helt annet problem enn oppfinnelsen. P1 beskriver en fremoverpekende sonar som er beregnet på å finne en stim med fisk for å kunne rette trålen mot denne stimen med fisk og dermed øke fangstvolumet. Trålen manøvreres slik at signalene fra sonaren indikerer at trålen rettes mot fiskestimen. P1 beskriver ikke muligheten for å sende et akustisk signal mot havbunnen.
- Dersom man tar utgangspunkt i P1 vil det objektive teknisk problem som løses av oppfinnelsen være å tilveiebringe en trålsensoranordning for å overvåke avstanden til havbunnen som gjør fiskeren i stand til å oppdage hindringer så tidlig som mulig.
- Det vil ikke være opplagt for en fagperson å modifisere teknologien i P1 for å overvåke avstanden til havbunnen, da dette ikke er nevnt eller antydning i publikasjonen. Det er dermed heller ikke nevnt eller antydning mulighetene for å overvåke avstanden til havbunnen foran trålen.
- Ettersom P1 omhandler sonar, vil det heller ikke være opplagt for fagpersonen å overføre teknologien fra P1 til en anordning for å overvåke avstand til havbunnen. Fagpersonen vil vite at en trålsonar brukes på en stor pelagisk trål som fisker pelagisk, godt over bunnen, for å detektere fiskestimer. På grunn av sonarstrålens bredde og frekvensen på de utsendte bølgene, er den ikke egnet til å detektere bunn på samme måte som oppfinnelsen, langt mindre heft på bunnen. Strålen fra en sonar eller en trålsonar som sitter på fartøy eller pelagisk trål, treffer bunnen på et stort område, og det er derfor ikke mulig å danne seg et spesifikt bilde av bunnen. Frekvensen som brukes på sonarer er dessuten relativt lav, slik at det blir dårlig oppløsning. Derfor brukes sonar ikke på bunntråling.



- Det vil derfor ikke være opplagt for en fagperson å modifisere sonarsystemet i P1 for å komme frem til oppfinnelsen i krav 1 når han står ovenfor det objektive tekniske problemet fremsatt over. Krav 1 har derfor oppfinneshøyde i lys av P1 alene.
- Kombinasjon av P1 og P2:
- Selv om fagpersonen skulle hente inspirasjon i de øvrige motholdte dokumentene, vil det ikke være opplagt å komme frem til oppfinnelsen i henhold til kravene. Faktisk vil å rette sonaren mot havbunnen kunne virke direkte mot hensikten med P1, som jo er å finne en fiskestim.
- P2 beskriver en sonar som benytter en akustisk teknikk for å styre en akustisk stråle for å skanne et område under vann under et fartøy. Skanningen utføres for å se et stort undervannsområde. Under skanningen vil strålen iblant være rettet forover, men kun midlertidig, ettersom strålen er i konstant bevegelse. Som man kan se i figur 5, benyttes det alltid en akustisk stråle nedover for relativ posisjonering av objekter under vann. P2 beskriver heller ikke denne teknikken for bruk på en trål, men kun for båter.
- Det er ingen grunn til at en fagperson vil la seg inspirere fra teknikken som er beskrevet i P2 for å endre vinkelen på sonaren i P1. P2 angår sonar på en båt, og berører ikke problematikken med en trål. P2 diskuterer problemet at man ved tradisjonelle sonarer har for lite synsfelt, særlig for å oppdage fisk, slik at man kan kjøre forbi fisken uten å oppdage den. Det vil ikke være opplagt for en fagperson å lete i dokumenter som diskuterer økt synsfelt for sonar for å løse oppgaven til oppfinnelsen. Selv om fagpersonen skulle la seg inspirere av P2, ville han av P2 lære å benytte en sonar som skanner over et område, ikke å ha en konstant fremoverpekende vinkel slik som i patentets krav 1. Videre, som beskrevet over, er ikke sonar egnet for å overvåke hindringer på havbunnen, noe som ytterligere vil lede fagpersonen bort fra en slik kombinasjon.
- Dette trekket fremgår for øvrig enda tydeligere i alternativt kravsett 1 og 2 som blir diskutert senere.
- Kombinasjon av P1 og P5:
- P5 beskriver et system for å kartlegge havbunn, men fokuserer på bildekvalitet ved kartleggingen av havbunnen, og med hovedvekt på å kunne oppdage objekter som er begravet grunt i havbunnen. Det er ikke nevnt å benytte trål. Vinkelen på transduseren er tilpasset for å unngå uønskede refleksjonseffekter som kan påvirke kvaliteten på informasjonen som skal oppnås. Det vil ikke være opplagt for en fagperson å lete i dokumenter som omhandler forbedring av bildekvalitet for kartlegging av havbunnen når han er stilt overfor problemet over og denne kombinasjonen fratar derfor ikke krav 1 oppfinneshøyde.
- En kombinasjon mellom P1 og P5 vil heller ikke være opplagt for en fagperson for å komme frem til kombinasjonen av trekk i krav 1.

- Alternativ kravsett 1 innehar oppfinneshøyde: Krav 1 og krav 14 er endret ved å presisere at vinkelen det akustiske signalet sendes mot bakken med er kjent. Dette har grunnlag f.eks. i beskrivelsens side 4, linje 7-9. Det er også tatt inn en presisering av at vinkelen regnes i forhold til vertikalplanet. Dette har grunnlag i beskrivelsen side 3, linjer 31-35. Det er videre rettet en skrivefeil slik at det ikke skal være noen tvil om at det er avstanden til bunnen som skal måles fra tråldører og trål. Endringene understreker forskjellene til kjent teknikk og gjør kravene enda tydeligere. I forhold til de fremtrukne publikasjoner om høydemålinger, angår disse signaler som skal sendes rett nedover, mens hensikten med oppfinnelsen oppnås ved at et akustisk signal sendes mot havbunnen med en kjent fremoverpekende vinkel i forhold til vertikalplanet, dvs. en vinkel som er eget for å gi informasjon om høyden til sensoranordningen over havbunnen et stykke foran selve sensoranordningen. Sensoranordningen omfatter midler for kommunikasjon til et fartøy, slik at informasjonen kan benyttes av en operatør, f.eks. en fisker som styrer båten.
- Alternativ kravsett 2 innehar oppfinneshøyde: Krav 1 og krav 14 er endret ved å ta inn krav 7 i tillegg til presisjonen i alternativt kravsett 1. Det er også tatt inn en presisering av at vinkelen regnes i forhold til vertikalplanet. Dette har grunnlag i beskrivelsen side 3, linjer 31-35. Som diskutert over, er det ingen av de fremlagte dokumentene som diskuterer problemstillingen å overvåke avstanden mellom havbunnen og en trål/tråldører. Det endrede krav 1 i dette kravsettet presiserer at det å sende det akustiske signalet med en fremoverpekende vinkel mot havbunnen, gjør at avstanden til havbunnen overvåkes foran trålen. Ved at høyden mellom sensoranordningen og havbunnen beregnes en avstand foran sensoranordningen, vil en operatør kunne oppdage endringer i havbunnen eller oppdage hindringer tidlig slik at dørene kan gå så nært bunnen som mulig. Dette er ikke berørt i noen av de fremtrukne dokumentene og bidrar ytterligere til kravenes nyhet oppfinneshøyde.
- Alternativ kravsett 3 innehar oppfinneshøyde: Krav 1 og krav 14 er endret ved å ta inn krav 3. Sensoranordningen omfatter her en vinkelsensor som kan måle rulle- og stampevinkel for sensoranordningen. Eksempelvis kan sensoranordningens vinkel relativt til fartsretningen bestemmes. På denne måten kan det kompenseres for vinkelavvik forårsaket av utstyrets stilling ved bestemmelse av vinkelen det akustiske signalet sendes ut med. Denne kombinasjonen er ikke kjent eller nærliggende fra noen av dokumentene som er lagt frem av Patentstyret eller innsiger.
- Alternativ kravsett 4 innehar oppfinneshøyde: Krav 1 og krav 14 er endret ved å ta inn krav 3 og trekk fra beskrivelsen side 3, linje 24-28. Trekkene fra beskrivelsen presiserer at målingene av rulle- og stampevinkel for sensoranordningen kan brukes til å bestemme sensoranordningens vinkel relativt til fartsretningen. På denne måten kan det kompenseres for vinkelavvik forårsaket av utstyrets stilling ved bestemmelse av vinkelen det akustiske signalet sendes ut med. Denne kombinasjonen er ikke kjent eller nærliggende fra noen av dokumentene som er lagt frem av Patentstyret eller innsiger.

- Alternativ kravsett 5 presiserer at den akustiske sender/mottaker er anordnet på trål eller tråldør. Denne presiseringen har grunnlag i beskrivelsen på side 2, linje 19-20.
- Alternativ kravsett 6 presiserer også at trålsensoranordningen og fremgangsmåten skal benyttes under tråling nær bunnen. Denne presiseringen har grunnlag i beskrivelsen, f.eks. på side 1, andre og tredje avsnitt.
- Når det gjelder anførselen om at oppfinnelsen ikke er så tydelig beskrevet at en fagkyndig på grunnlag av beskrivelsen kan utøve den, kan dette ikke føre frem. Anførselen bærer preg av å gå på uklarhet av krav 1 og ikke mangelfull beskrivelse. Det følger av EPO praksis at hele kravet må være påvirket av flertydighet slik at det er umulig å utføre oppfinnelsen i hele dens bredde, det vil si at fagpersonen ikke vil være i stand til, på grunnlag av innholdet i beskrivelsen, sammen med rutinemessige metoder eller analyser, å utøve alt som kreves beskyttet. Det er åpenbart ikke tilfelle for krav 1.
- Med bakgrunn i argumentasjonen ovenfor må patentet opprettholdes med prinsipielt eller alternative kravsett.

#### 11 **Innklagede har for Klagenemnda i korte trekk gjort gjeldende:**

- Innklagede imøtegår klagen og opprettholder tidligere anførsler fra innsigelsen.
- Når det gjelder P1 så definerer krav 1 og 14 ikke noe nytt. Selv om P1 ikke klart sier at sonarstrålen treffer bunnen, så ligger det implisitt i bruken av denne at den vil treffe bunnen og reflekteres. Systemet vil uvilkarlig også registrere avstanden fra bunnen. Det er i alle tilfelle hevet over enhver tvil at systemet i P1 er egnet til å måle avstanden til bunnen, og P1 foregriper nyheten for sensoranordningen ifølge patentet.
- Alternativ kravsett 1 er helt foregrepet av P1. P1 beskriver at to transdusere sender ut overlappende felt, der intensiteten til de to transduserne er den samme i et plan S. Dette planet krysser senteraksen C til trålen i et punkt P. Avstanden fra trålens åpning til punktet P er benevnt med r. Det er helt åpenbart at vinkelen på planet S må være kjent for at man skal kunne vite hvilken avstand punktet P befinner seg.
- Alternativ kravsett 2 er helt foregrepet av P1. Kravsett 2 skiller seg fra kravsett 1 ved at det er definert en prosessor enhet, som er innlysende. Det er helt åpenbart implisitt at P1 omfatter en prosessor enhet for å behandle signalene fra transduserne for å kunne fremstille resultatet for brukerne som vist i figur 2.
- Alternativ kravsett 3 inkluderer at rulle- og stampevinkelen tas med i beregningen. P10 viser at det kompenseres for rulle- og stampevinkel ved bruk av sonar, og fagpersonen ville ha benyttet teknikken i P10 for å forbedre sensoranordningen i P1 ved at det tas hensyn til stampe- og rullevinkelen.
- Alternativ kravsett 4 skiller seg egentlig ikke fra alternativ kravsett 3 hva realitetene angår. Det er kun spesifisert hva rulle- og stampevinkelmålingene brukes til. Dette

tillegget er kjent fra P10 og fagpersonen ville ha benyttet dette i sensoranordningen i P1 for å forbedre nøyaktigheten.

- Alternativ kravsett 5 og 6 angir plassering av sender og mottaker, men det innebærer ikke noe nytt overfor P1 som definerer at transduseren kan festes til toppen eller bunnen av trålen. Det er dessuten helt naturlig at dersom man skal måle avstanden fra trålen til bunnen, så fester man sensoren et eller annet hensiktsmessig sted på trålen.
- I alternativ kravsett 6 er det inntatt at den pelagiske trålingen skal foregå nær bunnen, men det er ikke angitt noe om hva «nær bunnen» innbefatter. Hvor nær er «nær bunnen»? Når er man så nær bunnen at man ligger innenfor patentet, og når er man så fjernt fra bunnen at man ligger utenfor? Begrepet «nær bunnen» er en ubestemt angivelse som ikke tilfører patentkravet noe materielt.
- Oppfinnelsen er ikke så tydelig beskrevet at en fagkyndig på grunnlag av beskrivelsen kan utøve den, jf. patentloven § 8. Krav 1 uttrykker klart nok hva patenthaver ønsker å oppnå med oppfinnelsen, nemlig dybdemåling ved hjelp a en akustisk sender og mottaker. Det er imidlertid en mangelfull beskrivelse av hvordan dette oppnås, og det pekes på følgende:
  - Det er ikke angitt hvor sensoren skal være plassert. Det er ikke angitt at det er den akustiske sender/mottakeren som måler trålens avstand til havbunnen. Hvis det er en måleanordning kravet er ment å dekke, vil det ikke være likegyldig hvor den er plassert. Det er ikke mulig å bestemme noen meningsfull avstand for trålen dersom sensoren f.eks. er plassert på slepelinene mellom tråleren og tråldørene eller på selve tråleren.
  - Krav 1 definerer kun at det sendes ut et akustisk signal med en fremoverpekende vinkel. Dette i seg selv er helt utilstrekkelig til å kunne bestemme en avstand. For at det skal kunne bestemmes en avstand må man for det første også motta et reflektert signal. Man må dessuten kjenne til vinkelen det sendes ut med og man må måle tiden det tar fra utsendelse til mottak av reflektert signal. I krav 1 er ikke engang det reflekterte signalet angitt.
  - Dersom man tar inn det som er nevnt i forrige strekpunkt, gjenstår imidlertid også at det ikke er definert hvilken avstand mellom trål og bunn man bestemmer; er det den vertikale avstanden mellom trål og bunn eller er det avstanden i lydimpulsens retning? Hvis det er det første, vil man ikke kunne få noe tilnærmet riktig mål på avstanden hvis bunnen heller oppover eller nedover i trålens fartsretning.
  - Det er også utilstrekkelig beskrevet hvordan sensoranordningen kan overvåke tråldørene. Dersom den er plassert alle andre steder enn på tråldørene vil ikke tråldørene kunne overvåkes. Det er heller ikke angitt hva som menes med "overvåke"; De viktigste forhold ved tråldøren som bør overvåkes er avstanden til bunnen, avstanden mellom tråldørene og angrepsvinkelen for tråldøren. Det er

ikke tilstrekkelig angitt i patentet hvordan én sensor kan overvåke disse forholdene.

**12 Klagenemnda skal uttale:**

**13 Klagenemnda er kommet til samme resultat som Patentstyret.**

- 14 Klagenemnda skal vurdere og ta stilling til hvorvidt oppfinnelsen som følger av patent nr. 336137 eller med alternative kravsett, oppfyller kravene til nyhet og oppfinneshøyde, jf. patentloven § 2 første ledd. I tillegg er det spørsmål om oppfinnelsen oppfyller kravene i patentloven § 8 annet ledd tredje punktum om oppfinnelsen er beskrevet så tydelig at en fagperson på grunnlag av beskrivelsen kan utøve den.

Fagpersonen i saken:

- 15 Ved vurderingen av både patentloven § 8 annet ledd tredje punktum og § 2, skal en tenkt gjennomsnittlig fagperson på området brukes som målestokk. Fagpersonen er fullstendig kjent med teknikkens stand på området på søknadstidspunktet, og har evne til å utnytte alt kjent materiale på en fagmessig måte. Herunder kan fagpersonen foreta nærliggende nye konstruksjoner, men er ikke i besittelse av innovative evner. Fagpersonen evner å prøve ut på en god fagmessig måte alle kombinasjonsmuligheter som både var nærliggende og ga en rimelig forventning om å lykkes. I tillegg innehar fagpersonen fagets alminnelige kunnskap som basis.
- 16 Den relevante fagpersonen i foreliggende sak er en person med erfaring innenfor havfiske og havfiskeredskaper som ut fra det objektive tekniske problem som skal løses har kjennskap til overvåking og styring av forskjellige typer fiskeredskaper og -utstyr under vann, herunder trålfartøy, trål med tilhørende utstyr og tilhørende trådløs måleteknikk og sensorteknologi samt bruk av ulike typer sonarer herunder ekkolodd og trådløs undervannskommunikasjon ved hjelp av akustikk. Fagpersonen har også kunnskap om tilgjengelige typer sensorer på søknadstidspunktet for bruk i tilknytning til overvåking av trålutstyr og optimalisering av trålfiske.

Kravsett til behandling i klagesaken:

- 17 I tillegg til det prinsipale kravsett som er det som ble meddelt, er det seks alternative kravsett. Klagenemnda noterer seg at alle trekkene i de selvstendige krav som ble meddelt og som inngår i det prinsipale kravsettet, også gjenfinnes i de selvstendige patentkrav i hvert av de subsidiære kravsettene. Klagenemnda finner at de nye kravsettene derfor tilfredsstillers patentloven § 19 annet ledd, idet patentvernets omfang ved de nye kravene ikke er blitt utvidet i forhold til de krav som foreligger i patentet. Klagenemnda noterer videre at de selvstendige krav i alle de subsidiære kravsettene, tar opp i seg uselvstendige krav i det meddelte kravsettet (det prinsipale kravsettet) eller framgår av beskrivelsen. Kravene har derfor grunnlag i søknaden slik den ble inngitt og endringene er derfor heller ikke i strid med patentloven § 13. Dette er for øvrig ikke bestridt av partene.

Patentloven § 8 annet ledd tredje punktum:

- 18 Klagenemnda vil først vurdere patentloven § 8 annet ledd tredje punktum og anførselen om at mangelfull beskrivelse av hvordan oppfinnelsen skal utøves. Anførselen gjelder at oppfinnelsen ikke kan utøves innenfor hele patentkravets bredde (manglende støtte i beskrivelsen).
- 19 Ifølge patentloven § 8 annet ledd tredje punktum, skal beskrivelsen «være så tydelig at en fagmann på grunnlag av denne skal kunne utøve oppfinnelsen». Dette tilsvare art. 83 EPC. Det er en presumpsjon for at norsk lov er i overensstemmelse med EPC. Beskrivelsen skal følgelig ikke bare være *klar*, men også *fullstendig*. Dette følger også naturlig av kravet om at fagpersonen skal kunne utøve oppfinnelsen på bakgrunn av beskrivelsen.
- 20 Kravet om støtte i beskrivelsen skal ivareta hensynet til at patentbeskyttelsen bør tilsvare det bidrag oppfinnelsen har gitt til teknikkens utvikling. Hensynet er at det bør unngås å meddele patenter med patentkrav som er mer omfattende enn den oppfinneriske innsats rettferdiggjør, og tilstrebe en rimelig balanse mellom hensynet til oppfinneren på den ene siden, og hensynet til den fortsatte tekniske utvikling på den andre (Stenvik, Patentrett 2. utg. side 71).
- 21 Verken lovens forarbeider eller rettspraksis gir nærmere veiledning til hvilke krav som skal stilles til beskrivelsens tydelighet, og av harmoniseringshensyn er det naturlig å vurdere dette i lys av praksis av EPC artikkel 83, som uttrykker at beskrivelsen skal være «sufficiently clear and complete» (jf. T 206/83, OJ 1987, 5). På bakgrunn av praksis og litteratur knyttet til EPC art. 83, kan det imidlertid sluttet at den informasjon som er nødvendig for å utøve oppfinnelsen enten må kunne utledes direkte av beskrivelsen eller fra fagets alminnelige kunnskap.
- 22 Når det skal avgjøres hvor generelt patentkravene skal tillates utformet, blir spørsmålet om fagpersonen, på grunnlag av beskrivelsen, kan utlede et generelt teknisk konsept, og hva dette i så fall består i. Patentkravene kan ikke omfatte mer enn det tekniske konsept som kan utledes av beskrivelsen, jf. Stenvik, Patentrett 2. utg. side 73.
- 23 Det er for det første anført at fagpersonen ikke vil forstå hvor plasseringen av sensorene skal være for å måle avstanden til bunnen. Fagpersonen vil ut fra det problem som skal løses forstå at det som er interessant å overvåke er bunnens topografi og elementer i sjøbunnen som ligger foran trålen, og da ikke bare i umiddelbar nærhet, men så langt foran at det vil være mulig å manøvrere trålen unna mulige, uønskede hindringer. En slik manøver vil på mange måter være lik de tiltak en trålskipper vil foreta for å fange inn fisk fra en fiskestim som befinner seg foran trålen. Etter Klagenemndas vurdering vil fagpersonen derfor forstå ut fra krav 1 og beskrivelsen at sensoren skal plasseres på trålen. Ser man nærmere på krav 14 benyttes uttrykket «utstyret», men for fagpersonen som er kjent med fiske, vil man forstå dette som trålen og ikke som fartøyet. Oppfinnelsen angår å måle avstanden mellom trålen og havbunnen, og dette fremgår av beskrivelse, fagpersonens kunnskap og støttes av tegninger.

- 24 Den andre anførselen retter seg mot krav 1 som kun definerer at det sendes ut et akustisk signal med en fremoverpekende vinkel, uten at plassering er angitt og det er heller ikke nærmere angitt hvilken vinkel. Etter Klagenemndas vurdering vil heller ikke denne anførselen føre frem, basert på en argumentasjonsrekke som ovenfor. Det fremgår av beskrivelsen at sensoranordningen plasseres der det ønskes å overvåke en avstand til bunnen, og figur 3 viser flere mulig plasseringer av sensorer som også kan varieres avhengig av hva som skal overvåkes.
- 25 Den tredje anførselen knytter seg til hvilken avstand mellom trål og bunn man søker å oppnå. Det pekes på at det ikke fremgår om det er den vertikale avstanden mellom trål og bunn eller om det er avstanden i lydimpulsens retning. Klagenemnda er enig med patenthaver som viser til at krav 1 gjelder posisjoneringen og omhandler ikke sensorer som sådan, og at det fremgår klart at posisjoneringen gjelder forover og mot havbunnen og er tilstrekkelig.
- 26 Den fjerde anførsel handler om at det ikke fremgår hvordan sensoranordningen kan overvåke tråldørene, og at det ikke er angitt hva som menes med å «overvåke». Klagenemnda finner heller ikke at denne anførselen kan føre frem. Fagpersonen vil forstå når beskrivelsen leses under ett hva som er formålet med oppfinnelsen.
- 27 Klagenemnda er på denne bakgrunn kommet til at fagpersonen med utgangspunkt i beskrivelse og tegninger, supplert med fagets alminnelige kunnskap vil forstå hvordan anordningen og fremgangsmåten kan utøves, jf. patentloven § 8 annet ledd tredje punktum.

Patentloven § 2:

- 28 Etter patentloven § 2 første ledd kan patent bare meddeles for oppfinnelser som er nye i forhold til hva som var kjent før patentsøknadens inngivelsesdag. Vurderingen foretas ut fra patentkravene, som har som formål å skille oppfinnelsen fra kjent teknikk. Det følger av praksis fra EPO Boards of Appeal at teknikkens stilling ikke er begrenset til skriftlige publikasjoner, men at den også inkluderer alle andre måter teknisk informasjon kan gjøres allment tilgjengelig på, jf. f.eks. T 939/92. Dette innebærer at også fagpersonens bakgrunnskunnskap (fagets alminnelige kunnskap) utgjør en del av teknikkens stilling og dermed kan være nyhetshindrende.
- 29 Som ny anses enhver oppfinnelse som ikke kan utledes direkte og utvetydig fra fagets alminnelige kunnskap alene eller sammen med ett enkelt mothold.
- 30 I og med at de selvstendige krav i alle de subsidiære kravsettene inneholder samtlige trekk i de selvstendige krav i det meddelte prinsipale kravsettet, legger Klagenemnda til grunn at det vil være tilstrekkelig å klarlegge om de selvstendige krav i det prinsipale kravsettet tilfredsstillende kravet i nyhet i alle de ulike publikasjonene P1-P13 som er trukket fram i saken.
- 31 P1 (GB 1 318 537) beskriver et system bestående av flere sonarer som hver er montert på en trål og som peker fremover for å kunne lokalisere posisjonen til en pelagisk fiskestim. Denne publikasjonen inneholder ingen direkte og utvetydig informasjon om at systemet kan eller

skal anvendes for å måle avstanden til havbunnen en viss avstand foran trålen. De selvstendige prinsipale kravene har følgelig nyhet i forhold til P1.

- 32 P2 (US 5,675,552) beskriver et sonarsystem for scanning av et område under vann for å oppdage og lokalisere eventuelle objekter i vannet eller havbunnens beskaffenhet. Det retter seg mot et fremoverpekende sonarsystem montert i bunnen på et fartøy og ikke på et fiskeutstyr. Følgelig har de selvstendige patentkrav i det prinsipale kravsettet nyhet overfor P2.
- 33 P3 (US 5,390,152) retter seg mot et ekkolodd som kan se både rett nedover og/eller skrått fremover med en gitt vinkel (foretrukket 45 grader) i forhold til horisontalplanet gjennom fartsretningen for å kartlegge sjøbunnens kontur og/eller objekter i området under eller en viss avstand foran ekkoloddet. Enheten er foretrukket plassert på et fartøy som en båt og ingen utvetydig informasjon om at systemet kan monteres på selve fiskeutstyret. Følgelig har de selvstendige kravene i det prinsipale kravsettet nyhet overfor P3.
- 34 P4 (US 6,002,644) beskriver et system av sonarer for kartlegging av sjøbunnen, der systemet slepes etter et fartøy med formål å kartlegge vrak og andre forhold på sjøbunnen rett under det slepte sonarsystem. Publikasjonen inneholder ingen direkte og utvetydig informasjon om at systemet kan monteres på en trål for å identifisere hindringer eller form på sjøbunnen i stor avstand foran en trål. Følgelig har de selvstendige kravene i det prinsipale kravsettet nyhet overfor P4.
- 35 P5 (US 4,493,064) beskriver et sonarsystem for å identifisere objekter gjemt i sjøbunnen, der systemet slepes etter et fartøy med formål å kartlegge objekter i sjøbunnen foran, bak eller ut til sidene for det slepte sonarsystem. Publikasjonen inneholder ingen direkte og utvetydig informasjon om at systemet kan monteres på en trål for å identifisere hindringer eller form på sjøbunnen i stor avstand foran en trål. Følgelig har de selvstendige kravene i det prinsipale kravsettet nyhet overfor P5.
- 36 P6 (US 5,025,423) beskriver en ROV som kommuniserer med et overflatefartøy via fiberkabler, der ROV'en er utstyrt med sonarer for å kartlegge eller finne nedgravde kabler i sjøbunnen. Sonarene kan vinkles i forskjellige vinkler forover og til siden i forhold til horisontalplanet gjennom fartsretningen. Publikasjonen inneholder ingen direkte og utvetydig informasjon om at systemet kan monteres på en trål for å identifisere hindringer eller form på sjøbunnen i en viss avstand foran en trål. Følgelig har de selvstendige kravene i det prinsipale kravsettet nyhet overfor P6.
- 37 P7 (ICES Fish Capture Committee, FTFB Working Group Meeting, Dunlin, 24-26 April 1998 – Change in Length Composition of Different Species with the Doors and Sweeps on and off Bottom) vedrører bunntåling der resultatene fra et forsøk utført på Finnmarkskysten belyses. I forsøket ble det anvendt Scanmar høydemålere. Publikasjonen inneholder ingen direkte og utvetydig informasjon om at systemet inneholder foroverrettete sonarer/ekkolodd montert på trålutstyret for å identifisere hindringer eller form på sjøbunnen i en viss avstand



foran en trål. Følgelig har de selvstendige kravene i det prinsipale kravsettet nyhet overfor P7.

- 38 P8 (Report of the ICES-FAO Working Group on Fidh Technology and Fish Behaviour, 2007, side 73) omtaler på side 73 at det på nordøstkysten av USA rapporteres om at en metode er under utvikling med sikte på å kunne kontrollere høyden av tråldører basert på høydemåling ved hjelp av dørmonterte sonarer. Det rapporteres om at systemet vil gjøre det mulig for tråldørene å «programmeres» til en gitt høyde over bunnen samt at deretter vil være såkalt «terrengfølgende». Den angir kun en problemstilling knyttet til bunntråling og en mulig fremtidig løsning på problemet. Denne delen av publikasjonen inneholder ingen direkte og utvetydig informasjon om at systemet kan identifisere hindringer eller form på sjøbunnen i en viss avstand foran tråldørene. Følgelig har de selvstendige kravene i det prinsipale kravsettet nyhet overfor P8.
- 39 P9 (Design and Test of a Semi-pelagic Shrimp Trawl to reduce Seabed Impact, Final Report July 2006, side 12 og 15) omtaler påmontering av akustisk overvåkingsutstyr på trål for å overvåke spredning (fysisk avstand mellom dørene) og høyden av tråldørene over bunnen. De angitte deler av publikasjonen inneholder ingen direkte og utvetydig informasjon om at systemet kan identifisere hindringer eller form på sjøbunnen i en viss avstand foran tråldørene. Følgelig har de selvstendige kravene i det prinsipale kravsettet nyhet overfor P9.
- 40 P10 (Simrad SX Sonar, 2008.04.24) beskriver et sonarsystem montert ombord i et fartøy for identifisering av fiskestim under og rundt fartøyet. Publikasjonen inneholder ingen direkte og utvetydig informasjon om at systemet kan monteres på en trål for å identifisere hindringer eller form på sjøbunnen i en viss avstand foran en trål. Følgelig har de selvstendige kravene i det prinsipale kravsettet nyhet overfor P10.
- 41 P11 (Trawl System – Simrad ITI Trawl Eye – Twin Rig Geometry, mai 2001) beskriver et system montert på en trål for å overvåke og styre trålen ved bunntråling. Publikasjonen inneholder ingen direkte og utvetydig informasjon om at systemet kan identifisere hindringer eller form på sjøbunnen i en viss avstand foran en trål. Følgelig har de selvstendige kravene i det prinsipale kravsettet nyhet overfor P11.
- 42 P12 (BoatDesign.net Blogginnlegg datert 12. august 2004) og P13 (Båtforum. Blogginnlegg datert 14. januar 2000) inneholder ingen direkte og utvetydig informasjon om at systemet kan monteres på en trål for å identifisere hindringer eller form på sjøbunnen i en viss avstand foran en trål. Følgelig har de selvstendige kravene i det prinsipale kravsettet nyhet overfor P12 og P13.
- 43 Siden de selvstendige kravene i det prinsipale kravsettet har nyhet overfor publikasjonene P1 til P13, så har også de uselvstendige kravene nyhet. Videre, siden alle de selvstendige kravene i de subsidiære kravsettene har utgangspunkt i de selvstendige krav i det prinsipale kravsettet, så har også disse nyhet i forhold til P1 til P13, siden det prinsipale kravsettet har nyhet i forhold til de samme publikasjonene.

44 For at patentet skal opprettholdes, må oppfinnelsen også ha oppfinnelseshøyde etter patentloven § 2. Kravet om oppfinnelseshøyde er uttrykt i patentloven § 2 første ledd ved at oppfinnelsen må «skille seg vesentlig» fra det som var kjent før patentsøknadens inngivelses- dag/prioritetsdag.

45 Høyesterett har definert kravet til oppfinnelseshøyde i Biomar dommen pkt 32-34:

*«Hva som nærmere ligger i kravet om å skille seg vesentlig fra teknikkens stand, kan være vanskelig å konkretisere. I den felles nordiske patentutredningen fra 1964 som lå til grunn for stort sett likelydende patentlover i de nordiske land, sies om dette på side 127: «Om den fornødne oppfinnelseshøyde i de enkelte tilfælde foreligger, må til en vis grad bero på patentmyndighedens og domstolenes skøn. Man har overvejet, om det vil være muligt at angive objektive kriterier til bedømmelse af spørgsmålet.*

*Mange forsøg har været gjort på at opstille sådanne objektive kriterier, men komitéerne har ikke fundet, at det vil være muligt at angive sådanne kriterier i lovttekst.» I NOU 1976:49 heter det i merknadene til § 2 på side 102: «Kravet på oppfinnelseshøyde innebærer at oppfinnelsen ikke bare må være ny, men også må medføre en slik utvikling av teknikken at den ikke kan anses å være nærliggende i forhold til det som allerede er kjent». Denne uttrykksmåten er meget parallell med den som finnes i den europeiske patentkonvensjonen (EPC) artikkel 56 første punktum: «En oppfinnelse anses å ha oppfinnelseshøyde når den for en fagmann ikke fremstår som nærliggende i forhold til teknikkens stand».*

46 Ved vurderingen av om kravet til oppfinnelseshøyde er oppfylt, skal teknikkens stilling i sin helhet tas i betraktning, og flere mothold kan kombineres. Vurderingen av oppfinnelseshøyde skal foretas ut fra patentkravene. En oppfinnelse anses i henhold til fast praksis for å ha vært nærliggende dersom det må legges til grunn at en fagperson som var kjent med teknikkens stilling forut for søknadsdagen, ville forsøkt å løse problemet på den i patentkravene angitte måte med en rimelig forventning om å lykkes.

47 I vurderingen av oppfinnelseshøyde tar Klagenemnda utgangspunkt i problem-og-løsningmetoden. Metoden deler vurderingen inn i følgende trinn, med sikte på å gjøre bedømmelsen mest mulig objektiv og realistisk, og å unngå etterpåklokskap:

- identifisere det nærmest liggende mothold, det vi si det ene mothold som vil være det beste utgangspunkt for fagpersonen til å lykkes
- evaluere forskjellene og de tekniske vinningene til oppfinnelsen sammenlignet med det nærmeste liggende mothold,
- sammenholde oppfinnelsen med det nærmest liggende motholdet for å definere det objektive tekniske problemet oppfinnelsen løser, og
- vurdere om oppfinnelsen, ved å starte ved det nærmest liggende kjente mothold, ville vært nærliggende for en fagperson.

48 I vurderingen av hva som er det nærmest liggende mothold, vil Klagenemnda først uttale seg om hva patentkravene er ment å beskytte. Slik nemnda tolker kravene, gjelder kravene

tilpasning og bruk av en i og for seg kjent sensor og hvordan denne er innfestet på for å oppnå ønskede resultater, og ikke en ny type sensor.

- 49 I lys av dette, er det flere mothold som kan være det mest lovende utgangspunktet for oppfinnelsen. Patentstyret har lagt P1 til grunn for sin vurdering, mens Klagenemnda har forelagt for partene at nemnda vurderer P3 anvendt som nærmeste mothold. I tillegg finner Klagenemnda at P11 også representerer et lovende utgangspunkt for fagpersonen til å komme fram til oppfinnelsen.
- 50 Patentretningslinjene peker på at den nærmeste kjente teknikk er den kombinasjon av trekk som kan utledes av det ene dokumentet som gir den beste basis for vurderingen av om oppfinnelsen var nærliggende. Nærmeste mothold må hentes fra samme tekniske område og befatte seg med samme tekniske problem som oppfinnelsen. Blant flere mothold på samme område som gjelder samme problem, velges det som har flest tekniske trekk til felles med oppfinnelsen.
- 51 I denne saken er det to ulike systemer som kan tjene som den nærmeste kjente teknikk. Det er mothold P1 som er SIMRAD sitt sonar-system for å kunne målstyre en pelagisk trål mot en fiskestim og mothold P3 som gjelder AIRMAR sin innretning «Forward looking echosounder» for å fremvise konturene av havbunnen foran innretningen (f.eks. et fartøy/båt) samt å detektere eventuelle objekter (fisk) lokalisert foran innretningen. Begge omhandler bruk av skrått foroverrettede akustiske transdusere (sonarer/ekkolodd) som beveger seg gjennom vannet for å lokalisere objekter (eller generelt sagt noe annet enn vann) foran disse.
- 52 P11 på sin side tar utgangspunkt i selve problemet som løses, i det dette systemet omhandler dybdesensorer som er festet på trålutstyret for å kunne kjenne avstanden til bunnen for å styre trålen i den høyden man vil. Begrensningen i forhold til patentet er at med de rett nedoverrettede sensorene ikke har mulighet til å vite bunnforholdene et stykke foran trålutstyret og dermed ha en viss tid til å reagere og eventuelt justere tråldybden fordi sensorene er rettet rett nedover. Bytter man disse rett nedoverrettede dybdesensorene ut med skrått foroverrettede sensorer, som i og for seg er kjent fra P1 eller P3, så hadde man kommet frem til oppfinnelsen beskrevet i patentet.
- 53 Klagenemnda har vært i tvil om hvilket mothold som skal anses for det mest lovende utgangspunkt. Hvis man velger å ta utgangspunkt i P1, som forøvrig inneholder de samme tekniske trekkene som i krav 1, og i tillegg er plassert på trålutstyret, er forskjellen at man i P1 er ute etter å målsøke en fiskestim foran trålen istedenfor å finne avstand til bunnen foran trålen. Det er en annen problemstilling enn patentet. P3 tar utgangspunkt i sensoren, mens P11 tar utgangspunkt i problemet som skal løses.
- 54 Det er gjort en vurdering av patenterbarhet ut fra alle 3 mothold som startpunkt, og Klagenemnda konkluderer med at alle disse motholdene fører til at patentet oppheves fordi det mangler oppfinneshøyde i lys av tidligere kjent teknikk. I den videre begrunnelse for opphevingen, tar Klagenemnda utgangspunkt i P3 som det nærmeste mothold, blant annet

fordi P1 bare viser fisk, mens P3 viser både fisk og bunnforhold, selv om dette er ut fra en plassering på fartøyet i stedet for trålen eller trålutstyret. Begge omfatter bruk av skrått fremoverrettede sensorer.

- 55 Den tekniske forskjellen mellom løsningen ifølge det selvstendige krav 1 og løsningen ifølge P3 er at ved løsningen ifølge det selvstendige krav 1 er at sonaren er plassert på trål og trålutstyret og tilpasset slik at denne sender fremoverrettede signaler. Den tekniske effekt av denne tekniske forskjellen er at området et stykke foran trålen kan overvåkes slik at trålskipperen gis mulighet (reaksjonstid) til å utføre manøvreringer og justering av trålen, at denne kan styres unna uønskede objekter som kan skade trålen.
- 56 Neste trinn i problem-og-løsningsmetoden er, basert på nærmeste mothold, å fastslå hvilket problem patentet løser sett i lys av dette nærmeste motholdet og hvilke elementer i patentkravene som relaterer seg til denne løsningen.
- 57 I lys av P3 kan det objektive tekniske problemet som oppfinnelsen løser, formuleres som hvordan tilpasse en i og for seg kjent akustisk sender som måler og angir relative avstands- og dybdekoordinater til havbunnen et stykke foran trålustyret samt midler til å kommunisere dette til fartøyet.
- 58 I henhold til krav 1 i oppfinnelsen løses dette med å tilpasse fremoverrettede akustiske transdusere (fremoverrettede sonarer/ekkolodd) til å posisjoneres slik at et akustisk signal sendes mot havbunnen med en fremoverpekende vinkel samt formidle dette til et fartøy.. Oppfinnelsens tekniske trekk i det selvstendige krav 1 har de samme tekniske trekkene som i P3, men det at innretningen plasseres på selve trålutstyret er forskjellig, selv om dette ikke kommer så tydelig frem i det opprinnelige kravsettet annet enn at det benevnes som en «trålsensoranordning» i krav 1 og først i de uavhengige kravene 8 og 9 er det nevnt at den er tilpasset for montering på hhv. tråldører eller trålen. I de to alternative kravsettene 5 og 6 er plasseringen av sender og mottaker tatt inn i det selvstendige krav 1 med «- minst en akustisk sender og mottaker tilpasset til å festes på trål, tråldør eller klump....».
- 59 Selve den tekniske innretningen (sensoren) slik det fremkommer i de rent tekniske trekkene i krav 1 i oppfinnelsen, inneholder altså ikke noen rent tekniske trekk som ikke er kjent fra før i forhold til P3. Det eneste som skiller seg er den fysiske plasseringen (tilpasning) dvs. at det er montert på trålustyret kontra på et fartøy foran trålen.
- 60 Den siste delen av problem- og løsningstilnærmingen går ut på å vurdere om det, med utgangspunkt i det nærmeste motholdet, var nærliggende for en fagperson å løse problemet på den måten som er definert i patentkravene. En oppfinnelse anses i henhold til fast praksis for å ha vært nærliggende dersom det må legges til grunn at en fagperson som var kjent med teknikkens stand forut for søknadsdagen, ville ha forsøkt å løse problemet på den i patentkravene angitte måte med en rimelig forventning om å lykkes. I den europeiske patentkonvensjonen (EPC) er dette i artikkel 56 første punktum formulert slik: En oppfinnelse anses å ha oppfinneshøyde når den for en fagperson ikke fremstår som nærliggende i forhold til teknikkens stand.

- 61 Ved denne vurderingen skal det ikke bare tas hensyn til det som fulgte av det nærmeste motholdet, men alt som tilhørte fagets alminnelige kunnskap. Gjennomsnittsfagpersonen forutsettes å ha tilgang til teknikkens stand i sin helhet, men forventes bare å ta i bruk den kunnskap som har en viss tilknytning til det problem oppfinnelsen tar sikte på å løse, og som det var rimelig å ta i betraktning uten kunnskap om oppfinnelsen. Det er ingen fast regel for hvor mange mothold fagpersonen skal forutsettes å kombinere, men jo flere mothold det har vært nødvendig å kombinere for å nå frem til oppfinnelsen, desto sterkere blir argumentet for at det foreligger oppfinneshøyde. Oppfinneshøyden skal vurderes for oppfinnelsen som helhet, og vil nødvendigvis måtte bero på et skjønn.
- 62 Klagenemnda mener det ville være nærliggende for fagpersonen i denne saken, stilt overfor problemstillingen å tilpasse en fremoverrettet akustisk sender, å lete etter kjente tekniske løsninger innenfor sitt fagområde, nemlig trålfiske. Og da ikke bare lete etter tekniske løsninger som finnes på trålutstyr, men også inkludere utstyr som er montert på fartøyet som brukes under tråling. Klagenemnda mener det derfor ville være nærliggende for fagpersonen å kombinere mothold P3 med sitt fremoverrettede ekkolodd med et eller flere av de andre motholdene som viser nedoverrettede ekkolodd som er plassert på selve trålutstyret.
- 63 Å montere et i og for seg teknisk kjent fremoverrettet ekkolodd på det selve komponenten (f.eks. tråldører) som man ønsker overvåket anses ikke for å være oppfinnerisk. I hvertfall ikke siden sensoren fantes innenfor det samme fagområdet som fagpersonen befatter seg med, i dette tilfellet trålfiskeri.
- 64 Den valgte løsningen i oppfinnelsen anses således å være en elementær fagmessig anvendelse av kjent teknikk uten oppfinnerisk preg.
- 65 Klagenemnda er etter dette kommet til at dette er en ren fagmessig oppgave som fagpersonen vil løse ut fra kjent teknikk og sin alminnelige kunnskap om å plassere kjent sensorteknikk på selve komponent som man ønsker relevante data om.
- 66 Når det gjelder det selvstendige krav 14 så gjelder dette kravet fremgangsmåten for å overvåke avstanden til bunnen. Alt som fremgår av krav 14 er kjent, med unntak av å flytte utstyret fra fartøy til trålen eller trålutstyret. Samme begrunnelse for det selvstendige krav 1 vil dermed gjelde for det selvstendige krav 14.
- 67 Klagenemnda er følgelig kommet til at trekkene i det prinsipale kravsettet ikke skiller seg vesentlig fra kjent teknikk og tilfredsstillende således ikke patentloven § 2 om oppfinneshøyde. Samme begrunnelse gjelder for de selvstendige kravene.
- 68 Alternativ kravsett 1 er en presisering av at vinkelen er kjent og måles i forhold til vertikalplanet samt at sensorordningen omfatter midler for kommunikasjon mellom sensoranordning og fartøy. Presiseringene tilfører ikke de selvstendige kravene 1 og 14 nye tekniske trekk og er derfor ikke patenterbar.

- 69 I alternativ kravsett 2 er det i tillegg til alternativ kravsett 1 lagt til en prosessorhet anordnet i selve sensoranordningen eller på fartøyet. Prosessorheten er kjent fra P3 og tilfører ikke nye tekniske trekk som er patenterbar. I krav 14 måles høyden mellom utstyrets nedre parti og havbunn, og dette er kjent fra P3.
- 70 Alternativ kravsett 3 omfatter et nytt trekk som legges til det meddelte selvstendige krav 1, og det er en vinkelsensor som kan måle rulle- og stampevinkel for sensoranordningen. Dette tilhører fagets alminnelige kunnskap for bevegelige sensorer. Det nye fremgangsmåtekravet (krav 13) inneholder en presisering at det er sensoranordningen som sender og mottar et akustisk signal. Klagenemnda finner ikke at denne presiseringen har noe betydning, da det er åpenbart at sensoranordninger sender og mottar signaler.
- 71 Alternativ kravsett 4 har i tillegg til kravsett 3, midler til å bestemme den fremoverrettede vinkel. Dette gjenfinnes i P3. Fremgangsmåtekravet er også kjent fra P3.
- 72 I alternativ kravsett 5 er uselvstendig krav 8 og 9 flyttet opp i krav 1 for å presisere hva de mener med trålsensoranordning. At det oppgis de 3 mest nærliggende lokasjoner for plassering på trålen, bringer ikke mer enn det prinsipale kravsettet som ikke er funnet patentbegrunnet. Tilsvarende gjelder for fremgangsmåtekravet.
- 73 I alternativ kravsett 6 er det i tillegg til kravsett 5, presisert at tråling gjelder på eller nær bunnen. Dette er ikke en teknisk trekk ettersom begrepet «nær» ikke er definert.
- 74 Etter dette finner Klagenemnda at oppfinnelsen i henhold til patent nr. 336137 ikke tilfredsstillter kravene til oppfinneshøyde etter patentloven § 2. Heller ikke de alternative kravsett 1- 6 er godtagbare.

**Det avses slik**

## **Slutning**

- 1 Klagen tas ikke til følge.
- 2 Patent nr. 336137 oppheves.

Lill Anita Grimstad  
(sign.)

Jonny Roaldsøy  
(sign.)

Gunnar Søndersrød  
(sign.)

