

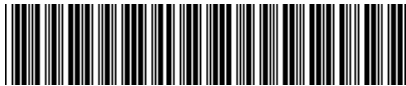


610000

成都市天府新区华阳华府大道1段1号蓝润ISC2栋1单元2008号成都天汇致远知识产权代理事务所(普通合伙)
韩晓银(028-87763797)

发文日:

2023年05月24日



申请号: 201711138005.0

发文序号: 2023052401795270

申请人: 四川农业大学

发明创造名称: 针对小规模化鸡舍的自动称料设备

第一次审查意见通知书

1. ☒ 应申请人提出的实质审查请求, 根据专利法第35条第1款的规定, 国家知识产权局对上述发明专利申请进行实质审查。

☐ 根据专利法第35条第2款的规定, 国家知识产权局决定自行对上述发明专利申请进行审查。

2. ☐ 申请人要求以其在:

☐ 申请人已经提交了经原受理机构证明的第一次提出的在先申请文件的副本。

☐ 申请人尚未提交经原受理机构证明的第一次提出的在先申请文件的副本, 根据专利法第30条的规定视为未要求优先权要求。

3. ☐ 经审查, 申请人于____提交的修改文件, 不符合专利法实施细则第51条第1款的规定, 不予接受。

4. 审查针对的申请文件:

☒ 原始申请文件。 ☐ 分案申请递交日提交的文件。 ☐ 下列申请文件:

5. ☐ 本通知书是在未进行检索的情况下作出的。

☒ 本通知书是在进行了检索的情况下作出的。

☒ 本通知书引用下列对比文件(其编号在今后的审查过程中继续沿用):

编号	文件号或名称	公开日期 (或抵触申请的申请日)
1	CN202066569U	2011-12-07
2	CN102792898A	2012-11-28

6. 审查的结论性意见:

关于说明书:

☐ 申请的内容属于专利法第5条规定的不授予专利权的范围。

☐ 说明书不符合专利法第26条第3款的规定。

☐ 说明书不符合专利法第33条的规定。

☐ 说明书的撰写不符合专利法实施细则第17条的规定。



国家知识产权局

☐ _____

关于权利要求书：

- ☐ 权利要求_____不符合专利法第 2 条第 2 款的规定。
- ☐ 权利要求_____不符合专利法第 9 条第 1 款的规定。
- ☐ 权利要求_____不具备专利法第 22 条第 2 款规定的新颖性。
- ☒ 权利要求 1-10 不具备专利法第 22 条第 3 款规定的创造性。
- ☐ 权利要求_____不具备专利法第 22 条第 4 款规定的实用性。
- ☐ 权利要求_____属于专利法第 25 条规定的不授予专利权的范围。
- ☐ 权利要求_____不符合专利法第 26 条第 4 款的规定。
- ☐ 权利要求_____不符合专利法第 31 条第 1 款的规定。
- ☐ 权利要求_____不符合专利法第 33 条的规定。
- ☐ 权利要求_____不符合专利法实施细则第 19 条的规定。
- ☐ 权利要求_____不符合专利法实施细则第 20 条的规定。
- ☐ 权利要求_____不符合专利法实施细则第 21 条的规定。
- ☐ 权利要求_____不符合专利法实施细则第 22 条的规定。
- ☐ _____

- ☐ 申请不符合专利法第 26 条第 5 款或者实施细则第 26 条的规定。
- ☐ 申请不符合专利法第 19 条第 1 款的规定。
- ☐ 分案申请不符合专利法实施细则第 43 条第 1 款的规定。

上述结论性意见的具体分析见本通知书的正文部分。

7. 基于上述结论性意见，审查员认为：

- ☐ 申请人应当按照通知书正文部分提出的要求，对申请文件进行修改。
- ☐ 申请人应当在意见陈述书中论述其专利申请可以被授予专利权的理由，并对通知书正文部分中指出的不符合规定之处进行修改，否则将不能授予专利权。
- ☒ 专利申请中没有可以被授予专利权的实质性内容，如果申请人没有陈述理由或者陈述理由不充分，其申请将被驳回。
- ☐ _____

8. 申请人应注意下列事项：

- (1) 根据专利法第 37 条的规定，申请人应在收到本通知书之日起的 4 个月内陈述意见，如果申请人无正当理由逾期不答复，其申请被视为撤回。
- (2) 申请人对其申请的修改应当符合专利法第 33 条的规定，不得超出原说明书和权利要求书记载的范围，同时申请人对专利申请文件进行的修改应当符合专利法实施细则第 51 条第 3 款的规定，按照本通知书的要求进行修改。
- (3) 申请人的意见陈述书和/或修改文本应邮寄或递交国家知识产权局专利局受理处，凡未邮寄或递交给受理处的文件不具备法律效力。
- (4) 未经预约，申请人和/或代理师不得前来国家知识产权局专利局与审查员举行会晤。
- (5) 对进入实质审查阶段的发明专利申请，在第一次审查意见通知书答复期限届满前（已提交答复意见的除外），主动申请撤回的，可以请求退还 50% 的专利申请实质审查费。

9. 本通知书正文部分共有 3 页，并附有下列附件：

- ☐ 引用的对比文件的复印件共_____份_____页。
- ☐ _____

审查员：蒋亚莉

联系电话：028-62968196

审查部门：专利审查协作四川中心



210401
2022.10

纸件申请，回函请寄：100088 北京市海淀区蓟门桥西土城路 6 号 国家知识产权局专利局受理处收
电子申请，应当通过电子专利申请系统以电子文件形式提交相关文件。除另有规定外，以纸件等其他形式提交的文件视为未提交。



第一次审查意见通知书

申请号:2017111380050

本申请涉及针对小规模化鸡舍的自动称料设备。经审查,现提出如下审查意见。

1、权利要求1不具备专利法第22条第3款规定的创造性。

独立权利要求1请求保护一种针对小规模化鸡舍的自动称料设备,对比文件1(CN202066569U)是最接近的现有技术,其公开了食品粉末物料的自动称量装置,并具体公开了以下的技术特征(详见说明书第0007-0033段,附图1):

图1所示,食品粉末物料的自动称量装置,包括:

一进料管1,进料管1的末端是进料嘴11,进料管1上设有进料电磁阀12(公开了物料通道连接有第一电磁阀门(2));

一称重料斗2,一卸料斗5,套接于上述的称重料斗2的下端口(称重料斗2和卸料斗5共同公开了计量斗(3)),称重料斗2设于上述的进料嘴11下方,称重料斗2的下端口设有一卸料电磁阀41(结合附图1,公开了计量斗(3)为漏斗形,物料通道出口对应所述计量斗(3),所述计量斗(3)底部的物料通道连接有第二电磁阀门(6),参见第0023-0024段);

一称重传感器3,设置于上述的称重料斗2上(结合附图1,实质公开了称重传感器,所述称重传感器用于测量所述计量斗(3)中的饲料重量,所述称重传感器连接所述称重变送器(7));以及一控制器8(公开了第一控制器(8)),控制器8的控制端口电性连接于上述的进料电磁阀12和卸料电磁阀41(实质公开了所述计量斗(3)底部的物料通道连接有第二电磁阀门(6),所述第一电磁阀门(2)和所述第二电磁阀门(6)连接第一控制器(8),所述第一控制器(8)用于控制所述第一电磁阀门(2)的开关),控制器8的检测端口电性连接于上述的称重传感器3(实质公开了所述第一控制器(8)还连接所述称重变送器(7),并通过所述称重变送器(7)读取所述称重传感器的测量数据,参见第0025段)

一传送带6,设置于上述的卸料斗5的下方;复数个装料容器7,间隔地放置于上述的传送带6上;所述的卸料斗5的下方上设有位置传感器52,位置传感器52的电性连接于所述的控制器8的检测端口。通过位置传感器52可以检测传送带6上装料容器7的位置是否对应于卸料斗5的下方,以防止物料卸下落出现象的发生(公开了所述传送带位于所述计量斗(3)下部,所述传送带上有多个饲料桶(13),实质公开了一种自动称料设备,参见第0027-0029段)。

权利要求1要求保护的技术方案与对比文件1公开的技术方案之间的区别技术特征为:

(1)为一种针对小规模化鸡舍的自动称料设备,还包括物料仓、称重托盘;所述物料仓为漏斗形,且底部的物料通道连接第一电磁阀,所述物料仓底部的物料通道出口对应所述计量斗;所述称重托盘为中空的结构,中空部的边缘连接所述计量斗的上部边缘,所述称重托盘的底部连接有称重传感器;

(2)还包括滑道和第二控制器,所述第一控制器还连接第二控制器,所述滑道位于所述计量斗下部,所述滑道上滑动连接有多个滑轮,每个所述滑轮上连接一只饲料桶;所述滑道的一端连接光幕传感器,所述光幕传感器连接第二控制器,所述第二控制器连接所述变频器,所述变频器连接所述滑轮,所述第二控制器用于向所述变频器发送滑轮运动指令;

基于上述区别技术特征,本申请实际要解决的技术问题为:如何提供一种料桶移动和控制方式。

对于区别技术特征(1),在对比文件1已经公开了进料管和第一电磁阀门进行物料提供的基础上,设置物料仓,所述物料仓为漏斗形,且底部的物料通道连接第一电磁阀,所述物料仓底部的物料通道出口对应所述计量斗,是本领域技术人员可以合理设置的。此外,对比文件1附图1附图公开了称重料斗两边设置突出部分,侧重传感器设置在突出部分的基础上,使得突出部分具体为:中空的盘状结构的称重托盘,中空部的边缘连接所述计量斗的上部边缘,所述称重托盘的底部连接有称重传感器,是本领域技术人员可以适应性设置的。此外,当物料为小鸡食用物料时,可以得到一种针对小规模化鸡舍的自动称料设备。

对于区别技术特征(2),对比文件1已经公开了:一传送带6,设置于上述的卸料斗5的下方;复数个装料容器7,间隔地放置于上述的传送带6上;所述的卸料斗5的下方上设有位置传感器52,位置传感器52的电性连接于所述的控制器8的检测端口。通过位置传感器52可以检测传送带6上装料容器7的位置是



否对应于卸料斗 5 的下方；同时，对比文件 2（CN102792898A）公开了一种精确计量定时放料智能化畜禽喂料线，并具体公开了以下的技术特征（详见说明书第 0018-0030 段，附图 1-5）：

通过吊杆 6 吊挂设置一条空中输料轨道 5，轨道上通过悬挂架 7 悬挂一个往返送料的移动料斗 10，悬挂架 7 通过滚轮 8 沿轨道移动，轨道底部表面设有齿条 5'，伺服电机 9 安装于悬挂架 7 上，伺服电机的动力输出齿轮与齿条 5' 相啮合，驱动移动料斗移动。伺服电机 9 具有旋转编码器 20 和驱动器 19，伺服电机的动力线和旋转编码器的信号线分别与伺服电机驱动器相连接，伺服电机驱动器信号反馈线接 PLC 可编程序控制器的 X09 输入端，PLC 输出端 Y10 输出控制信号与伺服电机驱动器相连接。轨道的左端(附图 1)设有限位开关 22-SQ1，移动料斗 10 底部落料口设有落料控制电磁阀 11-SF2（公开了滑道，述滑道上滑动连接有滑轮，滑轮上连接一只饲料桶，伺服电机连接滚轮，伺服电机连接伺服电机驱动器，伺服电机驱动器还连接控制器，所述伺服电机驱动器用于向所述伺服电机发送滑轮运动指令，参见第 0018-0019 段，附图 1-4）；

即对比文件 2 公开了滑道，述滑道上滑动连接有滑轮，滑轮上连接一只饲料桶，伺服电机连接滚轮，伺服电机连接伺服电机驱动器，伺服电机驱动器还连接控制器，所述伺服电机驱动器用于向所述伺服电机发送滑轮运动指令，且上述技术特征在对比文件 2 中所起的作用与其在本申请中所起的作用相同，都是为了提供一种料桶移动和控制方式，在对比文件 1 公开了计量斗下部设置皮带，皮带上设置多个饲料桶，第一控制器下达指令的基础上，根据对比文件 2 的启示，本领域技术人员有动机使得通过皮带带动料桶移动改变为计量斗下部设置滑道，所述滑道位于所述计量斗下部，所述滑道上滑动连接有多个滑轮，每个所述滑轮上连接一只饲料桶，伺服电机连接滚轮，伺服电机连接伺服电机驱动器，伺服电机驱动器还连接第一控制器，所述伺服电机驱动器用于向所述伺服电机发送滑轮运动指令；在此基础上，现有技术中，通过控制器和变频器来进行速度改变是本领域的常规的基础上，本领域技术人员可以适应性设置：包括第二控制器，所述第一控制器还连接第二控制器，所述第二控制器连接所述变频器，所述变频器连接所述滑轮，所述第二控制器用于向所述变频器发送滑轮运动指令；此外，对比文件 1 已经公开了：设置位置传感器 52 可以检测传送带 6 上装料容器 7 的位置是否对应于卸料斗 5 的下方；同时，对比文件 2 也已经公开了在 PLC 中设置计时器来准确计加料次数，在此基础上，使得所述滑道的一端连接光幕传感器，所述光幕传感器连接第二控制器，是本领域技术人员可以合理设置的。

由此可见，在对比文件 1 的基础上，结合对比文件 2 和本领域常规技术手段，从而得到该项权利要求请求保护的技术方案，对于本领域技术人员是显而易见的。因此，该项权利要求请求保护的技术方案不具有突出的实质性特点和显著的进步，该项权利要求不具备专利法第 22 条第 3 款规定的创造性。

2、权利要求 2-4 不具备专利法第 22 条第 3 款规定的创造性。

权利要求 2-3 均引用权利要求 1，权利要求 4 引用权利要求 1 或 3，对于其附加技术特征，

在所述物料仓的顶部设有能够覆盖所述物料仓进料口的物料仓盖是本领域技术人员可以合理设置的。

此外，现有技术中通过多个称重传感器称重的基础上（参见文件 CN106885620A）上，本领域技术人员有动机设置：所述称重传感器包括第一称重传感器和第二称重传感器，分别位于所述计量斗的左右两侧，且所述第一称重传感器和第二称重传感器处于同一高度。

选择所述称重传感器为电阻应变式传感器是本领域技术人员可以合理设置的。

因此，在其引用的权利要求不具备创造性的基础上，上述权利要求 2-4 也不具备创造性。

3、权利要求 5-10 不具备专利法第 22 条第 3 款规定的创造性。

权利要求 5-7、9 均引用权利要求 1，权利要求 8 引用权利要求 7，权利要求 10 引用权利要求 9，对于其附加技术特征，在对比文件 1 已经公开了通过滑道和滑轮进行移动的基础上，使得所述滑道包括两根相互平行的横杆，每个横杆均滑动连接有若干个滑轮是本领域技术人员可以合理设置的；

对比文件 2 还公开了：首先向 PLC 预置设定值包括(1)每次称量值，(2)料斗落料延时值，(3)漏斗落料延时值，(4)所有各喂料槽编码值（公开了通过第一控制器输入控制命令和控制参数，通过参见第 0026 段）。基于以上内容，使得所述第一控制器连接触摸屏，所述触摸屏用于输入控制命令和控制参数，并进行运行状态的显示，是本领域技术人员可以合理设置的；

对比文件 1 已经公开了：控制器 8 控制打开进料管 1 上的进料电磁阀 12，而使进料嘴 11 输入待称量的食品粉末物料至称重料斗 2，同时检测称重传感器 3 的重量值信号。当检测到满足设定的重量值，则控制器 8



控制进料管 1 上的进料电磁阀 12 关闭。在输入待称量的食品粉末物料的过程中,如果称重料斗 2 上的高度传感器 4 发出过高检测信号时,则控制器 8 控制进料管 1 上的进料电磁阀 12 立刻关闭,以避免称重料斗 2 的物料溢出现象的发生。称量完成后,控制器 8 检测卸料斗 5 的下方上设有位置传感器 52 的检测信号,以判断传送带 6 上的装料容器 7 是否移动到位,位于卸料斗 5 的下方。移动到位后,控制器 8 控制卸料电磁阀 41 开启,从而进行卸料,以防止物料卸下落出现象的发生(公开了所述第一控制器(8)用于每当所述称重传感器传送的测量数据等于设定值时,关闭所述第一电磁阀门(2),在接收到所述传感器(10)发送的饲料桶就位信号时,向所述第二电磁阀(6)发出松桶信号,打开第二电磁阀(6)使饲料从所述计量斗(3)中倒入到饲料桶(13)中,参见第 0032 段);基于前述评述,在设置第二控制器、设置传感器为光幕传感器、且通过变频器控制饲料桶移动后,本领域技术人员可以合理设置:所述第一控制器用于每当所述称重传感器传送的测量数据等于设定值时,关闭所述第一电磁阀门,同时向所述第二控制器发送释放许可信号;所述第二控制器用于在第一次接收到所述第一控制器发出的松桶许可信号后,在接收到所述光幕传感器发送的饲料桶就位信号时,向所述第二电磁阀发出松桶信号,打开第二电磁阀使饲料从所述计量斗中倒入到饲料桶中;

并进一步合理设置:所述第二控制器还用于,当再次接收到所述第一控制器发出的松桶许可信号后,通过变频器控制所述饲料桶移动,在接收到所述光幕传感器发送的饲料桶就位信号时,通过变频器控制所述饲料桶停止,同时向所述第二电磁阀发出松桶信号,打开第二电磁阀使饲料从所述计量斗中倒入到饲料桶中。

此外,对比文件 2 已经公开了:首先向 PLC 预置设定值包括(1)每次称量值,(2)料斗落料延时值,(3)漏斗落料延时值,(4)所有各喂料槽编码值,而在对比文件 1 中通过多个桶去接定量的物料的基础上(参见第 0026 段);使得所述设定值为一组数据,数据间隔为饲料桶的载重量是本领域技术人员可以适应性设置的。

因此,在其引用的权利要求不具备创造性的基础上,上述权利要求 5-10 也不具备创造性。

基于上述理由,本申请的独立权利要求和从属权利要求都不具备创造性,同时说明书中也没有记载其他任何可以授予专利权的实质性内容,因而即使申请人对权利要求进行重新组合和/或根据说明书记载的内容作进一步的限定,本申请也不具备被授予专利权的前景。如果申请人不能在本通知书规定的答复期限内提出表明本申请具有创造性的充分理由,本申请将被驳回。

审查员姓名:蒋亚莉
审查员代码:30141162