

**TRIBUNAL DE GRANDE INSTANCE DE PARIS**3ème chambre 2<sup>ème</sup> section

N°RG : 09/17393

JUGEMENT rendu le 19 Avril 2013

**DEMANDERESSES****L'UNIVERSITE D'ORLEANS ETABLISSEMENT PUBLIC A CARACTERE SCIENTIFIQUE, CULTUREL ET PROFESSIONNEL**, représentée par M. Gérald GUILLAUME!", en qualité de Président de l'Université.

Château de la Source

BP 6749

45067 ORLEANS CEDEX 2

**Société ROBOSOFT**

Maison du Parc Pépinière - technopole IZARBEL 64210 BIDART

représentées par Me Véronique ALBRECHT. avocat au barreau de PARIS, vestiaire #C1040 et Me Jean Michel P, avocat au Barreau de BAYONNE

**DEFENDERESSES****Société MAGELLIUM**

24 rue Hermès

Parc d'Activité du canal

31520 RRAMONVILLE SAAMONVILLE ST AGNE

représentée par Me Pierre COUSIN, avocat au barreau de PARIS, vestiaire #R0159

**Société MEDES-INSTITUT DE MEDECINE ET PHYSIOLOGIE SPATIALES, GIE CHURANGUEIL**

[...]

représentée par Me Yves BIZOLLON, avocat au barreau de PARIS, vestiaire #R0255

**CENTRE NATIONAL D'ETUDES SPATIALES**

[...]

représentée par Me Grégoire TRIET, avocat au barreau de PARIS, vestiaire #T03

**COMPOSITION DU TRIBUNAL**Eric H, Vice-Président, *signataire de la décision* Arnaud D, Vice-Président Valérie D. Juges assistés de Jeanine R, FF Greffier, *signataire de la décision***DEBATS**

A l'audience du 15 Février 2013 tenue en audience publique

**JUGEMENT**

Prononcé par remise de la décision au greffe

Contradictoire

en premier ressort

**FAITS, PROCEDURE ET PRÉTENTIONS DES PARTIES**

L'UNIVERSITÉ D'ORLÉANS qui possède un laboratoire de recherche devenu au 1er janvier 2008 l'Institut Pluridisciplinaire de Recherche en Ingénierie des Systèmes, Mécaniques et Energétiques (PRISME) et qui regroupe près de 170 enseignants chercheurs, ingénieurs techniciens et doctorants, indique être titulaire d'un brevet d'invention intitulé "Robot à 3 degrés de liberté et un point fixe", déposé le 25 mars 1999, enregistré sous le n° 99 03 736

et portant sur un système de télé-échographie à distance.

En vue de la commercialisation en FRANCE d'un tel système, elle indique avoir conclu un contrat de licence d'exploitation pour une durée de 5 ans le 25 novembre 2007 avec la société ROBOSOFT, cette dernière étant spécialisée dans la réalisation de robots à la demande, essentiellement pour le compte d'organismes du secteur de la recherche et de la formation et se présentant comme le leader européen dans ce domaine.

Dans le cadre de ce contrat, a été conçu et fabriqué le robot ESTELE équipant depuis 2006, plusieurs hôpitaux français et lequel serait selon les sociétés demanderesse le seul robot télé-échographie développé commercialement.

Après avoir relevé cependant que le Groupement d'intérêt économique MEDES-INSTITUT DE MÉDECINE ET PHYSIOLOGIE (ci-après désigné le MEDES), avait été choisi par l'AGENCE SPATIALE EUROPÉENNE suite à un appel d'offres lancé en août 2007 en vue de la "démonstration et validation d'une solution complète de télé-échographie" pour lequel la société ROBOSOFT avait pourtant concouru et alors que le MEDES n'était pas, selon elle capable à cette date de démontrer une maîtrise d'un système complet de télé-échographie, puis après avoir constaté qu'à la suite d'un second appel d'offres de fourniture de robots télé-échographies lancé courant 2008, auquel elle avait également répondu, la société MAGELLIUM avait finalement été retenue, l'UNIVERSITÉ D'ORLÉANS et la société ROBOSOFT découvrirent dès le mois de février 2009, à travers plusieurs publications scientifiques et articles de presse émanant du MEDES ou du CENTRE NATIONAL D'ETUDES SPATIALES (ci-après désigné le CNES), membre du GIE, que ces derniers faisaient référence au robot ESTELE et qu'une expérimentation portant sur un système de télé-échographie était menée par la société MAGELLIUM depuis le mois de janvier 2009, entre l'hôpital de LANNEMEZAN et le CHU de TOURS.

Se prévalant de deux constats d'huissier de justice, l'un en date du 4 février 2009 et le second du 5 mars 2009, ce dernier révélant notamment la mise en ligne sur le site internet de l'AGENCE SPATIALE EUROPÉENNE (ci-après l'ESA) d'une photographie du robot qu'aurait conçu la société MAGELLIUM et estimant qu'il serait la contrefaçon partielle de leur brevet, les demanderesse ont alors fait procéder le 23 octobre 2009 à des opérations de saisies-contrefaçon dans les locaux de cette société, puis dans ceux du MEDES, avant de les faire assigner avec le CNES, par actes d'huissier du 16 novembre 2009, devant le Tribunal de grande instance de PARIS en contrefaçon et concurrence déloyale, pour obtenir outre une expertise judiciaire et diverses mesures d'interdiction, de destruction et de publication, leur condamnation provisionnelle à des dommages et intérêts en réparation de leur préjudice moral et matériel ainsi qu'une indemnité au titre de l'article 700 du code de procédure civile, leur condamnation aux dépens, le tout avec l'exécution provisoire.

Aux termes des dernières conclusions signifiées par la voie électronique le 27 février 2012, l'UNIVERSITE D'ORLÉANS et la société ROBOSOFT, après avoir réfuté les arguments présentés en défense, demandent au Tribunal, au visa des articles L.611-1, L.611-14 , L.612-5, L.612-6, L.613-3, L.615-1, L.615-2, L.615-7 et L.615-7-1 du Code de la propriété intellectuelle et de l'article 1382 du Code civil, de

- dire que le brevet n°99 03736 concernant l'invention d'un robot à trois degrés et à un point fixe confère à l'UNIVERSITÉ D'ORLÉANS un droit exclusif d'exploitation,

- dire qu'il n'existe pas en l'espèce de divulgation antérieure susceptible de faire encourir la nullité du brevet n°99 03736 pour défaut de nouveauté,

- rejeter en conséquence toute demande de nullité du brevet de ce point de vue,

- dire que l'exposé du brevet n°99 03736 indique de façon suffisamment claire et complète les caractéristiques et les applications de l'invention,
- dire que les revendications définissent l'objet de la protection demandée, qu'elles sont parfaitement claires, concises et se fondent sur la description du brevet,
- dire que les revendications du brevet FR 99 03736 témoignent de nouveauté et d'activité inventive,
- rejeter en conséquence toute demande de nullité du brevet,
- dire par ailleurs que les opérations de saisie-contrefaçon du 23 octobre 2009 se sont déroulées dans le respect des dispositions légales prévues en la matière et qu'elles n'ont causé en tout état de cause aucun grief à la société MAGELLIUM,
- rejeter en conséquence toute demande d'annulation de ce point de vue,
- dire en outre que les demanderesses apportent notamment aux débats, selon constat d'huissier du 09 mars 2009, la photographie et un schéma technique du robot MAGELLIUM,
- dire que le robot télé-échographe de la société MAGELLIUM consiste en une contrefaçon de l'invention brevetée, par atteinte aux revendications n°1 et n°9 du brevet n°99 03736,
- dire que le robot contrefaisant a une application strictement identique à celle précisée dans le brevet n°99 03 736, notamment sa revendication 9, savoir le déplacement d'une sonde d'échographie en vue de la réalisation d'examen à distance,
- condamner en conséquence la société MAGELLIUM à la destruction des prototypes contrefaisants d'ores et déjà fabriqués sous sa responsabilité, sous peine d'astreinte de 70.000 euros par infraction constatée, dans le délai d'un mois à compter de la signification à partir du jugement à intervenir, ainsi qu'à la cessation définitive de la fabrication et de la distribution des robots déclarés contrefaisants, sous peine d'astreinte de 100.000 euros par infraction constatée,
  
- condamner la société MAGELLIUM à verser à l'UNIVERSITÉ D'ORLÉANS la somme de 200.000 euros de dommages et intérêts, en réparation du préjudice moral subi,
- que la SA ROBOSOFT, en tant que licenciée, est recevable en sa demande de réparation de ses préjudices propres,
- condamner en conséquence la société MAGELLIUM à verser la somme de 150.000 euros de dommages et intérêts à la SA ROBOSOFT, en réparation du préjudice moral subi,
- dire que le MÉDES et le CNES n'ignoraient pas les actes de contrefaçon commis par la société MAGELLIUM,
- "dire en outre que le MEDES et le CNES participent directement au projet ARTIS, en sont des décisionnaires et des acteurs économiques intéressés, qu'ils utilisent les robots contrefaisant en vue de leur commercialisation,
- condamner en conséquence le CNES à verser la somme de 100.000 euros de dommages et intérêts à l'UNIVERSITÉ D'ORLÉANS, en réparation du préjudice moral subi et le condamner à verser la somme de 75.000 euros de dommages et intérêts en faveur de la société ROBOSOFT, en réparation du préjudice moral propre subi,
  
- condamner en conséquence le MEDES à verser la somme de 100.000 euros de dommages et intérêts à l'UNIVERSITE D'ORLÉANS, en réparation du préjudice moral subi et le condamner à verser la somme de 75.000 euros de dommages et intérêts en faveur de la société ROBOSOFT, en réparation du préjudice moral propre subi,
- dire que le CNES a par ailleurs commis des acte de concurrence déloyale à rencontre de la SA ROBOSOFT en prétendant notamment publiquement que son robot ESTELE n'était qu'un prototype et en mentionnant un "crédit CNES" au sujet de ce robot.
- condamner en conséquence le CNES à verser la somme de 50.000 euros de dommages et intérêts de ce point de vue à la SA ROBOSOFT,
- condamner à titre prévisionnel (sic) la société MAGELLIUM à la somme de 150.000 euros de dommages et intérêts en réparation du préjudice matériel au profit de la SA ROBOSOFT,
- condamner à titre prévisionnel (sic) la société MAGELUUM à la somme de 15.000 euros de dommages et intérêts en réparation du préjudice matériel au profit de PUNIVERSITÉ

D'ORLÉANS,

- faire droit à la demande d'expertise judiciaire aux fins de détermination des préjudices,
- désigner tel Expert avec mission de se faire remettre par les parties tous documents jugés utiles, en ce compris les robots de MAGULUUM, de se rendre sur place, de se faire assister de tout sapisiteur de son choix et de remettre au Tribunal dans les 6 mois de sa désignation un rapport sur l'évaluation des préjudices subis en l'espèce par [l'UNIVERSITÉ D'ORLÉANS et la SA ROBOSOFT,
- dire que l'Expert devra informer le Tribunal de toute difficulté rencontrée dans sa mission,
- ordonner la publicité du jugement à intervenir, aux frais avancés de la société MAGELLIUM, du CNES et du MEDES. par la publication de celui-ci dans 3 journaux ou magazines à tirage national ou international laissés au choix des demanderesses, dans la limite d'un budget de 18.000 euros HT par insertion et dans le délai de deux mois à compter de la signification à partie du jugement, sous peine d'astreinte de 30.000 euros par infraction constatée, ainsi que sur la page d'accueil du site internet de MAGELLIUM. du CNES et du MEDES pendant un délai de 3 semaines, sous peine d'astreinte de 10.000 euros par infraction ou jour manquant, dans le délai d'un mois à compter de la signification du jugement à intervenir.
- condamner la société MAGELLIUM, le CNES et le MEDES à la somme de 25.000 euros au titre de l'article 700 du Code de procédure civile, ainsi qu'aux entiers dépens,
- ordonner l'exécution provisoire de la décision, sauf en ce qui concerne les mesures publicité du jugement, nonobstant appel et sans caution.

Aux termes de dernières conclusions signifiées par la voie électronique le 23 mai 2012, la société MAGELLIUM demande au Tribunal, au visa des articles L 613-25. L 611-1 I et 1.611-14 du Code de la propriété intellectuelle, de :

- prononcer la nullité des revendications 1 et 9 du brevet français 99 03736 pour défaut de nouveauté ou à tout le moins, défaut d'activité inventive.
- dire qu'une fois que le jugement sera définitif, il sera, par les soins de Madame le Greffier du Tribunal de céans, transmis à l'Institut National de la Propriété Industrielle, aux fins de son inscription au Registre des Brevets.

- déclarer la société ROBOSOFT et l'UNIVERSITE D'ORLEANS irrecevables et mal fondées en leurs demandes tendant à la voir déclarer coupable de contrefaçon des revendications 1 et 9 du brevet FR 99 03736 et à les voir subir les condamnations sollicitées et les en débouter,
- et. accueillant les concluants en leurs demandes reconventionnelles, condamner in solidum ("UNIVERSITE D'ORLEANS et la société ROBOSOFT à lui payer la somme de 20.000 euros à titre de dommages et intérêts en réparation du préjudice subi du fait de celle action manifestement abusive et vexatoire,
- condamner in solidum [l'UNIVERSITE D'ORLEANS et la société ROBOSOFT à lui payer la somme de 50.000 euros au titre de l'article 700 du Code de procédure civile, outre les entiers dépens et autoriser l'association COUSIN & ASSOCIES. Avocats à la Cour, à les recouvrer directement en application des dispositions de l'article 699 du Code de procédure civile.

Aux termes de dernières conclusions signifiées par la voie électronique le 5 juillet 2012, le Groupement d'intérêt économique MEDES-INSTITUT DE MÉDECINE ET PHYSIOLOGIE, ci-après le GIE MEDES-IMPS, après avoir sollicité la nullité du procès-verbal de saisie-contrefaçon du 23 octobre 2009 et que soit prononcé la nullité des revendications n° 1 et 9 du brevet FR 99 03736 pour défaut de nouveauté ou à tout le moins pour défaut d'activité inventive, demande au Tribunal de constater que le GIE ne s'est livré à aucun acte de contrefaçon des revendications n° I et 9 du brevet et de débouler en conséquence l'UNIVERSITÉ d'ORLEANS et la société ROBOSOFT de leur action en contrefaçon. Il conclut en outre à leur condamnation in solidum à lui payer la somme de 40.000 euros au titre de l'article 700 du Code de procédure civile ainsi qu'aux entiers dépens, dont

distracted au profit de son conseil.

Aux termes de dernières conclusions signifiées par voie électronique le 19 septembre 2012, le CENTRE NATIONAL D'ETUDES SPATIALES entend voir dire et juger qu'il n'a commis aucun acte de contrefaçon ni de concurrence déloyale, la procédure engagée à son encontre devant être qualifiée d'abusives et conclut en conséquence au rejet des demandes de l'UNIVERSITÉ d'ORLÉANS et de la société ROBOSOFT. Il sollicite leur condamnation solidaire à lui payer les sommes de 150,000 euros à titre de dommages et intérêts pour procédure abusive et celle de 90.000 euros au titre de l'article 700 du code de procédure civile, outre le paiement des dépens de instance dont distraction au profit de son conseil. L'ordonnance de clôture a été rendue le 11 octobre 2012.

## **MOTIFS DE LA DÉCISION**

### Sur la portée du brevet n°99 03736

Comme il vient d'être dit, l'UNIVERSITÉ d'ORLÉANS est titulaire d'un brevet d'invention intitulé " *Robot à 3 degrés de liberté et un point fixe* ", déposé le 25 mars 1999, enregistré sous le n°99 03736 et publié le 25 mai 2001 sous le n°2 791 294.

L'invention concerne le domaine de la robotique et plus particulièrement un système de télé-échographie à distance.

La partie descriptive du brevet rappelle que l'on connaît de nombreux robots capables de réaliser le déplacement d'outils suivant des trajectoires diverses, ceux par exemple utilisés dans l'industrie automobile pour l'assemblage de pièces d'un véhicule et notamment des robots à six degrés de libertés, qui peuvent être programmés de manière à ce que l'outil ait une cinématique quelconque.

Il est cependant indiqué que ces robots sont de construction complexe et d'un poids important de sorte qu'il existe un véritable besoin d'un robot d'une construction simple, d'un poids réduit qui puisse servir pour des applications d'exploration et de contrôle.

L'invention plus particulièrement destinée à permettre à un médecin de déplacer une sonde échographique suivant ses mouvements habituels, apporte une solution sur ce point en proposant un robot simple et robuste.

Elle consiste à utiliser un robot pour le déplacement de l'outil, présentant uniquement trois degrés de liberté en rotation, suivant trois axes concourants. Il est précisé que les trois axes sont concourants en un point extérieur au robot.

Le brevet détaille ensuite plusieurs modes de réalisation selon que les moyens d'entraînement lors du mouvement du robot sont immobiles ou non.

S'ensuit une série d'explications sur le montage et le fonctionnement des différents moyens d'entraînement du robot illustrés par la figure 1 du brevet représentant une vue schématique en coupe du robot et également par les figures 2 et 3 montrant une vue schématique du support du robot qui permet d'effectuer des déplacements de celui-ci sur une amplitude limitée, telle que celle requise pour les examens échographiques.

Il est ainsi énoncé que dans le mode de réalisation de la figure 1, le robot est utilisé pour le déplacement d'une sonde échographique, dans un mouvement à trois composantes de rotation, autour d'un point fixe qui est matérialisé par l'extrémité de la sonde et que dans une application d'échographie, ce point fixe est le point de contact entre le corps du patient et la sonde.

La partie descriptive insiste donc sur le fait que le robot, dans ce mode de réalisation qui ne présente que trois degrés de liberté, présente l'avantage d'un réglage simple et rapide de la position de l'outil. Comme les moteurs sont disposés sur le plateau et ne bougent pas quand l'outil se déplace, l'inertie du robot est faible et le mouvement peut être rapide.

Il est enfin rappelé que l'invention est plus particulièrement destinée à piloter à distance un appareil d'échographie à deux dimensions, ce type d'outils étant très répandu dans les services de médecine d'urgence, les maternités ou les centres de gynécologie-obstétrique et que l'invention devra permettre de manipuler une sonde échographique depuis un poste "Maître"<sup>1</sup> situé à des milliers de kilomètres et d'effectuer un diagnostic à distance en l'absence de spécialiste à côté du patient.

A cet effet, il est indiqué comment le robot devra être disposé sur le patient et de quelle manière cet outil recevra les commandes de mouvement depuis le poste "Maître", contrôlé par un spécialiste en investigations ultrasonores, lequel recevra les images sur un écran d'ordinateur, via une connexion de type intranet, Internet ou satellite, pilotera et visualisera en temps réel les images échographiques ou les signaux Doppler enregistrés par la sonde, étant précisé que le mouvement qu'il imposera à la sonde échographique depuis son poste fixe, pourra être effectuée par tous moyens connus tels qu'une commande de type "joystick".

Il est ensuite développé toute une série d'applications possibles de l'invention telles qu'une utilisation dans les cas d'urgence médicale ou encore dans les territoires peu urbanisés et dépourvus de structures médicales ou dans des zones géographiques difficilement accessibles.

Le brevet se compose à cette fin de 9 revendications dont seules les revendications n°1 et n°9 sont opposées dans la présente instance et dont la teneur suit :

1- *"Un robot pour le déplacement d'un outil (I), présentant uniquement trois degrés de liberté en rotation, suivant trois axes concourants (2, 3, 26), en un point (A) extérieur au robot, ce point constituant un point de travail fixe de l'outil."*

9- *" Application du robot selon l'une des revendications 1 à 8 au déplacement d'une sonde d'échographie."*

#### Sur la validité des opérations de saisies-contrefaçon :

Dans ses dernières écritures, la société MAGELLIUM rejointe sur ce point par le MEDES, soutient que les opérations de saisies-contrefaçon opérées le 23 octobre 2009 dans ses locaux ainsi que dans ceux du MEDES, seraient nulles au motif que la société ROBOSOFT, ne pouvait pas en sa qualité de licenciée non exclusive, requérir une telle autorisation conjointement avec l'UNIVERSITÉ d'ORLÉANS, seule habilitée pour cela en tant que titulaire du brevet en cause,

Cependant, il n'est pas contesté qu'au regard de l'article L 615-2 du Code de la propriété intellectuelle qui dispose que l'action en contrefaçon est exercée par le propriétaire du brevet et de l'article L. 615-5 du même code qui précise qu'*"Y; cet effet, toute personne ayant qualité pour agir en contrefaçon, est en droit de faire procéder en tous lieux et par tous huissiers (...) en vertu d'une ordonnance rendue sur requête (...) soit à la description détaillée avec ou sans prélèvement d'échantillon, soit à la saisie réelle des produits ou procédés prétendus contrefaisants, ainsi que tous documents s'y rapportant...y,* l'UNIVERSITÉ d'ORLÉANS avait parfaitement qualité pour être autorisée à pratiquer une saisie-contrefaçon.

L'ordonnance du Président du Tribunal de grande instance de TOULOUSE du 8 octobre 2009 a donc autorisé l'UNIVERSITÉ D'ORLÉANS à faire pratiquer les saisies ; de même, la société ROBOSOFT, également requérante et licenciée, a été par cette même décision autorisée aux mêmes fins de sorte que sa présence aux opérations de saisie ne peut être remise en cause et qu'il appartenait à la société MAGELLIUM de contester les termes de l'ordonnance ayant fait droit à la requête par la voie du référé rétractation, ce qu'elle n'a pas fait.

Il en résulte que la présence de la société ROBOSOFT, licenciée non exclusive, agissant au côté du titulaire du brevet et autorisée à ce titre par l'ordonnance du 8 octobre 2009, n'est pas de nature à affecter la validité des opérations de saisie-contrefaçon.

La société MAGELLIUM, tout comme le MEDES qui fait sienne l'argumentation sur ce point de cette dernière, soutiennent en second lieu que la saisie-contrefaçon aurait été effectuée en présence de personnes étrangères non autorisées par l'ordonnance telles que Mademoiselle Nathalie B, présente du fait de sa qualité d'avocat stagiaire et de Mademoiselle Marie B elle-même intervenant comme stagiaire huissier.

Comme le font cependant observer à bon droit les demanderesses, outre qu'il n'est pas démontré, ni même explicitement allégué que ces deux personnes se soient à un quelconque moment substituées à l'huissier dans sa mission, voire qu'elles soient intervenues de manière active dans les opérations puisqu'elles ne faisaient qu'y assister dans le cadre de leur formation, la présence d'un avocat stagiaire et d'un huissier stagiaire aux côtés de l'huissier instrumentaire, dès lors qu'il n'existe aucun lien de subordination par rapport aux requérantes, qu'aucun d'entre eux n'est lié aux parties et que chacun intervient dans le cadre de règles déontologiques prévoyant leur exclusion en cas d'actes contraires à l'honneur et à la probité, ne saurait constituer un manquement quelconque aux principes énoncés par l'article 6.1 de la Convention européenne et l'article L. 332-4 du Code de la propriété intellectuelle, lesquels tendent à garantir le droit à un procès équitable et n'étant en l'espèce nullement menacé, ni avoir causé un quelconque grief à la société MAGELLIUM comme au groupement MEDES.

Il en résulte que les opérations de saisies-contrefaçon ont été régulièrement menées. Le moyen tendant à les voir déclarer nulles sera donc rejeté.

- Sur la validité du brevet FR 99 03736

- **\* Sur la nouveauté**

Aux termes de l'article L 611 -11 du Code de la Propriété Intellectuelle, "une invention est considérée comme nouvelle si elle n'est pas comprise dans l'état de la technique."

Pour contester la nouveauté de l'invention, la société MAGELLIUM prétend que les revendications n°1 et n°9 seraient nulles au regard de la divulgation que constitue l'usage antérieur public effectué lors de l'expédition scientifique et technique "SHISHA 98" qui s'est déroulée aux mois de juillet et août 1998, soit antérieurement à la date de dépôt du brevet en cause, c'est-à-dire le 25 mars 1999.

Elle communique à cet effet une vidéo-reportage intitulée "*Bourges lére mondiale de télé-médecine*" diffusée le 19 août 2008 sur FRANCE 3 ORLÉANS, obtenue auprès de L'INA en exécution d'une ordonnance du juge de la mise en état du 29 juillet 2011 ainsi qu'un article paru le 19 août 2008 dans le journal LA NOUVELLE REPUBLIQUE DU CENTRE-OUEST illustré par une photographie du robot conçu par la société demanderesse et qui relate le même événement, à savoir " l'expérience de télé-échographie entre BOURGES et le NEPAL.

Selon la société MAGELLIUM, la divulgation est donc certaine dans son contenu puisque cet article relate les essais réalisés au cours de l'expédition, qu'il présente une photographie du robot utilisé sur le corps de Monsieur Gérard P et qu'elle permettrait de distinguer sa structure, les trois moteurs attaquant chacun un des trois pignons coaxiaux visibles au-dessus du plateau ainsi que les trois axes de rotation. Elle ajoute que le robot serait également visible dans le reportage de FRANCE 3 d'une durée de 2 mm 36 secondes à travers lequel le robot est filmé en action sur le corps de Monsieur P.

Cependant, la seule lecture de l'article de journal invoqué dont les commentaires se limitent à des observations de vulgarisation telles que *"le médecin reprend la main à BOURGES, pilote la sonde et la place exactement, la déplace dans tous les sens grâce à un robot à KATMANDOU"* et qui se limitent en définitive à décrire un événement scientifique présenté comme une première mondiale et une grande avancée pour la médecine spatiale et la médecine d'urgence, tout comme la visualisation de la photographie dudit robot qui offre une vue en contre-plongée de cet outil, ne permettent pas de découvrir précisément les moyens du brevet à partir duquel il aurait été conçu. De la même façon, il n'est pas démontré par la société MAGELLIUM que la vidéo diffusée sur FRANCE 3 montre les éléments sensibles de l'invention. Comme le relève à juste titre la société ROBOSOFT, aucune image du film ne montre les trois axes réunis de sorte que les axes ne bougeant jamais ensemble dans la vidéo, il n'est pas possible d'en déduire qu'ils sont concourants en un point extérieur au robot, ce point constituant un point de travail fixe comme indiqué dans la revendication n°1. En outre, l'image du patient présentant le robot sur l'abdomen, laquelle ne dure que quelques secondes, est relativement statique de sorte qu'il ne peut être soutenu que cette séquence donne à voir combien il y a d'axes et comment ils sont positionnés.

La société MAGELLIUM communique ensuite des documents postérieurs au dépôt du brevet, à savoir une publication scientifique dans laquelle figurent les schémas du brevet et une photo détaillée d'un prototype inversé ainsi qu'une thèse soutenue le 18 décembre 2001 par Monsieur C présentant également une photo du robot et faisant état de l'expérience de télé-médecine réalisée au cours de la mission "SHISHA" évoquée ci-dessus. Elle en déduit que même si ces documents sont postérieurs au dépôt du brevet, ils évoquent tous le robot divulgué dans la vidéo de 1998 et démontreraient par conséquent qu'il n'y aurait aucun doute sur le fait qu'il s'agissait bien du robot conforme à l'invention brevetée.

Cependant, dès lors que ni la diffusion de la vidéo de 1998, ni la publication de la photographie le même jour dans la presse écrite ne divulguent de manière précise et complète les éléments de l'invention et en particulier ceux de la revendication n°1 ainsi qu'il vient d'être dit plus avant, il importe peu de démontrer que ces images divulguées postérieurement au dépôt du brevet, étaient relatives au robot issue de l'invention.

La société MAGELLIUM affirme ensuite que les revendications n°1 et n°9 du brevet seraient nulles au regard de la technique antérieure constituée par le brevet américain n° 3,752,255, publié le 14 août 1973 ci-après désigné "brevet HILL".

Elle soutient que ce brevet décrirait un procédé d'échographie au moyen d'une sonde à ultrasons selon trois degrés de liberté en rotation de la même façon que le brevet opposé, ce que contestent les demanderesses, soutenant pour leur part que ce brevet ne comporterait que deux degrés de liberté en rotation.

Au soutien de sa démonstration, la société MAGELLIUM part de la description abrégée du brevet HILL qui fait état :



- *"d'un premier axe fixe par rapport au corps..."*,
- *"cl'un deuxième axe fixe par rapport à la sonde"*,
- et de la possibilité de *"faire tourner la sonde autour du premier axe, tout en faisant varier l'angle entre le premier et le second axe"*, poursuivant : *"le trajet dit faisceau décrit alors est une surface conique enroulée en spirale dont le sommet du cône se situe au point fixe..."*
- ou encore d'une *"rotation de ht sonde (20). montée rotative dans le chariot (15a) autour du deuxième axe (46)*,

et indique que cette rotation de la sonde autour du 2<sup>nv</sup> axe serait mentionnée à plusieurs reprises dans l'abrégé du brevet, ainsi en page 5 :

- *"ces 'extrémités inférieures qui présentent entre elles une traverse 18a sur laquelle est monté un palier 19 ayant un ensemble sonde à ultrasons 20 monté en rotation à l'intérieur."*
- ou encore en page 9: *"l'ensemble sonde est monté dans le palier rotatif 20 et relié à la membrane souple 10 pour permettre cette action"*.

Elle en déduit que le troisième degré de rotation présent dans le brevet HILL, tient au fait que la sonde est "montée rotative", comme cela est énoncé dans l'abrégé du brevet en cause, cité ci-dessus. Elle en conclut que c'est en omettant cette rotation de la sonde autour du deuxième axe et qui constitue le 3<sup>ème</sup> degré de liberté en rotation que l'UNIVERSITÉ D'ORLEANS et la société ROBOSOFT croient pouvoir prétendre que ce brevet ne comporterait que deux degrés de liberté en rotation.

H est tout d'abord exact que le brevet HILL se situe dans le même domaine que l'invention en cause puisqu'il décrit un procédé et un appareil d'échographie, L'invention permet de déplacer une sonde échographique sur un corps selon un mouvement comportant un point fixe au contact du corps, l'axe de la sonde se déplaçant dans un cône ayant ce point fixe pour sommet.

Cependant, le système tel que décrit ne comporte que deux axes, ce que relèvent à juste titre l'UNIVERSITÉ D'ORLEANS et la société ROBOSOFT : *"l'axe 1 qui soutient l'ensemble de la structure "basse ". cet axe permettant de réaliser une rotation de l'ensemble de la structure basse (chariot) selon un angle  $\theta$  : puis un axe 2 qui permet par la mobilité d'un chariot sur un arc de cercle une inclinaison ( $\phi$ ) à partir d'un axe de rotation central, axe de direction normale, perpendiculaire, à la peau du patient"*.

Or, la société MAGELLIUM ne démontre pas que la rotation de la sonde autour du deuxième axe constituerait le 3<sup>e</sup> degré de liberté en rotation et ce, d'autant qu'au regard des explications des demanderesses, il apparaît qu'une seule rotation propre de la sonde est possible avec le système HILL : lorsque la sonde est en position verticale ( $\phi=0$ . son axe est confondu avec l'axe de rotation central} : hors de cette position singulière, cette structure ne permet pas de faire réaliser à la sonde une rotation propre, quelle que soit sa position dans un cône de travail compris entre 0.1 degré et 45 degrés.

Or, c'est précisément ce manque de mobilité qui a été solutionné par le brevet de l'UNIVERSITÉ D'ORLEANS et l'apport d'un degré de liberté supplémentaire. Il en résulte et sans qu'il soit besoin d'analyser l'existence des autres caractéristiques techniques du brevet HILL, que ce dernier n'est pas susceptible de combattre la nouveauté du brevet opposé par l'UNIVERSITE D'ORLEANS dans la présente instance.

Par conséquent, la revendication n° 1 de l'invention brevetée ne se retrouvant pas toute entière et de façon univoque dans la vidéo de 1998 et dans la photographie illustrant l'article de la NOUVELLE REPUBLIQUE DU CENTRE-OUEST, pas plus que dans le brevet HILL, la demande en nullité de la revendication n°1 du brevet tirée du défaut de nouveauté, sera rejetée, de même que celle de la revendication n°9 qui lui est dépendante.

**\* Sur l'activité inventive**

Selon l'article L. 611-14 du Code de la propriété intellectuelle, une invention est considérée comme impliquant une activité inventive si, pour un homme du métier, elle ne découle pas d'une manière évidente de l'état de la technique.

La société MAGELLIUM invoque un défaut d'activité inventive des revendications n° 1 et n° 9 au regard d'une demande de brevet déposée le 15 août 1984 par le COMMISSARIAT A L'ENERGIE ATOMIQUE, ci-après désigné le "brevet CEA", intitulé "*porte-organe adaptatif pour robot*".

Parlant du préambule de cette demande de brevet et de sa description détaillée, la société MAGELLIUM prétend que l'homme du métier connaissait, de par cet état de la technique relaté et décrit par l'antériorité CEA, un moyen pour obtenir toute orientation angulaire souhaitée de l'axe de l'organe terminal (une sonde échographique par exemple) dans un cône ayant son sommet au point de travail.

En réplique, l'UNIVERSITÉ d'ORLÉANS et la société ROBOSOFT font tout d'abord observer que ce document fait partie des éléments de l'état de la technique pris en considération pour apprécier la brevetabilité de leur invention et qu'il n'a donc pas été jugé destructeur d'activité inventive, le brevet ayant été accordé. En outre, elles relèvent que si le brevet CEA présente 3 axes de rotation, concourants en un point "O", il n'est pas mentionné si ce point est extérieur au robot. Ensuite, elles indiquent que le point de travail de l'outil dans cette invention ne se trouve pas au point d'intersection des trois axes de rotation et rappelle que la finalité de ce robot est de permettre la réalisation d'une soudure sur un déplacement rectiligne, de faibles rotations étant nécessaires pour faire ce travail, ce qui ne résoudrait nullement la problématique très différente de la télé-échographie, laquelle aurait par conséquent nécessité une réelle activité inventive.

Défait, il est constant que l'invention brevetée dans le document CEA s'applique à un procédé automatisé de soudage et non au domaine médical.

Or, l'homme du métier que l'on peut définir ici comme un ingénieur mécanicien en robotique mais également spécialiste de l'échographie ou plus généralement des actes liés à la médecine et à la chirurgie, dès lors que la revendication n° 1 du brevet vise une application du robot à la sonde échographique, n'avait pas forcément accès au brevet CEA qui concerne un secteur fort éloigné du domaine d'application de l'invention opposée. En effet, il ne peut être contesté que les exigences techniques en terme de précision du geste à accomplir et de l'habileté d'un robot destiné à manoeuvrer une sonde échographique sur un être vivant, ne sont pas les mêmes que celles nécessaires à la réalisation de soudure dans le bâtiment.

C'est la raison pour laquelle, comme l'indiquent à juste titre les demanderesses, la structure même du robot du brevet CEA est pensée pour réaliser cette fonction, c'est-à-dire un mouvement de translation, sans contrainte de masse ou d'encombrement, nécessitant de faibles rotations pour le réaliser avec précision et ce, à l'inverse du but recherché dans le brevet de l'UNIVERSITÉ d'ORLÉANS qui doit être capable de réaliser de grandes rotations.

A cet effet, le système CEA est à deux degrés de liberté et n'offre une rotation propre possible de l'outil sur son axe  $O\hat{i}$  dans une seule hypothèse qui correspond à la situation pour laquelle l'axe  $OB$  est aligné sur l'axe  $z_0$ , de sorte qu'il n'est pas possible de restituer la complexité du mouvement de la main du médecin guidant la sonde.

Comme l'exposent les requérantes, les trois axes du brevet CEA servent donc à réaliser

une adaptation de position et non pas une adaptation d'orientation de sorte que leur propre brevet est porteur d'une activité inventive incontestable dès lors que la problématique d'orientation y est fondamentale et nouvelle, à la différence du brevet CEA, lequel n'envisage d'ailleurs à aucun moment une application médicale.

Par conséquent, l'homme du métier, outre qu'il n'avait pas naturellement accès à ce brevet CEA en raison du domaine très éloigné de celle invention, ne pouvait pas à partir de ce document, concevoir de manière évidente un système de rotation de la sonde échographique sur elle-même et ce, quelque soit son orientation.

Il sera enfin relevé qu'alors que le document CEA a été cité dans le rapport de recherche préliminaire. L'INPI qui en a eu connaissance, en acceptant de procéder à l'enregistrement du brevet de l'UNIVERSITE D'ORLEANS, a estimé que la revendication n'impliquait une activité inventive.

Il résulte de l'ensemble de ces éléments que la société MAGELLIUM et le MEDES ne caractérisent pas en quoi le brevet CEA serait destructeur de l'activité inventive de la revendication n°1 du brevet de l'UNIVERSITÉ D'ORLÉANS.

La revendication n°1 sera donc déclarée porteuse d'activité inventive.

La revendication n°9 directement placée dans sa dépendance est également porteuse d'activité inventive.

Il en résulte que rien n'affecte la validité du brevet n°99 03736 opposé dans la présente instance.

### **Sur la contrefaçon des revendications n°1 et 9 du brevet n°99 03736**

Selon l'article L613-3 du Code de la propriété intellectuelle, "sont interdites, à défaut de consentement du propriétaire du brevet :

- a) La fabrication, l'offre, la mise dans le commerce, l'utilisation ou bien [l'importation ou la détention aux fins précitées du produit objet du brevet ;
- b) L'utilisation d'un procédé objet du brevet ou, lorsque le tiers sait ou lorsque les circonstances rendent évident que l'utilisation du procédé est interdite sans le consentement du propriétaire du brevet, l'offre de son utilisation sur le territoire français ;
- c) L'offre, la mise dans le commerce ou l'utilisation ou bien l'importation ou la détention aux fins précitées du produit obtenu directement par le procédé objet du brevet."

L'article L615-1 du même Code prévoit que toute atteinte portée aux droits du propriétaire du brevet constitue une contrefaçon, laquelle engage la responsabilité civile de son auteur.

Se fondant sur les constats d'huissier relatifs à des captures d'écran internet montrant les robots de la société MAGELLIUM des 4 février et 5 mars 2009 (et non du 9 mars 2009 comme indiqué vraisemblablement par erreur dans leurs écritures et qui ne figure d'ailleurs pas dans leur bordereau de pièces) ainsi que sur les saisies-contrefaçon réalisées le 23 octobre 2009 dans les locaux de la société MAGELLIUM et du MEDES, les requérantes soutiennent que le robot "MAGELLIUM" reproduirait toutes les caractéristiques de la revendication 1, à savoir :

- un robot présentant uniquement trois degrés de liberté en rotation.
- suivant trois axes concourants en un point (A) extérieur au robot,
- ce point constituant un point de travail fixe de l'outil.

Il convient donc d'examiner successivement la reprise de ces trois caractéristiques.

\* **Sur la présence d'uniquement trois degrés de liberté en rotation :**

La revendication n°1 se caractérise par le fait que le robot comporte "uniquement" trois degrés de rotation, cette limitation étant explicitement revendiquée dans le brevet puisqu'il y est rappelé dans sa partie descriptive qu'il existe des robots à six degrés de liberté, généralement d'une construction complexe et d'un poids important et qu'il y aurait donc un besoin d'un robot d'une construction simple et d'un poids réduit.

Or, il ressort de la description faite par l'huissier instrumentaire du robot argué de contrefaçon lors des opérations de saisies que le dispositif comprend un *"quatrième axe de rotation"* qui *"se situe au niveau du support fer, à cheval du robot permettant un mouvement latéral du robot."*

En réplique, l'UNIVERSITÉ d'ORLÉANS et le MEDES soutiennent qu'en réalité le robot "MAGELLIUM" n'aurait que trois axes de rotation motorisés et que le porte-sonde ne saurait constituer un quatrième axe de rotation dès lors qu'il ne servirait qu'à maintenir la sonde en contact d'appui avec la peau du patient, qu'il ferait partie du 3<sup>ème</sup> axe de rotation, qu'il serait passif et échapperait à la commande du poste expert qui ne considère que les trois axes de rotation.

Cependant, comme le font observer les défendeurs, rien dans le texte de la revendication n°1 ne permet de suivre un tel raisonnement puisqu'il n'y est pas mentionné qu'un degré de liberté doit s'entendre comme un élément motorisé et susceptible d'être actionné à distance.

En outre, les défenderesses justifient de l'intérêt de ce degré de liberté supplémentaire qui, loin d'être un simple élément de confort comme semblent le dire les demanderesses, permet, une fois l'étrier du robot posé sur le patient, d'ajuster avec précision la position de l'extrémité de la sonde sans avoir à opérer un repositionnement complet de l'appareil.

Enfin, le robot MAGELLIUM comporte un degré de liberté supplémentaire en translation selon l'axe de la sonde qui n'est pas décrit dans le brevet de l'UNIVERSITÉ d'ORLÉANS.

Dès lors, cette caractéristique n'est pas reproduite dans le robot MAGELLIUM.

\* **Sur les axes concourants en un point extérieur au robot :**

Si l'UNIVERSITÉ D'ORLÉANS définit dans ses écritures le "point extérieur" comme *" le point de contact entre la sonde échographique et la peau du patient, ajoutant que "si ce point n'est pas extérieur au robot, alors la peau (corps) du patient serait donc à l'intérieur du robot "* et que cela ne garantirait plus *"la sûreté de fonctionnement pour le patient qui se retrouverait alors (en tout cas sa peau) dans l'espace des corps mobiles du robot."* force est de constater cependant que la notion de "point extérieur" n'est pas décrite dans le brevet lui-même et qu'il n'existe donc aucune définition précise de cette caractéristique, laquelle est pourtant essentielle à la revendication n°1.

En outre, il n'est pas non plus donné de définition très claire de ce que pourrait être "l'extérieur" ou "l'intérieur" du robot, de sorte qu'il est peu aisé de vérifier dans quelle mesure le porte-sonde du robot incriminé coin portera il lui-aussi, un point de concours des axes à l'extérieur.

Si "l'intérieur du robot" peut être défini comme étant le volume balayé par les organes mobiles du robot lors d'une rotation de 360°, l'examen des différents schémas présentant le robot MAGHLLIUM montre que le point de concours des axes, se situe toujours à l'intérieur.

En revanche, le brevet de l'UNIVERSITE d'ORLEANS décrit un robot pour lequel le point de

concours des axes n'est jamais à l'intérieur du volume balayé et ce. Indépendamment de l'amplitude des rotations réalisées sur chacun des axes.

Il n'est donc pas démontré par les demanderesses que cette caractéristique d'extériorité du point de concours des axes soit reproduite dans le robot MAGELLIUM.

*\* Sur la caractéristique selon laquelle ce point constituerait un point de travail fixe de l'outil.*

La dernière caractéristique de la revendication n° 1 prévoit que le point de concours des axes constitue un "point de travail fixe" de l'outil.

A ce sujet, la société MAGELLIUM expose avec justesse que la notion géométrique de rotation peut se définir comme une transformation de l'espace telle que les seuls points fixes de l'espace par cette transformation sont les points de l'axe de rotation. Dès lors que l'on combine au moins deux rotations d'axes distincts, le seul point fixe de l'espace est nécessairement le point de concours de tous les axes de rotation.

Elle en déduit très exactement que le fait que le point de concours des axes constitue un "point fixe", est une évidence et qu'en revanche ce point fixe peut éventuellement être le point de travail de l'outil sous réserve de la signification du terme "point de travail".

Or, force est de constater à l'instar de la société MAGELLIUM, que si le terme "point de travail" fait l'objet de développements dans les conclusions de l'UNIVERSITÉ d'ORLÉANS et de la société ROBOSOFT, il n'est employé nulle part dans la description du brevet en cause, et est encore moins défini.

Comme le relève encore la société MAGELLIUM, s'agissant d'un point de travail de l'outil, en l'espèce une sonde d'échographie, il dépend naturellement de cet outil qui ne fait pas partie du robot revendiqué. Cette caractéristique apparaît, dès lors, indéfinie.

Quand bien même le point de travail de l'outil serait défini dans le cas où l'outil est une sonde d'échographie, comme le point de contact entre cette sonde et la peau du patient, il n'en reste pas moins constant qu'une sonde d'échographie est en contact avec la peau du patient sur une surface de contact, comportant une infinité de points, et que cette surface varie selon la pression exercée sur la sonde et son inclinaison.

Il en résulte que cette caractéristique reste indéfinie et que la reprise alléguée par la société MAGELLIUM n'est pas démontrée.

Il apparaît donc au terme de l'ensemble de ces développements que le robot télé-échographe de la société MAGELLIUM ne reproduit aucune des caractéristiques de la revendication n°1 du brevet FR 99 03736.

Le dispositif ne reprenant pas les caractéristiques de la revendication n°1, il ne contrefait pas non plus la revendication n°9, laquelle comprend celles de la revendication n°1.

La demande en contrefaçon sera par conséquent rejetée.

#### Sur les demandes en concurrence déloyale formées par la société ROBOSOFT à rencontre du CNES

La société ROBOSOFT soutient que le CNES aurait par ailleurs commis des actes de concurrence déloyale à son encontre, en occultant systématiquement le rôle joué par l'UNIVERSITÉ d'ORLÉANS et ses chercheurs dans l'élaboration du robot ESTELE au profit du Professeur A, en particulier en laissant croire que ce dernier et son équipe auraient contribué à sa conception, en prétendant notamment publiquement que le robot ESTELE ne

serait qu'un prototype et en mentionnant un "crédit CNES" au bas d'une photo représentant ce robot.

La concurrence déloyale trouve son fondement dans l'article 1382 du Code civil, qui dispose que tout fait quelconque de l'homme, qui cause à autrui un dommage, oblige celui par la faute duquel il est arrivé à le réparer.

Il sera tout d'abord relevé que la société ROBOSOFT et le CNES ne sont pas en situation de concurrence, le CNES étant un établissement public scientifique et technique à caractère industriel et commercial exerçant une mission de service public, ne commercialisant pas de robots de télé-échographie et n'étant pas le concurrent de la société ROBOSOFT qui commercialise des robots. C'est donc à juste titre que le CNES en déduit qu'il ne peut donc lui être fait grief de chercher à "*discréditer le seul concurrent sur le marché*".

Ensuite, outre que les contrats conclus par le CNES avec le GIE MEDES ou avec l'UNIVERSITÉ de TOURS sont des documents privés qui ne font l'objet d'aucune communication publique et qui ne peuvent caractériser des actes de dénigrement, il n'est pas démontré en quoi leur contenu au terme duquel le CNES rappelle qu'il a contribué au projet ESTELE, serait dénigrant pour la société ROBOSOFT, étant précisé par ailleurs comme le fait encore observer le CNES, que le robot n'est qu'un des éléments du projet de télé-échographie ESTELE, les outils de traitement des images faisant par exemple l'objet d'un financement par le CNES.

De la même façon, la publication de l'article "*Artis : la télé-échographie est-elle économiquement viable ?*" sur le site internet du CNES et dans lequel la société ROBOSOFT n'est pas citée comme le fabricant du robot ESTELE, ne peut caractériser un comportement dénigrant dès lorsque le CNES ne se présente à aucun moment comme l'auteur de ce robot, pas plus qu'il ne mentionne Monsieur le professeur A comme son inventeur, lequel apparaît comme le créateur du concept de télé-échographie, ce qui n'est pas réellement contesté et ce, alors que le CNES n'a par ailleurs aucune obligation de mentionner le nom du fabricant de ce robot, pas plus qu'il n'a d'obligation d'évoquer le travail de l'UNIVERSITÉ D'ORLÉANS.

Ensuite, la société ROBOSOFT fait grief au CNES de présenter le robot ESTELE comme un prototype alors qu'il aurait dépassé ce stade, Cependant, elle ne produit aucun élément permettant de vérifier ses affirmations et alors que le CNES continue d'affirmer qu'il serait en phase de test, notamment dans les hôpitaux où il est installé.

Enfin, la société ROBOSOFT reproche au CNES d'avoir mentionné sous une photographie représentant le robot ESTELE : "*Crédits : CNES*". Elle estime qu'en agissant ainsi, elle insinuerait que le CNES serait "*derrière le prototype ESTELE*", Cependant, les termes "*Crédits : CNES*" indiquent que le CNES est titulaire des droits sur la photographie et non sur le robot représenté sur le cliché. La société ROBOSOFT ne revendiquant aucun droit sur la photographie, le CNES n'a commis aucun acte déloyal ou fautif en indiquant la provenance du document publié.

En conséquence, la société ROBOSOFT dont la situation de concurrence avec le CNES n'est pas établie, ne caractérise par ailleurs aucun acte déloyal ou fautif de sa part.

Les demandes formées de ce chef seront rejetées.

#### Sur les demandes reconventionnelles

\* *celle formée par la société MAGELLIUM*

Exposant succinctement qu'il serait selon elle "manifeste" que la société ROBOSOFT n'a

agi que par dépit de n'avoir pas remporté l'appel d'offres émis respectivement par l'E.SA. puis par le MEDES. afin de l'écartier du marché, la société M A sollicite la somme de 20.000 euros à litre de dommages et intérêts pour procédure abusive. Cependant, l'exercice d'une action en justice constitue par principe un droit et ne dégénère en abus pouvant donner naissance à une dette de dommages et intérêts que dans le cas de malice, de mauvaise foi ou d'erreur grossière équipollente au dol.

La société MAGELLIUM sera déboutée de sa demande à ce titre, faute pour elle de rapporter la preuve d'une quelconque intention de nuire ou légèreté blâmable de la part de la société ROBOSOFT, qui a pu légitimement se méprendre sur l'étendue de ses droits et d'établir l'existence d'un préjudice autre que celui subi du fait des frais exposés pour sa défense.

*\* celle formée par le CNES*

Rappelant que l'UNIVERSITÉ d'ORLÉANS est un établissement public à caractère scientifique, culturel et professionnel et qu'elle assure à ce titre une mission de service public, le CNES, qui est également un établissement public à caractère scientifique, relève que les demanderesse auraient dû, avant de l'assigner, rechercher une médiation, notamment au travers de son ministère de tutelle.

Le CNES ajoute que l'UNIVERSITÉ d'ORLÉANS et la société ROBOSOFT l'ont assigné en contrefaçon alors qu'ils n'ignoraient pas qu'il n'avait joué aucun rôle dans les prétendus actes de contrefaçon.

Mais outre que le CNES reste très imprécis sur les conditions de mise en jeu d'une médiation qu'il invoque et dont il prétend avoir été privé, ne justifiant à aucun moment avoir formulé le souhait d'y recourir, même après la délivrance de l'assignation, il ne démontre pas le caractère abusif de l'action en contrefaçon et en concurrence déloyale menée à son encontre, dès lors qu'il ne peut contester avoir joué un rôle majeur dans le financement et la promotion du projet de télé-échographie de telle sorte que la société ROBOSOFT et l'UNIVERSITÉ d'ORLÉANS ont pu, là encore, légitimement se méprendre sur l'étendue de leurs droits, sans pour autant que celle méprise s'apparente à une faute ou à un abus du droit d'ester en justice.

La demande formée à ce titre sera donc rejetée.

#### Sur les demandes accessoires :

Les circonstances de l'espèce ne commandent pas d'assortir le jugement de l'exécution provisoire.

Il y a lieu de condamner l'UNIVERSITÉ d'ORLÉANS et la société ROBOSOFT, parties perdantes, aux dépens.

La société ROBOSOFT et l'UNIVERSITÉ d'ORLÉANS qui succombent ne peuvent voir prospérer leur demande de remboursement de frais irrépétibles.

Elles doivent être condamnées solidairement à verser à la société MAGELLIUM qui a dû exposer des frais irrépétibles pour faire valoir ses droits, une indemnité au litre de l'article 700 du Code de procédure civile qu'il est équitable de fixer à la somme de 8.000 Euros.

Elles doivent également verser au même litre au GIE MEDES ainsi qu'au CNES la somme de 5.000 euros à chacun.

**PAR CES MOTIFS**

Le Tribunal, statuant publiquement, par mise à disposition au greffe, par jugement contradictoire et rendu en premier ressort,

- REJETTE la demande de nullité du procès-verbal de saisies- contrefaçon en date du 23 octobre 2009 :
- DÉBOUTE la société MAGELLIUM et le GIE MEDES-INSTITUT DE MÉDECINE ET PHYSIOLOGIE de leur demande de nullité des revendications n° 1 et n° 9 du brevet FR 99 03736 pour défaut de nouveauté et d'activité inventive ;
- DÉBOUTE l'UNIVERSITÉ d'ORLÉANS et la société ROBOSOFT de leurs demandes en contrefaçon du brevet FR 99 03736 ;
- DÉBOUTE la société ROBOSOFT de sa demande au titre de la concurrence déloyale à rencontre du CENTRE NATIONAL D'ETUDES SPATIALES ;
- DÉBOUTE la société MAGELLIUM et le CENTRE NATIONAL D'ETUDES SPATIALES de leurs demandes de dommages et intérêts pour procédure abusive ;
- DEBOUTE les parties de toutes leurs demandes plus amples ou contraires ;
- CONDAMNE .solidairement l'UNIVERSITÉ d'ORLÉANS et la société ROBOSOFT à payer à la société MAGELLIUM la .somme de 8.000 euros d'une part, au GIE MEDES-INSTITUT DE MÉDECINE ET PHYSIOLOGIE et au CENTRE NATIONAL D'ETUDES SPATIALES, celles de 5.000 euros à chacun d'autre part et ce, au titre de l'article 700 du Code de procédure civile ;
- CONDAMNE solidairement l'UNIVERSITÉ d'ORLÉANS et la société ROBOSOFT aux dépens dont distraction au profit des avocats qui en ont fait la demande ;
- DIT n'y avoir lieu à exécution provisoire.
- Fait à PARIS, le 19 avril 2013.