

Castillo Grau & Asociados

ABOGADOS

Señores

DIRECCION DE NUEVAS CREACIONES

SUPERINTENDENCIA DE INDUSTRIA Y COMI

Bogotá, D.C.

SUPERINTENDENCIA DE INDUSTRIA Y COMERCIO



No. 11-176315- -00008-0000

Fecha: 2013-09-12 14:25:00 Dep. 2020 DIR.NUEVASCR
Tra. 11 PATENTEIYII Eve: 378 FASENACIONALI
Act. 523 RESPUESTA Folios: 8

Re.: Código 011-378-444
Expediente No. 11-176.315
Fase nacional de Solicitud
de Patente PCT
SYNTHES GmbH

En relación con el expediente de la referencia y dando cumplimiento a la última providencia recaída sobre este asunto por medio del presente escrito me permito manifestarles lo siguiente:

1. Se acompaña un nuevo capítulo reivindicatorio, revisado y corregido. Las reivindicaciones 12 a 23 han sido eliminadas.
2. El Examinador sostiene que las reivindicaciones no cumplen los requisitos de novedad previstos en el Art. 16 de la Decisión 486 o de nivel inventivo previstos en el Art. 18 de la Decisión 486 con respecto a la Solicitud de publicación estadounidense No. 2007/0225704 (D1).
3. La reivindicación 1 cita un "dispositivo (102) para tratar fracturas de un hueso (120)" que comprende "brazos (108), cada uno de los cuales brazos (108) se extiende desde un extremo proximal hasta un extremo distal y se puede desplazar en un espacio tridimensional, el cual extremo proximal de cada brazo (108) está acoplado a un marco (118); "acoples (136), cada uno de los cuales acoples (136) está acoplado a un extremo distal de uno correspondiente de los brazos (108), el acople (136) recibe de forma asegurable un elemento de osteosíntesis (122) asegurado a un fragmento correspondiente del hueso (124,126) de manera que cada uno de los brazos (108)

está acoplado a un fragmento correspondiente del hueso (124,126),” “una unidad mecánica (110) que proporciona movimiento a los brazos (10 8) para desplazar cada uno de los brazos (108) con respecto al marco (11 9,” “un controlador (106) que recibe datos correspondientes a una posición final deseada de los fragmentos del hueso (124, 126) entre sí y que controla la unidad mecánica (110) para desplazar los brazos (108) entre sí para que alcancen la posición final deseada de los fragmentos del hueso (124, 126) entre sí,” y el marco (118) incluye un elemento longitudinal (109) al cual se acoplan los brazos (108), el cual elemento longitudinal (109) está configurado para girar con el fin de hacer girar los brazos (108) con respecto al marco (118).”

D1 no revela ni sugiere un marco como el citado en la reivindicación 1. Específicamente, D1 no enseña un elemento longitudinal giratorio. En D1, un dispositivo 10 para recolocar un hueso fracturado incluye tres unidades de prensa principales 20, 30, 40 conectadas a un marco principal 50. Sin embargo, el marco principal 50 de D1 no incluye ningún elemento que haga girar las unidades de prensa 20, 30, 40 con respecto al marco principal 50.

4. Así las cosas, D1 no revela ni sugiere la anterior cita de la reivindicación 1 de acuerdo con lo anterior, la reivindicación 1 cumple lo estipulado en la Decisión 486 con respecto a D1. Como las reivindicaciones 2-5, 9 y 11 dependen de la reivindicación 1 e incluyen sus limitaciones, se considera que estas reivindicaciones también son admisibles.
5. La reivindicación 6 cita un “dispositivo (102) para tratar fracturas de un hueso (120)” que comprende “brazos (108), cada uno de los cuales brazos (108) se extiende desde un extremo proximal hasta un extremo distal y se puede desplazar en un espacio tridimensional, el cual extremo proximal de cada brazo (10 8) está acoplado un marco (118), cada uno de los brazos (108) incluye una primera porción (140) y una segunda porción (142) acopladas a modo de pivote ente sí” y “acoples (13 6), cada uno de los cuales acoples (136) está acoplado a un extremo distal de uno correspondiente de los brazos (108), el cual acople (136) recibe de forma asegurable un elemento de

osteosíntesis (122) asegurado a un fragmento correspondiente del hueso (124, 126) de manera que cada uno de los brazos (108) está acoplado a un fragmento correspondiente (124,126) del hueso" en combinación con "una unidad mecánica (110) que proporciona movimiento a los brazos (108) para desplazar cada uno de los brazos (108) 1 con respecto al marco (118)" y "un controlador (106) que recibe datos correspondientes a una posición final deseada de los fragmentos del hueso (124, 126) entre sí y que controla la unidad mecánica (110) para desplazar los brazos (108) entre sí para que alcancen la posición final deseada de los fragmentos del hueso (124, 126) entre sí" y "una primera posición de muñeca (152) entre el extremo distal de uno primero de los brazos (108) y uno primero de los acoples (136), la cual primera posición de muñeca (152) permite que el primer acople (136) gire con respecto al extremo distal de la segunda porción (142) del primer brazo (108), que se caracteriza porque la primera posición de muñeca (152) incluye una primera placa (154) conectada a un extremo proximal del primer acople (136) y un primer vástago (160) se extiende a través del primer brazo (108), el cual primer vástago (160) está conectado a modo de pivote a la primera placa (154) para permitir que el primer acople (136) y la primera placa (154) pivoteen entre sí".

6. D1 no revela ni sugiere una posición de muñeca como la citada en la reivindicación 1.

En su integridad, D1 no enseña ninguna posición de muñeca, en particular una posición acoplada a un brazo que permite que un acople gire con respecto un extremo distal de una porción del brazo y que incluye una placa conectada al acople así como un vástago que se extiende a través del brazo. Como D1 no revela dicha característica, D1 tampoco enseña una forma en la cual el vástago y la placa pivotean entre sí, lo cual permite que el acople y la placa pivoteen.

Así pues, D1 no revela ni sugiere la anterior cita de la reivindicación 6. De acuerdo con lo anterior, la reivindicación 6 cumple lo estipulado en la Decisión 486 con respecto a D1. Dado que las reivindicaciones 7, 8 y 10 dependen de la reivindicación

Castillo Grau & Asociados

ABOGADOS

6 e incluyen sus limitaciones, se considera que estas reivindicaciones también son
paentables.

Acompaño el comprobante de pago por concepto de exceso de reivindicaciones por valor
de \$ 30.000.00, recibo No. 91.877.

Renuncio al término faltante de traslado, y les solicito conceder el privilegio de patente de
invención aquí tramitado.

De Ustedes Atentamente,


LUIS FELIPE CASTILLO GIBSONE
T.P. No. 68.995 del C.S.J.

REIVINDICACIONES

1. Un dispositivo (102) para tratar fracturas de un hueso (120), que comprende:

brazos (108) , cada uno de los cuales brazos (108) se extiende desde un extremo proximal hasta un extremo distal y se puede desplazar en un espacio tridimensional, el cual extremo proximal de cada brazo está acoplado a un marco (118);

acoples (136), cada uno de los cuales acoples (136) está acoplado a un extremo distal de uno correspondiente de los brazos, el cual acople (136) recibe de forma asegurable un elemento de osteosíntesis atornillado a un fragmento correspondiente del hueso (124, 126) de manera que cada uno de los brazos (108) está acoplado a un fragmento correspondiente del hueso (124, 126);

una unidad mecánica (110) que proporciona movimiento a los brazos (108) para desplazar cada uno de los brazos (108) con respecto al marco (118); [[y]]

un controlador (106) que recibe datos correspondientes a una posición final deseada de los fragmentos del hueso (124, 126) entre sí y que controla la unidad mecánica (110) para desplazar los brazos (108) entre sí para que alcancen la posición final deseada de los fragmentos del hueso (124, 126) entre sí; y

un marco (118) que incluye un elemento longitudinal (109) al cual están acoplados los brazos (108), el cual elemento longitudinal (109) está configurado para que gire con el fin de hacer girar los brazos (108) con respecto al marco (118).

2. El dispositivo de la reivindicación 1, que se caracteriza porque cada uno de los brazos (108) incluye una primera porción (140) y una segunda porción (142) acopladas a modo de pivote entre sí para que giren alrededor de un primer eje.
3. El dispositivo de la reivindicación 2, que se caracteriza porque el extremo proximal de cada uno de los brazos (108) está acoplado a modo de pivote al marco (118) de manera que cada uno de los brazos puede girar alrededor de un segundo eje.
4. El dispositivo de la reivindicación 3, que se caracteriza porque los brazos (108) se pueden desplazar a lo largo del elemento longitudinal (109) a lo largo de un tercer eje.

5. El dispositivo de la reivindicación 2, que además comprende una primera posición de muñeca (152) entre el extremo distal de uno primero de los brazos (108) y uno primero de los acoples (136), la cual primera posición de muñeca (152) permite que el primer acople (136) gire con respecto al extremo distal de la segunda porción (142) del primer brazo.

6. Un dispositivo (102) para tratar fracturas de un hueso (120), que comprende:

brazos (108), cada uno de los cuales brazos (108) se extiende desde un extremo proximal hasta un extremo distal y se puede desplazar en un espacio tridimensional, el cual extremo proximal de cada brazo (108) está acoplado a un marco (118), cada uno de los cuales brazos (108) incluye una primera porción (140) y una segunda porción (142) acopladas a modo de pivote entre sí;

acoples (136), cada uno de los cuales acoples (136) está acoplado a un extremo distal de uno correspondiente de los brazos (108). Los acoples (136) reciben de forma asegurable un elemento de osteosíntesis (122) asegurado a un fragmento correspondiente del hueso (124, 126) de manera que cada uno de los brazos (108) está acoplado a un fragmento correspondiente (124, 126) del hueso;

una unidad mecánica (110) que proporciona movimiento a los brazos (108) para desplazar cada uno de los brazos (108) con respecto al marco (118);

un controlador (106) que recibe datos correspondientes a una posición final deseada de los fragmentos del hueso (124, 126) entre sí y que controla la unidad mecánica (110) para desplazar los brazos (108) entre sí para que alcancen la posición final deseada de los fragmentos del hueso (124, 126) entre sí; y

una primera posición de muñeca (152) entre el extremo distal de uno primero de los brazos (108) y uno primero de los acoples (136), la cual primera posición de muñeca (152) permite que el primer acople (136) gire con respecto al extremo distal de la segunda porción (142) del primer brazo (108), que se caracteriza porque la primera posición de muñeca (152) incluye una primera placa (154) conectada a un extremo proximal del primer acople (136) y un primer vástago (160) que se extiende a través del primer brazo (108), el cual primer vástago está conectado a modo de pivote a la primera placa (154) para permitir que el primer acople (136) y la primera placa (154) pivoteen entre sí.

- 7
7. El dispositivo de la reivindicación 6, que se caracteriza porque la unidad mecánica (110) incluye primeros cilindros hidráulicos (164), cada uno de los cuales primeros cilindros hidráulicos (164) está conectado a una superficie proximal de la primera placa (154) para que la primera placa (154) pivotee alrededor del primer vástago (160).
 8. El dispositivo de la reivindicación 7, que se caracteriza porque los primeros cilindros hidráulicos están dispuestos sustancialmente equidistantes entre sí alrededor de un perímetro de la primera placa (154).
 9. El dispositivo de la reivindicación 1, que se caracteriza porque cada uno de los brazos (incluye un codificador (116) que le suministra al controlador (106) información correspondiente a una posición del fragmento correspondiente del hueso (124, 126).
 10. El dispositivo de la reivindicación 8, que se caracteriza porque cada uno de los primeros cilindros hidráulicos (164) está acoplado al primer brazo (108) a través de un primer elemento tendón, el cual, cuando se tira hacia el interior del primer cilindro hidráulico (164), hala el primer brazo (108) en una dirección deseada.
 11. El dispositivo de la reivindicación 1, que se caracteriza porque por lo menos uno de los acoples (136) es acoplable a un transporte adaptado para acunar una porción de una extremidad del hueso (120).

8

 Industria y Comercio SUPERINTENDENCIA	RECIBO DE CAJA	No. 13 - 0091871
		Bogotá D.C., Septiembre 12 de 2013 - 14:11:36

RECIBIDO DE : CASTILLO GRAU & ASOCIADOS LTDA.					NI 800.098.704
*** Soporte del Pago ***					
TIPO PAGO	BANCO	CUENTA	No. PAGO	FECHA PAGO	VR PAGO
CONSIGNACION	BANCO DE BOGOTA	062754387	498348060	12/09/2013	2.851.000.00

*** Conceptos Pagados ***				
CANT.	RENTISTICO	CONCEPTO	Vr. UNDITARIO	Vr. CONCEPTO
1	50005-01-01 SOLICITUDES	1607 REIVINDICACION PATENTE UNITARIA ADICIONAL A LAS 10 INIC	30.000.00	30.000.00
				\$30.000.00
			=====	=====

SON: **TREINTA MIL PESOS MONEDA CORRIENTE**

Responsable: _____

Recibo de Caja Aplicado al Expediente No. _____

SUPERINTENDENCIA DE INDUSTRIA Y COMERCIO

No. 11-176315- -00008-0000
Fecha: 2013-09-12 14:25:00 Dep. 2020 DIR.NUEVASCR
Tra. 11 PATENTEIYII Eve: 378 FASENACIONALI
Act. 523 RESPUESTA Folios: 8