SUPERINTENDENCIA DE INDUSTRIA Y COMERCIO

RAD: 12-11855- -5 **FECHA**: 2013-07-09 10:48:47
DEP: 2020 DIRECCION DE NUEVAS CREACIONES **EVE:** 378 FASE NACIONAL INCLUIDO CAPITULO I
TRA: 11 PCT-PATENTE DE INVENCION CAPITULOS I Y II **FOLIOS**: 5
ACT: 519 PRESENTACION

DIRECCIÓN DE NUEVAS CREACIONES

2020
Bogotá, D.C.,

Abogado(a)/Señor(a)
DILIA MARIA RODRIGUEZ D ALEMAN

Asunto: Radicación: 12-11855- -5
Trámite: 11
Evento: 378
Actuación: 519
Oficio: 11754
Folios: 5

Patente de Invención	**X**			Patente de Modelo de Utilidad	
Vía Nacional					
Vía PCT (Fase Nacional)	**X**	Capítulo I	**X**	Capítulo II	
No. Solicitud Internacional	PCT/US2010/043795				
Fecha de Presentación Internacional	29/07/2010				

Como resultado del examen de fondo realizado, con fundamento en el artículo 45 de la Decisión 486 de la Comisión de la Comunidad Andina, se comunica:

1. Documentos estudiados

Descripción:	Rad. N° 12-011855-00000-0000	26/Enero/2012
Reivindicaciones:	Rad. N° 12-011855-00000-0000	26/Enero/2012
Dibujos:	Rad. N° 12-011855-00000-0000	26/Enero/2012
Prioridad:	US 12/533,913	31/Julio/2009

2. Análisis de la Prioridad

Se acepta la reivindicación de prioridad porque ésta solicitud fue presentada dentro del plazo establecido (Art. 9 D 486) y su contenido técnico corresponde con el de la prioridad reivindicada.

3. Objeto de la invención

De acuerdo con lo establecido en el numeral 1.2.2.2 del Capítulo Primero del Título X de la Circular Única para efectos del examen de patentabilidad, se tendrá en cuenta la

tasa pagada por el solicitante al momento de comenzar el examen para las reivindicaciones adicionales; esto es que cuando la solicitud contenga más de diez (10) reivindicaciones y no se haya pagado la tasa complementaria, sólo se estudiarán las cubiertas por la tasa pagada. Por lo tanto, se estudiarán las reivindicaciones 1 a 25.

Título de la solicitud: "Determinación de precisión de coordenadas de posición con base en contexto" (Ver página 1 del radicado Nº 12-011855-00000-0000).

El problema planteado en esta solicitud consiste en ubicar de forma exacta la ubicación de algún activo.

Para resolver este problema técnico, la solicitud en estudio proporciona un método y sistema que define una localización y la corrige con un evento, si esta es imprecisa.

El objeto de la presente solicitud se relaciona con la Clasificación Internacional de Patentes (CIP): G01S 5/14.

4. De la solicitud de patente

Titulo

El título no corresponde con el objeto de la solicitud porque contiene el término "*… CORRECIÓN DE POSICIÓN…*", el cual se encuentra mal traducido de su respectiva publicación internacional. El titulo de dicha publicación internacional es "*CONTEXTUAL BASED DETERMINATION OF ACCURACY OF POSITION FIXES*" donde el término "*… POSITION FIXES"* difiere sustancialmente del término traducido "*…CORRECIÓN DE POSICIÓN…*". El término "position fix" utilizado en el campo de la navegación y aviación (de habla inglesa) se refiere a una posición derivada de puntos de referencia externos[1]. Por esta razón, se sugiere sustituir el término "*…CORRECCIÓN DE POSICIÓN…*" por alguna de las siguientes sugerencias: "coordenadas", "coordenadas de posición", "localización", "localización derivada", "posición", "posición derivada" u otro que sea idóneo como traducción del término "position fix" en el contexto de la navegación o aviación.

Reivindicaciones (Art 30 D 486, Art 22 PCT)

Las reivindicaciones 1 a 4, 6, 7, 9, 10, 11 y 13 a 25 no son claras porque el término "*… corrección de posición…*", el cual está mal traducido y hace engorrosa la interpretación de dichas reivindicaciones. El término "position fix" utilizado en el campo de la navegación y aviación (de habla inglesa) se refiere a una posición derivada de puntos de referencia externos1. Por esta razón, se sugiere sustituir el término "*…corrección de posición…*" por alguna de las siguientes sugerencias: "localización", "localización derivada", "posición", "posición derivada" u otro que sea idóneo como traducción del término "position fix" en el contexto de la navegación o aviación.

La reivindicación 24 no es clara porque el término "… *uno o más*…" es impreciso, se sugiere sustituirlos por un término preciso o rango concreto.

Las reivindicaciones 24 y 25 no están caracterizadas por sus características esenciales sino por resultados a alcanzar definidos por los términos: "…*configurada para realizar operaciones que comprende: recibir datos de corrección de posición para un activo; y generar notificaciones que identifican correcciones de posición para eventos durante un*

1 http://en.wikipedia.org/wiki/Fix_(position)

embarque del activo …", "…*configurados para desarrollar operaciones que comprenden: recibir una primera corrección de posición para el activo a partir de la etiqueta, la primera corrección de posición corresponde a una primer ubicación de un primer evento durante el embarque del activo; determinar si la primera corrección de posición es imprecisa; y si la primera corrección de posición es imprecisa, modificar la primera corrección, de posición de acuerdo con un tipo del primer evento*…" y "*… configurada para realizar operaciones que comprende: recibir una primera corrección de posición para un activo, la primera corrección de posición corresponde a una primer ubicación de un evento durante el embarque del activo determinar si la primera corrección de posición es imprecisa; si la primera corrección de posición es imprecisa, modificar la primera corrección de posición de acuerdo con un tipo del primer evento; y generar una notificación de evento que identifique el evento y la primer corrección de posición modificada; y enviar la notificación de evento a un servidor…*". Es así que estas reivindicaciones no se pueden aceptar, porque la invención no queda definida por el resultado a alcanzar, puesto que la reivindicación incluiría no sólo la solución propuesta por el solicitante, sino todas las alternativas presentes o futuras que lleguen a esos resultados. Se sugiere reemplazarlos por las características esenciales estructurales que contribuyen a la obtención de esos efectos.

Las reivindicaciones 1, 2, 24 y 25 presentan los términos "*…una primer ubicación…*" y "*…la primer corrección…*" con un error gramatical. Los términos correctos son "una primera ubicación" y "la primera corrección" respectivamente.

Descripción (Art 28 D 486)

El capitulo descriptivo tiene repetidamente el término "*…corrección/es de posición…*", el cual está mal traducido y hace engorrosa la interpretación de la materia divulgada. El término "position fix", el cual se tradujo erróneamente en la solicitud como "*…corrección de posición…*", utilizado en el campo de la navegación y aviación (de habla inglesa) se refiere a una posición derivada de puntos de referencia externos[2]. Por esta razón se sugiere sustituir el término "*…corrección de posición…*" por alguna de las siguientes sugerencias: "localización", "localización derivada", "posición", "posición derivada" u otro que sea idóneo como traducción del término "position fix" en el contexto de la navegación o aviación.

5. Determinación del Estado de la Técnica

El estado de la técnica se determinó con base en la fecha de presentación de la solicitud de prioridad: julio 31 de 2009 y se encontraron los siguientes documentos que anticipan el objeto de esta solicitud:

Ítem	Documento	Título	Fecha de Publicación
D1	US 2007/0222674	"Automated asset positioning for location and inventory tracking using multiple positioning techniques"	27/Septiembre/2007
D2	US 2003/0227392	"Context-aware and real-time item tracking system architecture and scenarios"	11/Diciembre/2003
D3	US 2006/184290	"Method and system for automatically locating end of train devices"	17/Agosto/2006
D4	US 2002/177476	"Durable global asset-tracking device and a method of using the same"	28/Noviembre/2002

2 http://en.wikipedia.org/wiki/Fix_(position)

El documento D1[3] divulga un sistema y método para monitorear y mantener un inventario altamente preciso de contenedores de embarcaciones que se almacenan en instalaciones de almacenamiento (Resumen).

El documento D2[4] divulga un método y aparato para el seguimiento en tiempo real de ítems por medio del uso de etiquetas electrónicas (Resumen).

El documento D3[5] divulga una unidad de terminación de tren que incluye un sistema de posicionamiento que determina la velocidad de la unidad de terminación (Resumen).

El documento D4[6] divulga un sistema de comunicaciones para el rastreo de activos que utiliza múltiples redes de comunicación (Resumen).

6. **Examen de Patentabilidad** (Art 14 D486)

Es importante mencionar que el siguiente análisis de patentabilidad se realizó teniendo en cuenta las objeciones del numeral 4 de la presente comunicación.

Novedad (Art 16 D486)

La reivindicación 1 consiste en "*Un método implementado en computador…*" (Ver página 42 del radicado Nº 12-011855-00000-0000).

Comparación de las características técnicas esenciales, con las del estado de la técnica:

Características esenciales	**D1**
Recibir unas primeras coordenadas de posición para un activo, las primeras coordenadas de posición corresponden a una primera ubicación de un evento durante un embarque del activo.	Conseguir, computar y re-computar datos de posición (Párr. 23; Fig. 1, elementos 100 a 104) y uso de sensores de estado (con los que se definen eventos (Párr. 34, líneas 6 a 9)) para identificar una localización (Párr. 60, líneas 1 a 6).
Determinar si las primeras coordenadas de posición son imprecisas.	Identificar errores de posición anterior (Párr. 72, líneas 1 a 4; Fig. 1, elemento 109) y proceso de validación de la posición (Párr. 29, líneas 4 a 8).
Si las primeras coordenadas de posición son imprecisas, modificar las primeras coordenadas de posición de acuerdo con un tipo del primer evento.	Si los errores se encuentran fuera de un límite aceptable, la base de datos de posiciones pasadas se actualiza con la posición corregida (Párr. 72, líneas 4 a 7).

De acuerdo con la tabla anterior, las características esenciales del método de la reivindicación 1 habían sido divulgadas previamente en el documento D1, por lo tanto, la materia reivindicada no es nueva.

Asimismo, el documento D1 divulga las características de las reivindicaciones dependientes así:

- Reivindicación 2: Mensajes de corrección que genera alertas para el operador

3 http://worldwide.espacenet.com/searchResults?compact=false&PN=us20070222674&ST=advanced&locale=en_EP&DB=EPODOC

4 http://worldwide.espacenet.com/searchResults?compact=false&PN=US20030227392&ST=advanced&locale=en_EP&DB=EPODOC

5 http://worldwide.espacenet.com/searchResults?compact=false&PN=US2006184290&ST=advanced&locale=en_EP&DB=EPODOC

6 http://worldwide.espacenet.com/searchResults?compact=false&PN=US2002177476&ST=advanced&locale=en_EP&DB=EPODOC

(Párr. 72, líneas 10 a 13).

- Reivindicación 3: Identificación de errores de posición anterior con base en información almacenada (Párr. 72, líneas 1 a 4; Fig. 1, elemento 109) donde ésta información almacenada comprende varios datos de posición (Párr. 24, líneas 22 a 26).
- Reivindicación 4: Los datos de posición pueden incluir niveles de confianza (Párr. 37, líneas 7 a 11).
- Reivindicación 5: Sensores de estado que determinan el estado de un contenedor (Párr. 34), este estado es utilizado como parámetro (Párr. 48).
- Reivindicación 6: Datos de varios dispositivos de posicionamientos (Párr. 11, líneas 3 a 8; Párr. 23).
- Reivindicación 7: Computo iterativo hasta que se alcanza un nivel de confianza aceptable (Párr. 51, líneas 1 a 5).
- Reivindicación 8: Uso de datos de posición (Párr. 23), de identificación y de estado (Párr. 60, líneas 1 a 11) (los datos de posición, de identificación y de estado son datos contextuales[7] [8]).
- Reivindicación 9: Mejoramiento de la precisión de los datos de la posición usando información de sensores de detección que indican que los activos están llegando a una localización específica (Pág. 2, Párr. 13, líneas 6 a 13).
- Reivindicación 11: Se identifica un error de posición cuando la diferencia entre una posición en tiempo real anterior y una posición en un elemento confiable es mayor a cierto umbral (Párr. 33).
- Reivindicación 23: Uso de sensores de estado (con los que se definen eventos (Párr. 34, líneas 6 a 9)) para identificar una localización (Párr. 60, líneas 1 a 6).

Las reivindicaciones dependientes 2 a 9, 11 y 23 no mencionan alguna característica que haga nuevo al método de la reivindicación 1, por lo cual, se considera que no son nuevas.

La reivindicación 24 consiste en "*Un sistema…*" (Ver página 48 del radicado Nº 12-011855-00000-0000).

Comparación de las características técnicas esenciales, con las del estado de la técnica:

Características esenciales	**D1**
Una etiqueta.	Etiqueta RFID (Párr. 60, líneas 6 a 11).
Uno o más servidores.	Servidor o procesador centralizado (Párr. 10, líneas 5 a 7).

De acuerdo con la tabla anterior, las características esenciales del sistema de la reivindicación 24 habían sido divulgadas previamente en el documento D1, por lo tanto, la materia reivindicada no es nueva.

La reivindicación 25 consiste en "*Un sistema…*" (Ver página 48 del radicado Nº 12-011855-00000-0000).

Comparación de las características técnicas esenciales, con las del estado de la técnica:

7 http://en.wikipedia.org/wiki/Context_awareness

8 "Definition and Implementation of Context Information" M. Debes, A. Lewandowska y J. Seitz, Proceedings of the 2nd Workshop on Positioning, Navigation and Communication (WPNC'05) & 1st Ultra-Wideband Expert Talk (UET'05), 2005.

Características esenciales	D1
Una etiqueta.	Etiqueta RFID (Párr. 60, líneas 6 a 11).

De acuerdo con la tabla anterior, las características esenciales del sistema de la reivindicación 25 habían sido divulgadas previamente en el documento D1, por lo tanto, la materia reivindicada no es nueva.

Nivel inventivo (Art18 D486)

La reivindicación 10 consiste en "*El método de la reivindicación 8…*" (Ver página 44 del radicado Nº 12-011855-00000-0000).

Comparación de las características técnicas esenciales, con las del estado de la técnica:

Características esenciales	D1	D2
Los parámetros incluyen datos que indican que el activo ha dejado una ubicación conocida.	No menciona.	Información contextual (Resumen) para el rastreo de ítems que indican si el ítem entra o sale de la tienda (Párr. 510).
Determinar que las primeras coordenadas de posición son imprecisas incluye determinar que coordenadas de posición están dentro de una georreferencia para una ubicación conocida.	Mejoramiento de la precisión de los datos de la posición usando información de sensores de detección que indican que los activos están llegando a una localización específica (Pág. 2, Párr. 13, líneas 6 a 13).	No menciona.

Los documentos D1 y D2 se consideran el estado de la técnica cercano a la invención definida en la reivindicación 10 porque divulgan un sistema y método para monitorear y mantener un inventario altamente preciso de contenedores de embarcaciones que se almacenan en instalaciones de almacenamiento (D1, Resumen) y un método y aparato para el seguimiento en tiempo real de ítems por medio del uso de etiquetas electrónicas (D2, Resumen)

La diferencia entre la invención, definida en la reivindicación 10 y el método de D1 consiste en los datos que indican que el activo ha dejado una ubicación conocida.

La diferencia entre la invención, definida en la reivindicación 10 y el procedimiento de D2 consiste en la corrección de unas primeras coordenadas de posición, cuando se determinan que son imprecisas.

El efecto que logra el incluir el uso de información que indica que el activo ha dejado una ubicación conocida es que permite conocer si un ítem sale de una ubicación específica.

Por lo tanto, el problema técnico objetivo que pretende resolver esta invención se puede formular así: "¿cómo modificar el método conocido en D1 para poder conocer si un ítem sale de una ubicación específica?".

Sin embargo, la utilización de información que indica que el activo ha dejado una ubicación conocida, ya está divulgada en el documento D2 que se refiere a información contextual (Resumen) para el rastreo de ítems que indican si el ítem entra o sale de una tienda (Párr. 510).

En consecuencia, la persona del oficio normalmente versada en la materia, incluiría el uso del rastreo de ítems que indica que el activo ha dejado una ubicación conocida del

documento D2 en el método divulgado en el documento D1 para llegar así al objeto de la reivindicación 10 de la solicitud. Por lo cual, se considera obvia.

La reivindicación 12 consiste en "*El método de la reivindicación 11…*" (Ver página 44 del radicado Nº 12-011855-00000-0000).

Comparación de las características técnicas esenciales, con las del estado de la técnica:

Características esenciales	D1	D3
Donde el umbral respectivo se determina a partir de un tipo del evento.	No menciona.	Umbral que se escoge teniendo en cuenta la inexactitudes del sistema de posicionamiento (donde el evento es la acción de rastreo) (Párr. 37).

Los documentos D1 y D3 se consideran el estado de la técnica cercano a la invención definida en la reivindicación 12 porque divulgan un sistema y método para monitorear y mantener un inventario altamente preciso de contenedores de embarcaciones que se almacenan en instalaciones de almacenamiento (D1, Resumen) y una unidad de terminación de tren que incluye un sistema de posicionamiento que determina la velocidad de la unidad de terminación (D3, Resumen).

La diferencia entre la invención, definida en la reivindicación 12 y el método de D1 consiste en un umbral que se determina a partir de un tipo del evento.

La diferencia entre la invención, definida en la reivindicación 12 y el procedimiento de D3 consiste en la corrección de unas primeras coordenadas de posición, cuando se determinan que son imprecisas.

El efecto que logra el incluir la escogencia de un umbral a partir de un tipo del evento es que permite definir la precisión de localización en base a una situación.

Por lo tanto, el problema técnico objetivo que pretende resolver esta invención se puede formular así: "¿cómo modificar el método conocido en D1 para definir la precisión de localización en base a una situación?".

Sin embargo, la escogencia de un umbral a partir de un tipo del evento, ya está divulgada en el documento D3 que se refiere a un umbral que se escoge teniendo en cuenta la inexactitudes del sistema de posicionamiento (donde el evento es la acción de rastreo) (Párr. 37).

En consecuencia, la persona del oficio normalmente versada en la materia, incluiría la escogencia de un umbral a partir de un tipo del evento del documento D3 en el método divulgado en el documento D1 para llegar así al objeto de la reivindicación 12 de la solicitud. Por lo cual, se considera obvia.

La reivindicación 13 consiste en "*El método de la reivindicación 1…*" (Ver página 44 del radicado Nº 12-011855-00000-0000).

Comparación de las características técnicas esenciales, con las del estado de la técnica:

Características esenciales	D1	D3
Comparar las primeras coordenadas de posición con unas coordenadas de posición precedente y unas coordenadas de posición posterior.	No menciona.	Comparación de la posición actual con posiciones pasadas (Pág. 3, Párr. 37, líneas 1 a 4) y comparación con posiciones sucesivas (Pág. 2, Párr. 25, líneas 7 a 13).

Determinar que la distancia física entre la segunda coordenada de posición y cualquier coordenada de posición precedente o la coordenada de posición posterior excede un umbral.	No menciona.	Diferencia entre una posición actual y una posición anterior se compara con un valor umbral (Pág. 3, Párr. 37, líneas 4 y 5).

Los documentos D1 y D3 se consideran el estado de la técnica cercano a la invención definida en la reivindicación 13 porque divulgan un sistema y método para monitorear y mantener un inventario altamente preciso de contenedores de embarcaciones que se almacenan en instalaciones de almacenamiento (D1, Resumen) y una unidad de terminación de tren que incluye un sistema de posicionamiento que determina la velocidad de la unidad de terminación (D3, Resumen).

La diferencia entre la invención, definida en la reivindicación 13 y el método de D1 consiste en la comparación de las primeras coordenadas de posición con unas coordenadas de posición precedentes y con unas coordenadas de posición posteriores, y determinar que la distancia física entre las segundas coordenadas de posición y cualesquiera coordenadas de posición precedentes o posteriores exceden un umbral.

La diferencia entre la invención, definida en la reivindicación 13 y el procedimiento de D3 consiste en la corrección de unas primeras coordenadas de posición cuando se determinan que son imprecisas.

El efecto que logra el incluir la comparación de las primeras coordenadas de posición con unas coordenadas de posición precedentes y con unas coordenadas de posición posteriores, y determinar que la distancia física entre las segundas coordenadas de posición y cualesquiera coordenadas de posición precedentes o posteriores exceden un umbral, es que permiten determinar no solo posiciones sino también distancias.

Por lo tanto, el problema técnico objetivo que pretende resolver esta invención se puede formular así: “¿cómo modificar el método conocido en D1 para determinar no solo posiciones sino también distancias?”.

Sin embargo, la comparación de las primeras coordenadas de posición con unas coordenadas de posición precedentes y con unas coordenadas de posición posteriores, y determinar que la distancia física entre las segundas coordenadas de posición y cualesquiera coordenadas de posición precedentes o posteriores exceden un umbral, ya están divulgadas en el documento D3 que se refiere a la comparación de la posición actual con posiciones pasadas (Pág. 3, Párr. 37, líneas 1 a 4), comparación con posiciones sucesivas (Pág. 2, Párr. 25, líneas 7 a 13) y la diferencia entre una posición actual y una posición anterior se compara con un valor umbral (Pág. 3, Párr. 37, líneas 4 y 5).

En consecuencia, la persona del oficio normalmente versada en la materia, incluiría la comparación de las primeras coordenadas de posición con unas coordenadas de posición precedentes y con unas coordenadas de posición posteriores, y determinar que la distancia física entre las segundas coordenadas de posición y cualesquiera coordenadas de posición precedentes o posteriores exceden un umbral del documento D3 en el método divulgado en el documento D1 para llegar así al objeto de la reivindicación 13 de la solicitud. Por lo cual, se considera obvia.

La reivindicación 19 consiste en "*El método de la reivindicación 1…*" (Ver página 46 del radicado Nº 12-011855-00000-0000).

Comparación de las características técnicas esenciales, con las del estado de la técnica:

Características esenciales	D1	D4
Determinar que el tipo del primer evento es un evento de proceso que indica que ha ocurrido un evento de embarque.	Sensores de estado que indican y/o confirman eventos como la carga y descarga del inventario (Párr. 34)	No menciona.
Identificar una ubicación actualizada, la ubicación actualizada es una ubicación válida para el evento de embarque.	No menciona.	Recepción de una actualización de localización válida (Pág. 9, Párr. 131, líneas 5 a 8).
Modificar las primeras coordenadas de posición para indicar la ubicación actualizada.	Si los errores se encuentran fuera de un límite aceptable, la base de datos de posiciones pasadas se actualiza con la posición corregida (Párr. 72, líneas 4 a 7).	No menciona.

Los documentos D1 y D4 se consideran el estado de la técnica cercano a la invención definida en la reivindicación 19 porque divulgan un sistema y método para monitorear y mantener un inventario altamente preciso de contenedores de embarcaciones que se almacenan en instalaciones de almacenamiento (D1, Resumen) y un sistema de comunicaciones para el rastreo de activos que utiliza múltiples redes de comunicación (D4, Resumen).

La diferencia entre la invención, definida en la reivindicación 19 y el método de D1 consiste en la identificación de una ubicación actualizada, donde dicha ubicación es una ubicación válida.

La diferencia entre la invención, definida en la reivindicación 19 y el procedimiento de D4 consiste en la corrección de unas primeras coordenadas de posición cuando se determinan que son imprecisas.

El efecto que logra el incluir una identificación de una ubicación actualizada, donde dicha ubicación es una ubicación válida, es que se valida la ubicación en la que sucede un evento.

Por lo tanto, el problema técnico objetivo que pretende resolver esta invención se puede formular así: "¿cómo modificar el método conocido en D1 para validar la ubicación en la que sucede un evento?".

Sin embargo, la identificación de una ubicación actualizada, donde dicha ubicación es una ubicación válida, ya está divulgada en el documento D4 que se refiere a la recepción de una actualización de localización válida (Pág. 9, Párr. 131, líneas 5 a 8).

En consecuencia, la persona del oficio normalmente versada en la materia, incluiría la identificación de una ubicación actualizada, donde dicha ubicación es una ubicación válida del documento D4 en el método divulgado en el documento D1 para llegar así al objeto de la reivindicación 19 de la solicitud. Por lo cual, se considera obvia.

7. Conclusión

Los requisitos de patentabilidad de la presente solicitud están afectados por las objeciones del numeral 4 y así:

Ítem	Documento	Reivindicaciones afectadas	Requisito que afecta
D1	US 2007/0222674	1 a 9, 11 y 23 a 25 10, 12, 13 y 19	Novedad/Nivel Inventivo Nivel Inventivo
D2	US 2003/0227392	10	Nivel Inventivo
D3	US 2006/184290	12 y 13	Nivel Inventivo
D4	US 2002/177476	19	Nivel Inventivo

En cumplimiento del artículo 45 de la Decisión 486 de la Comisión de la Comunidad Andina, se le indica que debe dar respuesta dentro del término de sesenta (60) días contados a partir de la fecha de notificación de la presente comunicación. En caso de no dar respuesta al presente requerimiento, o si a pesar de la respuesta subsistieran los impedimentos para la concesión, se denegará la patente.

Se invita al solicitante se sirva indicar, si así lo considera, su renuncia al término faltante de sesenta (60) días para dar respuesta a este requerimiento y presentarla por escrito.

Finalmente, se le recuerda al solicitante que si como respuesta a este requerimiento llegara a modificar el capítulo reivindicatorio y éste contenga más de diez (10) reivindicaciones, no pagará la tasa de modificación voluntaria pero sí la correspondiente al pago por reivindicación adicional.

Notifíquese el presente oficio conforme a lo dispuesto en el numeral 5.2, literal e), del capítulo quinto del título primero de la Circular Única No. 10 de 2001.

MARIA DEL SOCORRO PIMIENTA CORBACHO
Directora de Nuevas Creaciones (E)

El anterior requerimiento fue notificado por fijación en lista, de fecha 2013-07-16

Elaboró: Francisco Javier Gonzalez Paez
Revisó: Angelica Maria Ramirez