



No. 14-106832- -00003-0000

Fecha: 2014-10-06 15:08:55 Dep. 2020 DIR.NUEVASOR
Tra. 3 MODELO Eve: 1 REGDEPOSITO
Act. 444 RESPUESTAREQUE Folios: 3

Señor

DIRECTOR**DIRECCIÓN DE NUEVAS CREACIONES****SUPERINTENDENCIA DE INDUSTRIA Y COMERCIO**

E. S. D.

REF: Respuesta a Requerimiento Art. 45 – Modelo de Utilidad**Expediente: 14 -106832****Título: Pinza de Manipulación Accionada con Alambres Flexibles****Solicitante: Corporación Universitaria Republicana**

Respetado Doctor:

RAFAEL CORTÉS LASSO, identificado como aparece al pie de mi firma, obrando como apoderado de la **CORPORACIÓN UNIVERSITARIA REPUBLICANA**, de manera respetuosa y encontrándome dentro del término legal, me permito dar **Respuesta al Requerimiento del artículo 45** de la Decisión 486, efectuado por su Despacho mediante Oficio 10468 notificado por fijación en lista del 2014-08-26.

De acuerdo con el requerimiento efectuado es necesario modificar la reivindicación 6 indicando que, <<La reivindicación 6 define “(...) caracterizada por trabajar en cualquier disposición tanto vertical como horizontal...”. La invención reclamada no se puede caracterizada por la posición de trabajo, debe ser caracterizada por lo componentes estructurales. Se requiere a la solicitante hacer la respectiva corrección. La reivindicación 6 no define, ni se puede identificar inequívocamente alguna característica técnica esencial>>.

Según lo expresado en su requerimiento, **solicitamos eliminar la reivindicación número 6**, por lo cual, el capítulo reivindicatorio de la patente de modelo de utilidad solicitada quedará de la siguiente manera:

“REIVINDICACIONES

1. Pinza de Manipulación accionada con alambres flexibles que comprende:

- Dos articulaciones superiores (2)
- Dos articulaciones inferiores (1)
- Alambres flexibles (5) (6)
- Pieza en forma de T (3)
- Pernos para sujetar las articulaciones (7)

- Base de la Pinza (4)

2. Pinza de Manipulación accionada con alambres flexibles, conforme a la reivindicación 1, caracterizada porque al energizar el alambre flexible (5) ubicado entre las articulaciones inferiores (1) se genera el movimiento de cierre y al desenergizar el alambre flexible (5) se genera el movimiento de apertura de la pinza.

3. Pinza de Manipulación accionada con alambres flexibles, conforme a las reivindicaciones 1 y 2, caracterizada porque al energizar los alambres flexibles (6) ubicados al costado de cada articulación superior (2) se genera el movimiento de apertura de la pinza para soltar objetos y al desenergizar los alambres flexibles (6) se genera el movimiento de cierre para sujetar los objetos.

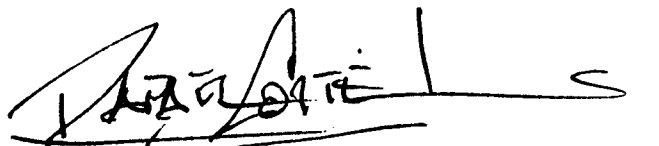
4. Pinza de Manipulación accionada con alambres flexibles, según reivindicación 1, y caracterizada además porque las dos articulaciones inferiores (1) están ubicadas a los lados superiores de la pieza en forma de T (3).

5. Pinza de Manipulación accionada con alambres flexibles, según la reivindicación 4, caracterizada por tener una pieza en forma de T (3) alojada en el interior de la base de la pinza (4) la cual es acoplada desde la parte inferior y sujeta por un tornillo (8)".

Esperamos así haber satisfecho el requerimiento efectuado, por lo que respetuosamente solicitamos continuar el trámite de concesión de la patente de modelo de utilidad.

Agradezco su amable atención.

Cordialmente,



RAFAEL CORTÉS LASSO
C.C. No. 79.556.166 de Bogotá
T.P. 112.683 C. S. de la J.

Anexo:

1. Hoja con el capítulo reivindicatorio

REIVINDICACIONES

1. Pinza de Manipulación accionada con alambres flexibles que comprende:

- Dos articulaciones superiores (2)
- Dos articulaciones inferiores (1)
- Alambres flexibles (5) (6)
- Pieza en forma de T (3)
- Pernos para sujetar las articulaciones (7)
- Base de la Pinza (4)

2. Pinza de Manipulación accionada con alambres flexibles, conforme a la reivindicación 1, caracterizada porque al energizar el alambre flexible (5) ubicado entre las articulaciones inferiores (1) se genera el movimiento de cierre y al desenergizar el alambre flexible (5) se genera el movimiento de apertura de la pinza.

3. Pinza de Manipulación accionada con alambres flexibles, conforme a las reivindicaciones 1 y 2, caracterizada porque al energizar los alambres flexibles (6) ubicados al costado de cada articulación superior (2) se genera el movimiento de apertura de la pinza para soltar objetos y al desenergizar los alambres flexibles (6) se genera el movimiento de cierre para sujetar los objetos.

4. Pinza de Manipulación accionada con alambres flexibles, según reivindicación 1, y caracterizada además porque las dos articulaciones inferiores (1) están ubicadas a los lados superiores de la pieza en forma de T (3).

5. Pinza de Manipulación accionada con alambres flexibles, según la reivindicación 4, caracterizada por tener una pieza en forma de T (3) alojada en el interior de la base de la pinza (4) la cual es acoplada desde la parte inferior y sujeta por un tornillo (8).