

REPÚBLICA DE COLOMBIA
SUPERINTENDENCIA DE INDUSTRIA Y COMERCIO

Oficio N° 9367

Ref. Expediente N° 14123459

Señor(a)
NAGRAVISION S.A.
pi@pinzonpinzon.com

Asunto: PATENTE DE INVENCION - PCT

Patente de Invención	PT	Patente de Modelo de Utilidad			
Vía Nacional					
Vía PCT (Fase Nacional)	PCT	Capítulo I	CAP_1	Capítulo II	
No. Solicitud Internacional	PCT/EP2012/073740				
Fecha de Presentación Internacional	27 de noviembre de 2012				

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:	Radicado N° 14-123459-00000-0000	9 de junio de 2014
Reivindicaciones:	Radicado N° 14-123459-00000-0000	9 de junio de 2014
Dibujos:	Radicado N° 14-123459-00000-0000	9 de junio de 2014
Prioridades:	País: US, ESTADOS UNIDOS DE AMÉRICA Número: 61/564,713 Fecha: 29 de noviembre de 2011	
	País: US, ESTADOS UNIDOS DE AMÉRICA Número: 61/613,339 Fecha: 20 de marzo de 2012	

2. Análisis de la Prioridad

Se acepta la reivindicación de prioridad porque esta solicitud fue presentada dentro del plazo establecido y el contenido técnico de esta solicitud corresponde con el de la prioridad reivindicada.

Oficio N° 9367

Ref. Expediente N° 14123459

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 la 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 20 del capítulo reivindicatorio (Radicado N° 14-123459-00000-0000).

Título de la solicitud: “Método y sistema para confirmar la coubicación de múltiples dispositivos dentro de un área geográfica” (Ver página 1 del radicado bajo el N° 14-123459-00000-0000).

El problema planteado en esta solicitud consiste en la necesidad de suministrar un método y sistema para confirmar coubicación de dispositivos múltiples dentro de un área geográfica, mientras se filtran falsas alarmas.

Para resolver este problema técnico, la solicitud en estudio proporciona un método que comprende el tratamiento de primeros datos GPS obtenidos a partir de un primer sensor GPS y segundos datos de GPS obtenidos de un segundo sensor GPS. Un evaluador de datos de detección compara un error de detección de los primeros datos GPS y un error de detección de los segundos datos GPS. En base al resultado de la comparación, el evaluador de los datos de detección determina si los errores de detección deben ser ignorados. Un método donde una alarma que de lo contrario sería generada es deshabilitada o cancelada se puede denominar como filtración de alarmas falsas.

El objeto de la presente solicitud se relaciona con la Clasificación Internacional de Patentes (CIP): H04N 7/16 // 21/00; H04W 64/00.

4. De la solicitud de patente

Reivindicaciones (Art. 30 D 486, Art. 22 PCT)

- Las reivindicaciones 1 y 11 no son claras porque el término: reivs. 1 y 11: “*a/ menos*”; es impreciso, por lo cual no permite distinguir la invención del estado de la técnica. Se sugiere sustituirlo por un término preciso o un rango concreto.
- Según la descripción, la invención está caracterizada por un módulo de comunicaciones, un evaluador de datos de detección, una interfaz de usuario y un dispositivo interfaz de red, pero estas características no están mencionadas en las reivindicaciones. Se sugiere corregir esta inconsistencia entre la descripción y las reivindicaciones modificando la descripción o las reivindicaciones para que concuerden.
- Las reivindicaciones 1, 2, 4, 8, 11, 12, 18 y 20 no son claras, debido a que poseen términos generales que no permiten establecer un concepto suficiente de la invención que se está reclamando. Estos términos se describen a continuación: reivs. 1, 2, 11, 12 y 20: “(...) *dispositivo electrónico* (...)”; reivs. 4: “(...) *primer dispositivo* (...)”; reiv. 4: “(...) *segundo dispositivo* (...)”; reiv. 11: “(...) *memoria* (...)”; reivs. 1, 11: “(...)

Oficio N° 9367

Ref. Expediente N° 14123459

procesador (...); reivs. 8 y 18: (...) *bloqueo GPS (...)*. Se sugiere hacer la aclaración respectiva.

5. Determinación del Estado de la Técnica

El estado de la técnica se determinó con base en la fecha de prioridad: noviembre 29 de 2011 y se encontraron los siguientes documentos que anticipan el objeto de esta solicitud:

Ítem	Documento	Título	Fecha de Publicación
D1	WO 99/53624	"Gps Data Access System"	21/Octubre/1999
D2	WO 2011/003099	"Devices and techniques for determining and facilitating authorized distribution of media content"	06/Enero/2011

El documento D1¹ divulga una señal de control de acceso que autoriza el acceso a una señal de datos de Internet o una señal de datos de otra red de ordenadores (Pág. 7, Fl. 9, líneas 11 a 13).

El documento D2² divulga un módulo para su uso en relación con un contenido de medios set-top box. El módulo puede incluir un nodo de comunicaciones configurado para interconectarse con el set-top box multimedia que recibe el contenido de medios, un receptor y/o transceptor y la lógica de control. (Fl. 1, resumen).

6. Examen de Patentabilidad (Art. 14 D486)

Novedad (Art 16 D486)

La reivindicación 1 consiste en un: *"Método para controlar la coubicación de dispositivos electrónicos en una zona geográfica (...)"* (Ver página 27 del radicado N° 14-123459-00000-0000).

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

Características esenciales	D1
Tratar los primeros datos de sistema de posición global (GPS) obtenidos utilizando un primer sensor GPS de un primer dispositivo electrónico, los primeros datos GPS para identificar una primera ubicación geográfica del	Las señales recibidas por la antena (36) son enviadas a un decodificador receptor integrado (IRD) (37) y se filtran (el filtro no se muestra) usando técnicas conocidas tales que las señales directas del GPS (38) se dirijan al receptor de señales del GPS (42) y las señales de comunicaciones (40) se dirijan al receptor/decodificador de satélite (44) (que sirve como un dispositivo de entrada de la señal) (Pág. 28, Fl. 30, líneas 17 a 23).

¹https://worldwide.espacenet.com/publicationDetails/biblio?II=0&ND=3&adjacent=true&locale=en_EP&FT=D&date=19991021&CC=WO&NR=9953624A1&KC=A1

²https://worldwide.espacenet.com/publicationDetails/biblio?CC=WO&NR=2011003099A1&KC=A1&FT=D&ND=3&date=20110106&DB=&locale=en_EP

Oficio N° 9367

Ref. Expediente N° 14123459

primer dispositivo electrónico.	
Tratar los segundos datos de GPS obtenidos utilizando un segundo sensor GPS de un segundo dispositivo electrónico, los segundos datos GPS para identificar una segunda ubicación geográfica del segundo dispositivo electrónico.	En una realización más sensible al costo y/o cuando el recipiente (340) puede ser esperado a ser renovado con más frecuencia, el dispositivo de correlación y el demodulador (345) pueden colocarse fuera del contenedor (340). Esto permite que el procesamiento de frecuencia de radio (RF) en (345) sea realizado fuera del contenedor (340), y elimina la necesidad de que la señal de RF del receptor de señales del GPS (375) pase través de una clavija de conexión del contenedor (340) (Pág. 43, Fl. 45, líneas 6 a 13).
Comparar, usando un procesador, un error de detección de los primeros datos GPS y un error de detección de los segundos datos GPS.	La salida del bloque (140) es el error de distancia entre la posición actual y la posición autorizada y se entrega al bloque (145). El bloque (145) de procesamiento primero determina si el error de distancia es inferior a un valor umbral prescrito, alfa (Pág. 35, Fl. 37, líneas 21 a 25). En este caso, el demultiplexor (110) proporciona el área excluida en términos de coordenadas GPS al procesador (140) a través del recorrido (142). El procesador (140) compara entonces el área excluida con la posición mantenida en la memoria (130) (Pág. 37, Fl. 39, líneas 6 a 9).
Basado en un resultado de la comparación, determinar si el error de detección de los primeros datos GPS y el error de detección de los segundos datos GPS deben ser ignorados.	Así que cualquier rango de error único producido por el proceso de medida del GPS no inhabilitará el IRD, para lo que se utiliza un segundo valor de umbral denominado beta. Este proceso requiere que un porcentaje predeterminado de los errores estén dentro del umbral alfa (Pág. 36, Fl. 38, líneas 7 a 12).

De acuerdo con la tabla anterior, donde se comparan las características técnicas de la reivindicación 1 con la anterioridad D1, el método descrito en dicha reivindicación, ya era conocido en el estado de la técnica. Por lo tanto, la reivindicación 1 no es nueva.

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

- Reivindicaciones 2, 6, 7, 9 y 10: Una capacidad adicional de este sistema permite que ciertas áreas geográficas sean excluidas de proveer una autorización de la posición. En este caso, el demultiplexor (110) proporciona el área excluida en términos de coordenadas GPS al procesador (140) a través del recorrido (142). El procesador (140) compara entonces el área excluida con la posición almacenada en la memoria (130). Si la posición en la memoria (130) está dentro del área excluida enviada a través de la ruta (142), entonces el bloque (140) envía el rango máximo de error posible al bloque (145) que responde al no autorizar la posición en su salida (147) (Pág. 37, Fl. 39, líneas 4 a 13).
- Reivindicación 4: Las señales recibidas por la antena (36) son enviadas a un decodificador receptor integrado (IRD) (37) y se filtran (el filtro no se muestra) usando técnicas conocidas tales que las señales directas del GPS (38) se dirijan al receptor de señales del GPS (42) y las señales de comunicaciones (40) se dirijan al receptor/decodificador de satélite (44) (que sirve como un dispositivo de entrada de la señal) (Pág. 28, Fl. 30, líneas 17 a 23). En una realización más sensible al costo y/o cuando el recipiente (340) puede ser esperado a ser

Oficio N° 9367

Ref. Expediente N° 14123459

renovado con más frecuencia, el dispositivo de correlación y el demodulador (345) pueden colocarse fuera del contenedor (340). Esto permite que el procesamiento de frecuencia de radio (RF) en (345) sea realizado fuera del contenedor (340), y elimina la necesidad de que la señal de RF del receptor de señales del GPS (375) pase través de una clavija de conexión del contenedor (340) (Pág. 43, Fl. 45, líneas 6 a 13).

- Reivindicación 5: Las señales recibidas por la antena (36) son enviadas a un decodificador receptor integrado (IRD) (37) y se filtran (el filtro no se muestra) usando técnicas conocidas tales que las señales directas del GPS (38) se dirijan al receptor de señales del GPS (42) y las señales de comunicaciones (40) se dirijan al receptor/decodificador de satélite (44) (que sirve como un dispositivo de entrada de la señal) (Pág. 28, Fl. 30, líneas 17 a 23). Así, el control de acceso central (810) está vinculado a través de un medio de transmisión (cable, emisión por satélite, transmisión de manera no satélite, etc.) para los controles de acceso del cliente, tales como (812A) y (812B) (se muestran dos, pero podría ser un número mucho más grande). Se conecta a los productos de los programas de control de acceso de cliente (812A) correspondientes de ordenador (872), televisión (884) y sistema de audio (886) (Pág. 73, Fl. 75, línea 20 a Pág. 74, Fl. 76, línea 2). Por lo tanto, el control de acceso de cliente (712), la antena (736), el IRD (737), las señales del GPS (736), las señales de satélite (740), el receptor GPS (742), el receptor/decodificador (744), el demultiplexor (746), el sistema de acceso condicional (748), el procesador de datos GPS (754) y el dispositivo de correlación (756) se construyen y son operables como los componentes correspondientes de la figura 2, excepto como se discute a continuación (Pág. 71, Fl. 73, líneas 4 a 10).
- Reivindicación 8: Por ejemplo, un determinador de región similar a la figura 12 puede comparar el índice de la región previamente almacenado con el valor actual y bloquear el acceso en caso de cambio. (El índice previamente almacenado puede ser un índice de la región en el cuadro de control de acceso de cliente establecido por una tarjeta inteligente cuando se proporciona al cliente o simplemente el valor determinado inicial utilizando un determinador de región como la figura 12). No obstante, una segunda técnica permite al cliente mover el cuadro o el control de acceso al cliente (37) de la región R3 a la región R4 (Pág. 69, Fl. 71, líneas 16 a 25).

La reivindicación 11 consiste en un: “*Sistema implementado por ordenador para monitorizar la coubicación (...)*” (Ver página 29 del radicado N° 14-123459-00000-0000).

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

Características esenciales	D1
Procesador acoplado a una memoria.	En este caso, el demultiplexor (110) proporciona el área excluida en términos de coordenadas GPS al procesador (140) a través del recorrido (142). El procesador (140) compara entonces el área excluida con la posición mantenida en la memoria (130) (Pág. 37, Fl. 39, líneas 6 a 9).
Módulo de comunicaciones. Recibir, en un sistema de gestión de coubicación, primeros datos GPS obtenidos	Las señales recibidas por la antena (36) son enviadas a un decodificador receptor integrado (IRD) (37) y se filtran (el filtro no se muestra) usando técnicas conocidas tales que las señales directas del GPS (38) se dirijan al receptor de señales del GPS (42) y las señales de comunicaciones (40) se dirijan al receptor/decodificador

Oficio N° 9367

Ref. Expediente N° 14123459

utilizando un primer sensor GPS de un primer dispositivo electrónico, los primeros datos GPS para identificar una primera ubicación geográfica del primer dispositivo electrónico.	de satélite (44) (que sirve como un dispositivo de entrada de la señal) (Pág. 28, Fl. 30, líneas 17 a 23).
Recibir, en el sistema de gestión de ubicación, segundos datos de GPS obtenidos de un segundo sensor utilizando un segundo dispositivo electrónico, los segundos datos GPS para identificar una segunda ubicación geográfica del segundo dispositivo electrónico.	En una realización más sensible al costo y/o cuando el recipiente (340) puede ser esperado a ser renovado con más frecuencia, el dispositivo de correlación y el demodulador (345) pueden colocarse fuera del contenedor (340). Esto permite que el procesamiento de frecuencia de radio (RF) en (345) sea realizado fuera del contenedor (340), y elimina la necesidad de que la señal de RF del receptor de señales del GPS (375) pase través de una clavija de conexión del contenedor (340) (Pág. 43, Fl. 45, líneas 6 a 13).
Comparar, usando al menos un procesador, un error de detección de los primeros datos GPS y un error de detección de los segundos datos GPS.	La salida del bloque (140) es el error de distancia entre la posición actual y la posición autorizada y se entrega al bloque (145). El bloque (145) de procesamiento primero determina si el error de distancia es inferior a un valor umbral prescrito, alfa (Pág. 35, Fl. 37, líneas 21 a 25).
Basado en un resultado de la comparación, determinar si el error de detección de los primeros datos GPS y el error de detección de los segundos datos GPS deben ser ignorados.	Así que cualquier rango de error único producido por el proceso de medida del GPS no inhabilitará el IRD, para lo que se utiliza un segundo valor de umbral denominado beta. Este proceso requiere que un porcentaje predeterminado de los errores estén dentro del umbral alfa (Pág. 36, Fl. 38, líneas 7 a 12).

De acuerdo con la tabla anterior, donde se comparan las características técnicas de la reivindicación 11 con la anterioridad D1, el sistema descrito en dicha reivindicación, ya era conocido en el estado de la técnica. Por lo tanto, la reivindicación 11 no es nueva.

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

- Reivindicaciones 12, 16, 17 y 19: Una capacidad adicional de este sistema permite que ciertas áreas geográficas sean excluidas de proveer una autorización de la posición. En este caso, el demultiplexor (110) proporciona el área excluida en términos de coordenadas GPS al procesador (140) a través del recorrido (142). El procesador (140) compara entonces el área excluida con la posición almacenada en la memoria (130). Si la posición en la memoria (130) está dentro del área excluida enviada a través de la ruta (142), entonces el bloque (140) envía el rango máximo de error posible al bloque (145) que responde al no autorizar la posición en su salida (147) (Pág. 37, Fl. 39, líneas 4 a 13).
- Reivindicación 15: Las señales recibidas por la antena (36) son enviadas a un decodificador receptor integrado (IRD) (37) y se filtran (el filtro no se muestra) usando técnicas conocidas tales que las señales directas del GPS (38) se dirijan al receptor de señales del GPS (42) y las señales de comunicaciones (40) se

Oficio N° 9367

Ref. Expediente N° 14123459

dirijan al receptor/decodificador de satélite (44) (que sirve como un dispositivo de entrada de la señal) (Pág. 28, Fl. 30, líneas 17 a 23). En una realización más sensible al costo y/o cuando el recipiente (340) puede ser esperado a ser renovado con más frecuencia, el dispositivo de correlación y el demodulador (345) pueden colocarse fuera del contenedor (340). Esto permite que el procesamiento de frecuencia de radio (RF) en (345) sea realizado fuera del contenedor (340), y elimina la necesidad de que la señal de RF del receptor de señales del GPS (375) pase través de una clavija de conexión del contenedor (340) (Pág. 43, Fl. 45, líneas 6 a 13).

- Reivindicación 18: Por ejemplo, un determinador de región similar a la figura 12 puede comparar el índice de la región previamente almacenado con el valor actual y bloquear el acceso en caso de cambio. (El índice previamente almacenado puede ser un índice de la región en el cuadro de control de acceso de cliente establecido por una tarjeta inteligente cuando se proporciona al cliente o simplemente el valor determinado inicial utilizando un determinador de región como la figura 12). No obstante, una segunda técnica permite al cliente para mover el cuadro o el control de acceso al cliente (37) de la región R3 a la región R4 (Pág. 69, Fl. 71, líneas 16 a 25).

La reivindicación 20 consiste en: *“Un medio de almacenamiento no transitorio legible por máquina con datos de instrucción (...)”* (Ver página 31 del radicado N° 14-123459-00000-0000).

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

Características esenciales	D1
Recibir, en un sistema de gestión de coubicación, primeros datos GPS obtenidos utilizando un primer sensor GPS de un primer dispositivo electrónico, los primeros datos GPS para identificar una primera ubicación geográfica del primer dispositivo electrónico	Las señales recibidas por la antena (36) son enviadas a un decodificador receptor integrado (IRD) (37) y se filtran (el filtro no se muestra) usando técnicas conocidas tales que las señales directas del GPS (38) se dirijan al receptor de señales del GPS (42) y las señales de comunicaciones (40) se dirijan al receptor/decodificador de satélite (44) (que sirve como un dispositivo de entrada de la señal) (Pág. 28, Fl. 30, líneas 17 a 23).
Recibir, en sistema de gestión de coubicación, segundos datos de GPS obtenidos de un segundo sensor obtenido utilizando un segundo sensor GPS de un segundo dispositivo electrónico, los segundos datos GPS para identificar una segunda ubicación geográfica del segundo dispositivo electrónico.	En una realización más sensible al costo y/o cuando el recipiente (340) puede ser esperado a ser renovado con más frecuencia, el dispositivo de correlación y el demodulador (345) pueden colocarse fuera del contenedor (340). Esto permite que el procesamiento de frecuencia de radio (RF) en (345) sea realizado fuera del contenedor (340), y elimina la necesidad de que la señal de RF del receptor de señales del GPS (375) pase través de una clavija de conexión del contenedor (340) (Pág. 43, Fl. 45, líneas 6 a 13).
Comparar, usando al menos un procesador, un error de detección de los primeros datos GPS y un error de detección de los segundos datos GPS.	La salida del bloque (140) es el error de distancia entre la posición actual y la posición autorizada y se entrega al bloque (145). El bloque (145) de procesamiento primero determina si el error de distancia es inferior a un valor umbral prescrito, alfa (Pág. 35, Fl. 37, líneas 21 a 25).

Oficio N° 9367

Ref. Expediente N° 14123459

Basado en un resultado de la comparación, determinar si el error de detección de los primeros datos GPS y el error de detección de los segundos datos GPS deben ser ignorados.	Así que cualquier rango de error único producido por el proceso de medida del GPS no inhabilitará el IRD, para lo que se utiliza un segundo valor de umbral denominado beta. Este proceso requiere que un porcentaje predeterminado de los errores estén dentro del umbral alfa (Pág. 36, Fl. 38, líneas 7 a 12).
--	---

De acuerdo con la tabla anterior, donde se comparan las características técnicas de la reivindicación 20 con la anterioridad D1, el medio descrito en dicha reivindicación, ya era conocido en el estado de la técnica. Por lo tanto, la reivindicación 20 no es nueva.

Nivel inventivo (Art 18 D486)

La reivindicación 3 consiste en un: *“Método según la reivindicación 1 o 2, donde el procesamiento de los primeros datos (...)”* (Ver página 27 del radicado N° 14-123459-00000-0000).

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

Reiv.	Características esenciales	D1	D2
1	Tratar los primeros datos de sistema de position global (GPS) obtenidos utilizando un primer sensor GPS de un primer dispositivo electrónico, los primeros datos GPS para identificar una primera ubicación geográfica del primer dispositivo electrónico.	Las señales recibidas por la antena (36) son enviadas a un decodificador receptor integrado (IRD) (37) y se filtran (el filtro no se muestra) usando técnicas conocidas tales que las señales directas del GPS (38) se dirijan al receptor de señales del GPS (42) y las señales de comunicaciones (40) se dirijan al receptor/decodificador de satélite (44) (que sirve como un dispositivo de entrada de la señal) (Pág. 28, Fl. 30, líneas 17 a 23).	No se menciona
1	Tratar los segundos datos de GPS obtenidos utilizando un segundo sensor GPS de un segundo dispositivo electrónico, los segundos datos GPS para identificar una segunda ubicación geográfica del segundo dispositivo electrónico.	En una realización más sensible al costo y/o cuando el recipiente (340) puede ser esperado a ser renovado con más frecuencia, el dispositivo de correlación y el demodulador (345) pueden colocarse fuera del contenedor (340). Esto permite que el procesamiento de frecuencia de radio (RF) en (345) sea realizado fuera del contenedor (340), y elimina la necesidad de que la señal de RF del receptor de señales del GPS (375) pase través de una clavija de conexión del contenedor (340) (Pág. 43, Fl. 45, líneas 6 a 13).	No se menciona
1	Comparar, usando un procesador, un error de detección de los primeros datos GPS y un error de detección de los segundos datos GPS.	La salida del bloque (140) es el error de distancia entre la posición actual y la posición autorizada y se entrega al bloque (145). El bloque (145) de procesamiento primero determina si el error de distancia es inferior a un valor umbral prescrito, alfa (Pág. 35, Fl. 37,	No se menciona

Oficio N° 9367

Ref. Expediente N° 14123459

		líneas 21 a 25). En este caso, el demultiplexor (110) proporciona el área excluida en términos de coordenadas GPS al procesador (140) a través del recorrido (142). El procesador (140) compara entonces el área excluida con la posición mantenida en la memoria (130) (Pág. 37, Fl. 39, líneas 6 a 9).	
1	Basado en un resultado de la comparación, determinar si el error de detección de los primeros datos GPS y el error de detección de los segundos datos GPS deben ser ignorados.	Así que cualquier rango de error único producido por el proceso de medida del GPS no inhabilitará el IRD, para lo que se utiliza un segundo valor de umbral denominado beta. Este proceso requiere que un porcentaje predeterminado de los errores estén dentro del umbral alfa (Pág. 36, Fl. 38, líneas 7 a 12).	No se menciona
3	El procesamiento de los primeros datos GPS y los segundos datos GPS es en un servidor de gestión de coubicación.	Las señales recibidas por la antena (36) son enviadas a un decodificador receptor integrado (IRD) (37) y se filtran (el filtro no se muestra) usando técnicas conocidas tales que las señales directas del GPS (38) se dirijan al receptor de señales del GPS (42) y las señales de comunicaciones (40) se dirijan al receptor/decodificador de satélite (44) (que sirve como un dispositivo de entrada de la señal) (Pág. 28, Fl. 30, líneas 17 a 23). En una realización más sensible al costo y/o cuando el recipiente (340) puede ser esperado a ser renovado con más frecuencia, el dispositivo de correlación y el demodulador (345) pueden colocarse fuera del contenedor (340). Esto permite que el procesamiento de frecuencia de radio (RF) en (345) sea realizado fuera del contenedor (340), y elimina la necesidad de que la señal de RF del receptor de señales del GPS (375) pase través de una clavija de conexión del contenedor (340) (Pág. 43, Fl. 45, líneas 6 a 13). No se menciona el servidor.	En ciertas realizaciones, la lógica de control puede emitir una segunda señal que lleva uno o más identificadores a un dispositivo remoto, el servidor y/o el sistema de base de datos (no mostrado), recibe una tercera señal que lleva una o más ubicaciones de los dispositivos de comunicación remotos asociados con los identificadores de dispositivos de comunicación remotos. En otras realizaciones, el módulo puede incluir una base de datos de ubicaciones de los dispositivos de comunicación a distancia (Pág. 16, Fl. 18, Párr. 058).

El documento D1 se considera el estado de la técnica más cercano a la invención definida en la reivindicación 3 porque divulga una señal de control de acceso que autoriza el acceso a una señal de datos de Internet o una señal de datos de otra red de ordenadores (Pág. 7, Fl. 9, líneas 11 a 13).

Oficio N° 9367

Ref. Expediente N° 14123459

La diferencia entre la invención, definida en la reivindicación 3 y la señal de control de D1 consiste en que el método de la reivindicación 3 posee un servidor de gestión de coubicación.

El efecto que logra el incluir un servidor de gestión de coubicación es poder almacenar y procesar los datos provenientes de los dos dispositivos GPS.

Por lo tanto, el problema técnico objetivo que pretende resolver esta invención se puede formular así: “¿cómo modificar la señal de control conocida en D1 para lograr almacenar y procesar los datos provenientes de los dos dispositivos GPS?”.

Sin embargo, la utilización de un servidor de gestión de coubicación, ya está divulgada en el documento D2 que se refiere a que en ciertas realizaciones, la lógica de control puede emitir una segunda señal que lleva uno o más identificadores a un dispositivo remoto, el servidor y/o el sistema de base de datos (no mostrado), recibe una tercera señal que lleva una o más ubicaciones de los dispositivos de comunicación remotos asociados con los identificadores de dispositivos de comunicación remotos. En otras realizaciones, el módulo puede incluir una base de datos de ubicaciones de los dispositivos de comunicación a distancia (Pág. 16, Fl. 18, Párr. 058).

En consecuencia, la persona del oficio normalmente versada en la materia, incluiría el servidor del documento D2 en la señal de control divulgada en el documento D1 para llegar así al objeto de la reivindicación 3 de la solicitud. Por lo cual se considera obvia.

La reivindicación 13 consiste en: “Sistema según la reivindicación 11 o 12, donde el evaluador de los datos (...)” (Ver página 27 del radicado N° 14-123459-00000-0000).

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

Reiv.	Características esenciales	D1	D2
1	Tratar los primeros datos de sistema de position global (GPS) obtenidos utilizando un primer sensor GPS de un primer dispositivo electrónico, los primeros datos GPS para identificar una primera ubicación geográfica del primer dispositivo electrónico.	Las señales recibidas por la antena (36) son enviadas a un decodificador receptor integrado (IRD) (37) y se filtran (el filtro no se muestra) usando técnicas conocidas tales que las señales directas del GPS (38) se dirijan al receptor de señales del GPS (42) y las señales de comunicaciones (40) se dirijan al receptor/decodificador de satélite (44) (que sirve como un dispositivo de entrada de la señal) (Pág. 28, Fl. 30, líneas 17 a 23).	No se menciona
1	Tratar los segundos datos de GPS obtenidos utilizando un segundo sensor GPS de un segundo dispositivo electrónico, los segundos datos GPS para identificar una segunda ubicación geográfica del segundo	En una realización más sensible al costo y/o cuando el recipiente (340) puede ser esperado a ser renovado con más frecuencia, el dispositivo de correlación y el demodulador (345) pueden colocarse fuera del contenedor (340). Esto permite que el procesamiento de frecuencia de radio (RF) en (345) sea realizado fuera del contenedor (340), y elimina la necesidad de que la señal de RF del receptor de	No se menciona

Oficio N° 9367

Ref. Expediente N° 14123459

	dispositivo electrónico.	señales del GPS (375) pase través de una clavija de conexión del contenedor (340) (Pág. 43, Fl. 45, líneas 6 a 13).	
1	Comparar, usando un procesador, un error de detección de los primeros datos GPS y un error de detección de los segundos datos GPS.	La salida del bloque (140) es el error de distancia entre la posición actual y la posición autorizada y se entrega al bloque (145). El bloque (145) de procesamiento primero determina si el error de distancia es inferior a un valor umbral prescrito, alfa (Pág. 35, Fl. 37, líneas 21 a 25). En este caso, el demultiplexor (110) proporciona el área excluida en términos de coordenadas GPS al procesador (140) a través del recorrido (142). El procesador (140) compara entonces el área excluida con la posición mantenida en la memoria (130) (Pág. 37, Fl. 39, líneas 6 a 9).	No se menciona
1	Basado en un resultado de la comparación, determinar si el error de detección de los primeros datos GPS y el error de detección de los segundos datos GPS deben ser ignorados.	Así que cualquier rango de error único producido por el proceso de medida del GPS no inhabilitará el IRD, para lo que se utiliza un segundo valor de umbral denominado beta. Este proceso requiere que un porcentaje predeterminado de los errores estén dentro del umbral alfa (Pág. 36, Fl. 38, líneas 7 a 12).	No se menciona
13	El evaluador de los datos de detección se está ejecutando en un servidor de gestión de coubicación.	Las señales recibidas por la antena (36) son enviadas a un decodificador receptor integrado (IRD) (37) y se filtran (el filtro no se muestra) usando técnicas conocidas tales que las señales directas del GPS (38) se dirijan al receptor de señales del GPS (42) y las señales de comunicaciones (40) se dirijan al receptor/decodificador de satélite (44) (que sirve como un dispositivo de entrada de la señal) (Pág. 28, Fl. 30, líneas 17 a 23). En una realización más sensible al costo y/o cuando el recipiente (340) puede ser esperado a ser renovado con más frecuencia, el dispositivo de correlación y el demodulador (345) pueden colocarse fuera del contenedor (340). Esto permite que el procesamiento de frecuencia de radio (RF) en (345) sea realizado fuera del contenedor (340), y elimina la necesidad de que la señal de RF del receptor de señales del GPS (375) pase través de una clavija de conexión del contenedor (340) (Pág. 43, Fl. 45, líneas 6 a 13).	En ciertas realizaciones, la lógica de control puede emitir una segunda señal que lleva uno o más identificadores a un dispositivo remoto, el servidor y/o el sistema de base de datos (no mostrado), recibe una tercera señal que lleva una o más ubicaciones de los dispositivos de comunicación remotos asociados con los identificadores de dispositivos de comunicación remotos. En otras realizaciones, el módulo puede incluir una base de datos de ubicaciones de los dispositivos de comunicación a distancia (Pág. 16, Fl. 18, Párr. 058).

Oficio N° 9367

Ref. Expediente N° 14123459

	No se menciona el servidor.	
--	-----------------------------	--

El documento D1 se considera el estado de la técnica más cercano a la invención definida en la reivindicación 13 porque divulga una señal de control de acceso que autoriza el acceso a una señal de datos de Internet o una señal de datos de otra red de ordenadores (Pág. 7, Fl. 9, líneas 11 a 13).

La diferencia entre la invención, definida en la reivindicación 13 y la señal de control de D1 consiste en que el sistema de la reivindicación 13 posee un servidor de gestión de coubicación.

El efecto que logra el incluir un servidor de gestión de coubicación es poder almacenar y procesar los datos provenientes de los dos dispositivos GPS.

Por lo tanto, el problema técnico objetivo que pretende resolver esta invención se puede formular así: “¿cómo modificar la señal de control conocida en D1 para lograr almacenar y procesar los datos provenientes de los dos dispositivos GPS?”.

Sin embargo, la utilización de un servidor de gestión de coubicación, ya está divulgada en el documento D2 que se refiere a que en ciertas realizaciones, la lógica de control puede emitir una segunda señal que lleva uno o más identificadores a un dispositivo remoto, el servidor y/o el sistema de base de datos (no mostrado), recibe una tercera señal que lleva una o más ubicaciones de los dispositivos de comunicación remotos asociados con los identificadores de dispositivos de comunicación remotos. En otras realizaciones, el módulo puede incluir una base de datos de ubicaciones de los dispositivos de comunicación a distancia (Pág. 16, Fl. 18, Párr. 058).

En consecuencia, la persona del oficio normalmente versada en la materia, incluiría el servidor del documento D2 en la señal de control divulgada en el documento D1 para llegar así al objeto de la reivindicación 13 de la solicitud. Por lo cual se considera obvia.

Asimismo, el documento D2 divulga las características de las siguientes reivindicaciones dependientes así:

- Reivindicación 14: En ciertas realizaciones, la lógica de control puede emitir una segunda señal que lleva uno o más identificadores a un dispositivo remoto, el servidor y/o el sistema de base de datos (no mostrado), recibe una tercera señal que lleva una o más ubicaciones de los dispositivos de comunicación remotos asociados con los identificadores de dispositivos de comunicación remotos. En otras realizaciones, el módulo puede incluir una base de datos de ubicaciones de los dispositivos de comunicación a distancia (Pág. 16, Fl. 18, Párr. 058). En el paso (350), si se desea, la lógica de control actualiza la información de ubicación registrada automáticamente. El registro se asegura que los proveedores de servicios de contenidos de medios, por ejemplo, los proveedores de servicios digitales por satélite o de televisión, tendrán información de identificación para un lugar determinado en el que se puede encontrar el módulo (y por lo tanto un STB asociado) (Pág. 17, Fl. 19, Párr. 062).

7. Conclusión

Oficio N° 9367

Ref. Expediente N° 14123459

Los requisitos de Patentabilidad de la presente solicitud están afectados así:

Ítem	Documento	Reivindicaciones afectadas	Requisito que afecta
D1	WO 99/53624	1, 2, 4 a 12 y 15 a 20	Novedad/ Nivel inventivo
		3, 13 y 14	Nivel Inventivo
D2	WO 2011/003099	3, 13 y 14	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.

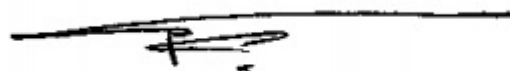
Si como respuesta a este requerimiento la solicitante llegara a modificar: i) el capítulo reivindicatorio, ii) la descripción de la invención a proteger, iii) o presente un nuevo capítulo reivindicatorio, y desee que se realice un nuevo examen de patentabilidad a esta modificación, no deberá pagar la tasa de modificación voluntaria pero sí la correspondiente a la tasa de examen de patentabilidad. En todo caso, el número de requerimientos por no patentabilidad estará supeditado a que el término del estudio de patentabilidad no sea superior a 18 meses, contados desde la publicación de la solicitud de patente de invención. Adicionalmente, se le recuerda a la solicitante que si como respuesta a este requerimiento llegara a modificar el capítulo reivindicatorio y éste contenga más de diez (10) reivindicaciones deberá pagar la tasa por reivindicación adicional.

Se invita a la solicitante se sirva indicar, si así lo considera, su renuncia al término faltante para los sesenta (60) días.

Notifíquese el presente oficio conforme a lo dispuesto en el Título I, Actuaciones ante la Superintendencia de Industria y Comercio; Capítulo sexto, publicación, comunicación, notificación y ejecutoria de las decisiones de la Superintendencia de Industria y Comercio, informándoles que contra el mismo no procede el recurso de la vía gubernativa.

El anterior requerimiento fue elaborado el 08 de septiembre de 2016.

Atentamente,



DIRECTOR DE NUEVAS CREACIONES (C)

Elaborado: FERNANDO NICOLAS VARGAS PLAZAS
Revisado: ANGELICA MARIA RAMIREZ CANO

Oficio N° 9367

Ref. Expediente N° 14123459

Aprobado: JOSE LUIS SALAZAR LOPEZ