

INFORME DE BÚSQUEDA DE PATENTES

N° de solicitud: NC2016/0001196

CRITERIOS PARA LA BÚSQUEDA (Anexar pantallazo o reporte en PDF, junto con los boléanos utilizados*. Para el caso de secuencias, anexar alineamientos)

Palabras clave utilizadas robotic, hand, orthosis, rehabilitation

CLASIFICACIONES UTILIZADAS PARA LA BÚSQUEDA CIP: A61F 2/42.

CPC:

DOCUMENTOS CONSIDERADOS RELEVANTES (documentos patentes, literatura no patente, etc...)

Informes/Base de datos	N° de solicitud/Autor**	Fecha de Publicación/Presentación (DD/MM/AAAA)	Reiv. afectadas (Con indicación, si procede, de las partes relevantes o números de secuencias)	Categorías especiales de los documentos citados***
SIPI	06206141	18/10/2006		A
	09006656	16/01/2009		A
Patbase	IN04757MU2015A	23/06/2017		A
	US2006249315	09/11/2006		A
	US2005101887	12/05/2005		A
EPOQUE NET	CN106038018	26/10/2016		A
	CN105496618	20/04/2016		A
	IN4450CHE2013	03/04/2015		A
	WO2015044725	02/04/2015		A
	KR20140131021	12/11/2014		A
Google patents	US2010305717	02/12/2010	Reivindicaciones: 1,3 y 4 [Reiv. 17, Pág. 3, Párr. 0070, Pág. 2, Párr. 0067, Pág. 1, Párr. 0025]	Y
	US20110282253	17/11/2011	Reivindicaciones: 1 y 2 [Pág.6, Párr. 0057, Pág.6, Párr. 0056, Pág. 5, Párr. 0051, Pág. 4, Párr. 0048]	Y
	US5683351	04/11/1997		A
	Ca2794193	29/09/2011		A
IEEE	W. Meng, B ET ALL:	11/07/2015		A
	J. Cantillo-Negrete ET ALL:	28/03/2015		A
	S. Ates, V ET ALL:	15/08/2014		A
Articulo 1	SCRIPT passive orthosis: design of interactive hand and wrist exoskeleton for rehabilitation at home after stroke	12/07/2016		A

*** Categorías especiales de documentos citados:

“A” documento que define el estado general de la técnica no considerado como particularmente relevante.
 “E” solicitud de patente o patente anterior pero publicada en la fecha de presentación internacional o en fecha posterior.
 “P” documento publicado antes de la fecha de presentación internacional pero con posterioridad a la fecha de prioridad reivindicada.

“X” documento particularmente relevante; la invención reivindicada no puede considerarse nueva o que implique una actividad inventiva por referencia al documento aisladamente considerado.
 “Y” documento particularmente relevante; la invención reivindicada no puede considerarse que implique una actividad inventiva cuando el documento se asocia a otro u otros documentos de la

	misma naturaleza, cuya combinación resulta evidente para un experto en la materia.
**** Indicar entre paréntesis la Autoridad que realizó la búsqueda o el informe preliminar Ejs: EPO, JP, INAPI.	

Literatura no patente **Se incluye entre otros, toda la referencia de la literatura no patente.	Artículo 1. Disponible en: https://link.springer.com/content/pdf/10.1007%2Fs10514-016-9589-6.pdf W. Meng, B. Sheng, M. Klinger, Q. Liu, Z. Zhou and S. Q. Xie, "Design and control of a robotic wrist orthosis for joint rehabilitation," 2015 IEEE International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM), Busan, 2015, pp. 1235-1240. J. Cantillo-Negrete, R. i. Carino-Escobar, D. Elias-Vinas and J. Gutierrez-Martinez, "Control signal for a mechatronic hand orthosis aimed for neurorhabilitation," 2015 Pan American Health Care Exchanges (PAHCE), Vina del Mar, 2015, pp. 1-4. S. Ates, V. I. Sluiter, P. Lammertse and A. H. A. Stienen, "ServoSEA concept: Cheap, miniature series-elastic actuators for orthotic, prosthetic and robotic hands," 5th IEEE RAS/EMBS International Conference on Biomedical Robotics and Biomechatronics, Sao Paulo, 2014, pp. 752-757. https://dspace.ups.edu.ec/bitstream/123456789/2814/1/UPS-CT002463.pdf http://www.instructables.com/id/Galileo-Hand-Protesis-de-Mano-Impresa-en-3D/
--	---

Fecha del reporte de búsqueda:	14 marzo de 2018
---------------------------------------	------------------