

INFORME DE BÚSQUEDA DE PATENTES				
N° de solicitud: 15278320				
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		Servomotor, wrist, hand, glove, voice, recognition, electromyography, EMG, wearable		
CLASIFICACIONES UTILIZADAS PARA LA BÚSQUEDA		CIP: A61H 1/02. 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***
Patbase	US2013226350	29/08/2013	-	A
	US9104271	11/08/2015	-	E
	CN103315880	25/09/2013	-	A
SIPI	02100422	27/06/2003	-	A
	08005880	31/04/2008	-	A
	14107178	30/04/2014	-	A
	NC2016/0000085	21/07/2016	-	E
	07035152	30/11/2007	-	A
Google Patents	US20100106044	29/04/2010	-	A
	US20130204435	08/08/2013	-	A
	US20110282253	17/11/2011	-	A
	US5447403	05/09/1995	-	A
	US20100305717	02/12/2010	Reiv. 1 ((Pág. 2, Fl. 23, Párr. 0066); (Pág. 3, Fl. 24, Párr. 0073); (Pág. 2, Fl. 23, Párr. 0067); (Pág. 3, Fl. 24, Párr. 0076)).	Y
	CN101987047	23/03/2011	Reiv. 1 (Fl. 4, Párr. 0024).	Y
IEEE	Sangit Sasidhar; Sanjib Kumar Panda; Xu Jianxin	26/07/2010	-	A
	Dmitry Popov; Igor Gaponov; Jee-Hwan Ryu	20/12/2016	-	E
	Ju-Hwan Bae; Young-Min Kim; Inhyuk Moon	31/08/2012	-	A
	Chien-Wei Chen; Rui-Ming Hong; Hung-Yu Wang	26/12/2016	-	E
Orbit	WO2010117065	14/10/2010	-	A
	US20060109645	25/05/2006	-	A
	CN106420256	22/02/2017	-	E
EPOQUE	US2012238920	20/09/2012	-	A
	CN202637390	02/01/2013	-	A
	CN101450484	10/062009	-	A
	EP0516932	09/12/1992	-	A
*** Categorías especiales de documentos citados:				
“A” documento que define el estado general de la técnica no considerado como particularmente relevante.		“X” documento particularmente relevante; la invención reivindicada no puede considerarse nueva o que implique una actividad inventiva por		
“E” solicitud de patente o patente anterior pero publicada		referencia al documento aisladamente considerado.		

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.	“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	¹ Sasidhar, S., Panda, S. K., & Jianxin, X. (2010, June). A real time control algorithm for a myoelectric glove for the rehabilitation of wrist and elbow of stroke patients. In <i>Control and Automation (ICCA), 2010 8th IEEE International Conference on</i> (pp. 745-749). IEEE. ² Popov, D., Gaponov, I., & Ryu, J. H. (2017). Portable Exoskeleton Glove with Soft Structure for Hand Assistance in Activities of Daily Living. <i>IEEE/ASME Transactions on Mechatronics</i> , 22(2), 865-875. ³ Bae, J. H., Kim, Y. M., & Moon, I. (2012, June). Wearable hand rehabilitation robot capable of hand function assistance in stroke survivors. In <i>Biomedical Robotics and Biomechatronics (BioRob), 2012 4th IEEE RAS & EMBS International Conference on</i> (pp. 1482-1487). IEEE. ⁴ Cañizares, A., Pazos, J., & Benítez, D. (2017, November). On the use of 3D printing technology towards the development of a low-cost robotic prosthetic arm. In <i>Power, Electronics and Computing (ROPEC), 2017 IEEE International Autumn Meeting on</i> (pp. 1-6). IEEE.
Fecha del reporte de búsqueda:	25/04/2018