

Superintendencia de Industria y Comercio
División de Nuevas Creaciones
E.S.D.

Ref.: Respuesta a requerimiento de fondo

Expediente: N° NC2019/0003289

Solicitante: UNIVERSIDAD CATÓLICA DE MANIZALES

Oficio: N° 5691 de 20 de mayo de 2020

Tipo de trámite: PATENTE DE INVENCION

Título actual de la Invención: “APARATO DE TINCIÓN DE MUESTRAS DE PATOLOGÍA”

ADRIANA RAVE VALENCIA, actuando en nombre y representación de UNIVERSIDAD CATÓLICA DE MANIZALES, me permito dar respuesta dentro del plazo legal al requerimiento de examen de fondo de la patente de la referencia, como se presenta a continuación.

Afirma el examinador que existe una anterioridad que anticipa las características esenciales de la presente invención, identificada como D1 y que, por lo tanto, la materia reivindicada no es nueva.

Carece de razón la afirmación del examinador como se pasará a demostrar.

Consideraciones acerca de la interpretación de la novedad

De acuerdo con el Manual Andino de Patentes, las siguientes son las reglas para llevar a cabo el examen de patentabilidad en su componente de novedad:

- a. Una invención tal como se encuentra reivindicada es considerada nueva si no forma parte del estado de la técnica.*
- b. Para el análisis de novedad no se pueden combinar diferentes documentos del estado de la técnica. Sin embargo, si un documento se refiere explícitamente a otro para proporcionar información sobre alguna característica técnica, se puede considerar que el primero está incorporado en el segundo.*

- c. *Para que se afecte la novedad las características técnicas de los elementos deben ser iguales, no pueden ser equivalentes, porque en ese caso la afectación no es por novedad sino por nivel inventivo.*

El mismo Manual Andino de Patentes incorpora el test de novedad:

1. *La publicación del documento es previa a la fecha de prioridad*
2. *Contiene todas las características técnicas explícitas o implícitas*
3. *El examen de novedad se realiza comparando elemento por elemento de la invención tal y como está definido por las reivindicaciones con los del estado de la técnica.*

Si todas las características técnicas de la reivindicación independiente se encuentran descritas en un mismo antecedente y además se encuentra íntimamente relacionadas, el objeto de dicha reivindicación carece de novedad. Si una característica, aunque sea banal, no se encuentra contenida en el antecedente, la reivindicación es nueva.

En caso de ausencia de novedad, el informe técnico deberá citar el antecedente que contiene los elementos de la reivindicación indicando los pasajes donde se encuentra cada uno de ellos.

El mismo Manual Andino de Patentes indica:

“Para que se afecte la novedad las características técnicas de los elementos deben ser iguales, no pueden ser equivalentes, porque en ese caso la afectación no es por novedad sino por nivel inventivo”

Aplicación de los criterios de análisis de novedad al caso concreto

Si se realiza un análisis de novedad de los elementos que conforman la invención, en comparación con D1, se halla lo siguiente:

1. La publicación del documento D1 SI es previo a la solicitud, por lo que se continúa al punto dos del test de novedad.

2. El antecedente contiene todas las características técnicas explícitas o implícitas. Este punto NO SE CUMPLE, en tanto la patente D1 no divulga ninguna de las características técnicas esenciales.

Comparación de las características técnicas esenciales

1. La reivindicación 1 de la patente solicitada indica: Una estructura rectangular (18) con cuatro soportes de sustentación con cavidad en el centro, sobre la cual se soporta un dispositivo de movimiento articulado con desplazamiento en sentido horizontal a todo lo largo de la estructura rectangular (18) utilizando los engranajes dentados (4) y (5), que se conectan con un riel dentado horizontal (23) ubicado en la superficie de la estructura rectangular (18).

El examinador compara esta parte de la reivindicación con D1 de la siguiente forma *“La vista esquemática del aparato de tinción automático revela que consta de una estructura rectangular, apoyada por cuatro soportes con una cavidad central por la cual se soporta un dispositivo de movimiento articulado (21, 22) con desplazamiento en el sentido horizontal a lo largo de la estructura (Figs, 1, 6).”*

Esta afirmación *“una estructura rectangular, apoyada por cuatro soportes con una cavidad central”* no puede ser constatada a partir de un examen visual de las figuras presentadas y no es indicado explícitamente en D1, donde, si se presenta un dispositivo de movimiento con desplazamiento en sentido horizontal, pero donde el mecanismo que genera el movimiento es de naturaleza totalmente diferente al de la patente solicitada. Como consta en la reivindicación 1 de la patente solicitada el dispositivo de movimiento utiliza engranajes dentados que se conectan con un riel horizontal ubicado sobre la superficie de la estructura rectangular (18), por lo cual el dispositivo de movimiento es independiente de la estructura, permitiendo que este sea manual y fácilmente separado de dicha estructura de soporte, facilitando procesos de mantenimiento y transporte. En el caso de D1 (Figura 6) se utiliza un riel guía (23) y un tornillo de alimentación sujeto a la estructura (Columna 9, líneas

10 a 15), para sustentar y generar el movimiento de lo que ellos denominan el “robot” (21) y (22), por lo cual el dispositivo, robot, se encuentra sujeto y dentro de la estructura, y hace parte de esta.

Así mismo, el examinador indica “*Al menos dos robots (solo el primer y segundo robot (21) y (22) se muestran en el dibujo) se mueven hacia la derecha y hacia la izquierda mediante un mecanismo de accionamiento transversal que consiste en un riel de guía (23), un tornillo de alimentación (24) y un motor de eje X (25). Es posible modificar fácilmente el mecanismo para que al menos los robots de remolque puedan ser accionados de forma independiente mediante el uso de al menos dos mecanismos de accionamiento independientes (Col. 9, líneas 10 a 16)*”. En este caso, la reivindicación 1 de la patente solicitada (párrafo 3) indica “*El dispositivo de movimiento cuenta con dos motores, (1) y (2), los cuales son controlados electrónicamente a través de los cables de conexión (3). Cada motor consta de cables de conexión (3) y de control independiente. El primer motor (1) junto con los engranajes (9), (10) y (5) transmite el desplazamiento horizontal, adelante y atrás, del dispositivo de movimiento*”, lo que hace constar nuevamente que el mecanismo que genera el desplazamiento en sentido horizontal hace parte del dispositivo de movimiento y es externo a la estructura (18) de soporte, contrario a D1, donde el motor (25), que genera el movimiento a través del tornillo de alimentación (24) esta sujeto y hace parte de la estructura de soporte, externo al dispositivo de movimiento “robot” (21) y (22).

En ese sentido, la patente solicitada reivindica un único dispositivo de movimiento, contrario a D1, como indica el examinador “*AL MENOS DOS robots (solo el primer y segundo robot (21) y (22) se muestran en el dibujo) se mueven hacia la derecha y hacia la izquierda mediante un mecanismo de accionamiento transversal*”, y la reivindicación 25 (columna 12, líneas 25 a 30) de D1 “*dicho aparato comprende: n (un número de 2 o más) miembros de sujeción del aparato de tinción automática para mover hacia arriba y hacia abajo, hacia la derecha y hacia la izquierda la cesta portaobjetos*”.

2. El examinador indica parte de la reivindicación 1 de la patente solicitada *“El dispositivo de movimiento se articula con una canasta (15) portadora de muestras a ser procesadas y que, a través del engranaje vertical (24), realiza los movimientos ascendente y descendente de introducción de la canasta (15) cuando sea requerido en los recipientes de reactivos (22)”*, y la compara con D1 de la siguiente forma *“Mientras se mantiene enganchado, el miembro de sujeción (8) y la cesta del soporte del portaobjetos (2) se mueven por encima de un recipiente (5) de solución química especificado y luego se bajan para que las muestras de portaobjetos (1) se sumerjan en la solución química durante un período determinado mientras se agitan hacia arriba y hacia abajo. Una vez que se completa el tratamiento, el miembro de sujeción (8) y la cesta del portaobjetos (2) se levantan (Col. 7, líneas 63 a Col. 8, línea 1).”* Ambas invenciones mencionan el movimiento vertical propio de la tinción de muestras de patología, aunque con un mecanismo distinto, que es precisamente lo que se reivindica en la patente solicitada. La metodología de movimiento de las canastas (cesta) de muestras (portaobjetos) ya es indicada por D1 en los antecedentes de la invención (columna 2, líneas 6 a 16), ya que hace parte de los protocolos establecidos para la tinción de muestras, como se indica también en el resumen y la descripción breve de la patente solicitada, donde se indica que la invención pretende emular el método de tinción tradicional realizado por los operarios en los laboratorios convencionales. En este sentido, la patente solicitada no pretende proteger una funcionalidad, sino la solución técnica para lograrla con mayor simplicidad y garantizando la eficacia requerida por este tipo de procedimiento.

3. El examinador indica parte de la reivindicación 1 de la patente solicitada así *“Por cada muestra de biopsia se cuenta con un portaobjetos de laboratorio. Cada portaobjeto es introducido y extraído de la canasta (15) de forma manual por un operario del laboratorio”*, y lo compara con D1 así *“El aparato tiene en su extremo derecho un puerto de carga (6) para cargar un cesto (2) de portaobjetos en el que se montan muestras primarias de portaobjetos (1) para teñir, y una gran cantidad de contenedores de solución química (5) están alineados con el puerto de carga (6) en una dirección transversal (Col. 6, líneas 36 a 42). Un operador puede colocar la cesta del portaobjetos (2) en el*

puerto de carga (6) independientemente de la posición actual del miembro de abrazadera (8) (Col. 7, líneas 27 a 31)”. El apartado que relaciona el examinador no se puede comparar con dicha parte de la reivindicación 1, porque son de naturaleza diferente. En la patente solicitada se está indicando que cada muestra o portaobjeto puede ser introducido manualmente a la canasta (cesta) que contiene los portaobjetos. La diferencia es que D1 presenta un mecanismo automático para sujetar la cesta que contiene la totalidad de los portaobjetos a ser procesados, y una estación, llamada puerto de carga (6), donde este procedimiento automático se realiza. La referencia al operador indica que este puede situar manualmente la cesta portaobjetos en el puerto de carga. La operación, indicada en D1, se realiza sin importar la posición actual del dispositivo de movimiento (robot).

4. El examinador indica parte de la reivindicación 1 de la patente solicitada como *“El dispositivo de movimiento cuenta con dos motores, (1) y (2), los cuales son controlados electrónicamente a través de los cables de conexión (3). Cada motor consta de cables de conexión (3) y de control independiente”, comparándolo con D1 de la siguiente forma “Al menos dos robots (solo el primer y segundo robot (21) y (22) se muestran en el dibujo) se mueven hacia la derecha y hacia la izquierda mediante un mecanismo de accionamiento transversal que consiste en un riel de guía (23), un tornillo de alimentación (24) y un motor de eje X (25). Es posible modificar fácilmente el mecanismo para que al menos los robots de remolque puedan ser accionados de forma independiente mediante el uso de al menos dos mecanismos de accionamiento independientes (Col.9, líneas 10 a 16)”. El movimiento independiente al que hace referencia D1 no tiene que ver con el control independiente de los dos motores a los que se hace referencia en la patente solicitada, en los cuales, uno se utiliza para realizar el desplazamiento horizontal del dispositivo de movimiento y otro el movimiento vertical de la canasta de muestras. En este caso, D1 indica movimiento independiente de los dos robots portaobjetos, lo cual le permite reducir el tiempo de procesamiento de muestras porque el segundo robot recoge las muestras en una estación central y el primer robot puede regresar por otra cesta portaobjetos al puerto de carga. El examinador también indica “El primer y segundo robots (21), (22) tienen cada uno el miembro de sujeción (8) y el mecanismo de accionamiento vertical. El mecanismo*

de accionamiento vertical tiene un tornillo de alimentación (26) y un motor del eje Y (27) (Col. 9, líneas 17 a 20)”. En este caso, el mecanismo de movimiento vertical en D1 hace parte del robot y la naturaleza del mecanismo que genera el desplazamiento es diferente al de la patente solicitada. Mientras D1 utiliza un único tornillo de alimentación (26) para generar el desplazamiento vertical de la canasta, el cual está sujeto al motor (27) y hace parte del robot (21, 22) (Figura 6), la patente solicitada utiliza, una superficie de apoyo vertical (13), la cual, como muestran las figuras 7, 9 y 10, es externa al dispositivo de movimiento, y se articula con la canasta portaobjetos de manera independiente, lo cual le permite fácilmente ser desmontada del sistema para procesos de mantenimiento y transporte.

5. El examinador indica parte de la reivindicación 1 de la patente solicitada como *“El primer motor (1) junto con los engranajes (9), (10) y (5) transmite el desplazamiento horizontal, adelante y atrás, del dispositivo de movimiento. El primer motor (1), a través del tornillo sin fin (8), transmite el movimiento al engranaje compuesto (9), el cual consta de dos ruedas dentadas adheridas. El engranaje (9) transmite el movimiento al engranaje compuesto (10) y este último al engranaje simple (5) soportando junto con los tres engranajes simples (4) el dispositivo de movimiento sobre la estructura rectangular (18)”. Y lo compara con D1 de la siguiente forma “Al menos dos robots (solo el primer y segundo robot (21) y (22) se muestran en el dibujo) se mueven hacia la derecha y hacia la izquierda mediante un mecanismo de accionamiento transversal que consiste en un riel de guía (23), un tornillo de alimentación (24) y un motor de eje X (25). Es posible modificar fácilmente el mecanismo para que al menos los robots de remolque puedan ser accionados de forma independiente mediante el uso de al menos dos mecanismos de accionamiento independientes (Col. 9, líneas 10 a 16). El primer y segundo robots (21), (22) tienen cada uno el miembro de sujeción (8) y el mecanismo de accionamiento vertical. El mecanismo de accionamiento vertical tiene un tornillo de alimentación (26) y un motor del eje Y (27) (Col. 9, líneas 17 a 20)”. Como se indicó anteriormente, el motor (1) (figuras 1, 3, 4, 5) que genera el movimiento horizontal, hace parte del dispositivo de movimiento en la patente solicitada, contrario al motor (25) que genera el*

desplazamiento en D1, el cual hace parte de la estructura y no del dispositivo de movimiento (robot) (21 y 22) (Figura 6), y por tanto, nunca cambia de posición en la plataforma mientras se realiza el proceso de tinción. La naturaleza del movimiento entonces es totalmente diferente y no se pueden comparar directamente.

6. El examinador indica parte de la reivindicación 1 de la patente solicitada como *“El segundo motor (2) transmite su movimiento a través del tornillo sin fin (16) al engranaje compuesto (12) y este, a su vez, al engranaje simple (11). El engranaje (11) transmite el movimiento al engranaje (24), el cual se soporta sobre la superficie de apoyo vertical (13) realizando los movimientos de ascenso y descenso de la canasta que contiene las muestras (15)”*, y lo compara con D1 de la siguiente forma *“Al menos dos robots (solo el primer y segundo robot (21) y (22) se muestran en el dibujo) se mueven hacia la derecha y hacia la izquierda mediante un mecanismo de accionamiento transversal que consiste en un riel de guía (23), un tornillo de alimentación (24) y un motor de eje X (25). Es posible modificar fácilmente el mecanismo para que al menos los robots de remolque puedan ser accionados de forma independiente mediante el uso de al menos dos mecanismos de accionamiento independientes (Col.9, líneas 10 a 16). El primer y segundo robots (21), (22) tienen cada uno el miembro de sujeción (8) y el mecanismo de accionamiento vertical. El mecanismo de accionamiento vertical tiene un tornillo de alimentación (26) y un motor del eje Y (27) (Col. 9, líneas 17 a 20)”* Como se indicó anteriormente, el mecanismo de movimiento vertical en D1 hace parte del robot y la naturaleza del mecanismo que genera el desplazamiento es diferente al de la patente solicitada. Mientras D1 utiliza un único tornillo de alimentación (26) para generar el desplazamiento vertical de la canasta, el cual está sujeto al motor (27) y hace parte del robot (21, 22) (Figura 6), la patente solicitada utiliza, una superficie de apoyo vertical (13), la cual, como muestran las figuras 7, 9 y 10 es externa al dispositivo de movimiento, y se articula con la canasta portaobjetos de manera independiente, lo cual le permite fácilmente ser desmontada del sistema para procesos de mantenimiento y transporte.

7. El examinador indica parte de la reivindicación 1 de la patente solicitada como *“La canasta de muestras (15) cuenta con aletas (19) de posicionamiento y sostenimiento con el soporte (14) que se conecta con la superficie de apoyo vertical (13). La canasta de muestras (15) cuenta con agujeros en todas sus caras (17) de ingreso del reactivo requerido, cada vez que sea sumergida en un recipiente de reactivo (22). La canasta de muestras cuenta con ranuras (20) en las cuales se ubican verticalmente los portaobjetos con las muestras a ser procesadas”*, y lo compara con D1 como *“El aparato de tinción automático de la presente invención tiene la cesta (2) de soporte de portaobjetos, y ahora se describirá en detalle un ejemplo de esta cesta. La figura 2 es una vista en perspectiva de un ejemplo de la cesta de soporte de portaobjetos (2). Se forman surcos (33) en la superficie frontal (31) y en la parte posterior (32) para montar una gran cantidad de muestras de portaobjetos (1) en paralelo entre sí con espacios especificados entre ellas. Un miembro de soporte (35) está dispuesto en el fondo (34) para evitar que la muestra de portaobjetos (1) se caiga de la cesta del portaobjetos y para obtener la resistencia mecánica necesaria de la cesta del portaobjetos (véase la figura 2 (b)). Este miembro de soporte (35) puede estar provisto de dientes (36) correspondientes a las ranuras (33) en la superficie frontal (31) y la parte posterior (32) (véase la figura 2 (b)) o puede tener una forma recta sin ningún diente. En el último caso, también, las muestras de portaobjetos se pueden mantener de manera equidistante y en paralelo entre sí mediante las ranuras en la superficie frontal y posterior. Los miembros de acoplamiento (37), cada uno de los cuales se engancha y se desengancha automáticamente de un miembro de sujeción (8) del aparato de tinción de la presente invención, se fijan en las superficies laterales derecha e izquierda del aparato. La porción de extremo superior (37a) de este miembro de acoplamiento (37) está formada a una distancia dada de la superficie lateral y un orificio pasante (37b) que tiene un tamaño suficiente para que la punta de un dedo del miembro de sujeción ((12a) en la figura 3) pueda pasar, por lo tanto, cuando el miembro de sujeción está enganchado se forma en el miembro de sujeción (37). Por lo tanto, el enganche automático y el desenganche entre la porción de extremo superior (37a) y el miembro de sujeción (8) del aparato de tinción automática se hacen posibles y la caída de la cesta portaobjetos desde se puede evitar el miembro de sujeción (8) durante el acoplamiento (Col. 6, línea 50 a Col. 7, línea*

14)”. En este caso, los surcos o ranuras presentados para mantener vertical y paralelos los portaobjetos son normales en el tipo de canastas que se utilizan en este tipo de procesos de tinción, igual las caras descubiertas para que los portaobjetos se inunden de reactivo líquido en cada recipiente y así mismo para que este salga de la canasta cuando se realice un ascenso de la misma, la diferencia está en los miembros de acoplamiento de las canastas portaobjetos, como es indicado por el examinador y como se puede constatar en las figuras 8, 9 y 10 de la patente solicitada, la canasta cuenta con un mecanismo de sustentación tipo aleta, el cual se apoya en el mecanismo de sujeción (14) y (21) (figuras 9 y 10) que se acopla al dispositivo de movimiento, ejerciendo una postura activa frente al dispositivo de sujeción indicado (14) y (21) (figuras 9 y 10). En el caso de D1, se emplea como mecanismo de sujeción en cada lado de las superficies laterales de la canasta un orificio pasante, de esta forma, dicho mecanismo de sujeción ejerce una postura pasiva frente al mecanismo de sujeción, ya que D1 utiliza un mecanismo automatizado para acoplar y sujetar la canasta con la ayuda de un pin (dedo) (12) que se mueve hacia dentro y hacia afuera de los orificios pasantes (Figuras 3 y 4) y que es externo a la canasta.

En conclusión, la patente solicitada no corresponde con D1 porque:

1. La patente solicitada posee una estructura rectangular con cuatro soportes de sustentación y cavidad en el centro. Por su parte, D1 presenta un sistema que se desplaza horizontalmente a través de una estructura o plataforma, pero no informa explícitamente ni puede derivarse de los dibujos, una configuración que pueda considerarse similar o equivalente a la patente solicitada. Recordemos que el Manual Andino de Patentes señala que: *“Un antecedente del estado de la técnica no puede ser interpretado. Solamente lo que está descrito claramente o lo que es directamente derivable de la divulgación de dicho antecedente puede ser usado en contra de la novedad de un objeto reivindicado”* Manual Andino de Patentes, numero 9.4 respecto al análisis de novedad. En ese sentido, al examinador no es dable “suponer” que D1 es una estructura

rectangular con 4 soportes de sustentación, porque ello no es visible en ningún capítulo del documento de la patente.

2. En la patente solicitada, el **movimiento horizontal** utiliza engranajes dentados (4) que se conectan con un riel horizontal ubicado sobre la superficie de la estructura rectangular (18), por lo cual el dispositivo de movimiento, incluyendo el motor que genera el desplazamiento, es independiente de la estructura, permitiendo que este sea manual y fácilmente separado de dicha estructura de soporte.

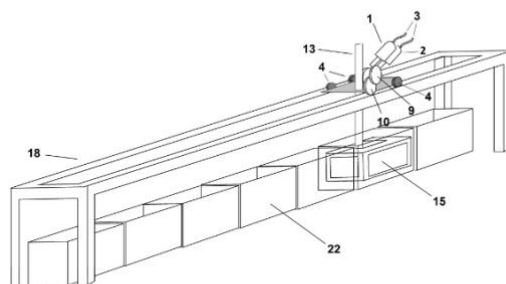
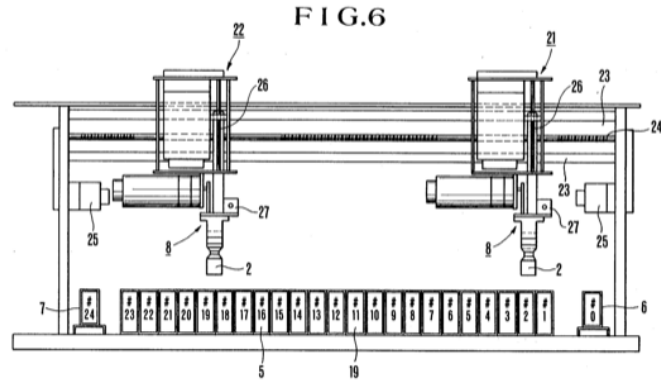


Figura 11

En el caso de D1 (Figura 6) se utiliza un riel guía (23) y un tornillo de alimentación sujeto a la estructura (24), para sustentar y generar el movimiento de lo que ellos denominan el “robot” (21) y (22), por lo cual el dispositivo, robot, se encuentra sujeto y dentro de la estructura, y hace parte de esta. Los motores (25), junto con el mecanismo que trasmite el movimiento del motor al tornillo central (24), y que generan el desplazamiento horizontal del dispositivo, robot, (21) y (22), nunca cambian de posición en la plataforma.



En cuanto a los movimientos verticales, D1 los realiza haciendo uso del motor (27) y el tornillo (26). Por su parte, la patente solicitada utiliza un riel (13) con engranaje vertical (24) al que se conectan ruedas dentadas (11). Como puede verse entonces, mientras D1 usa un tornillo fijo al dispositivo, robot, para generar el desplazamiento vertical, la patente solicitada usa rieles y engranajes, lo cual difiere sustancialmente ambas soluciones técnicas.

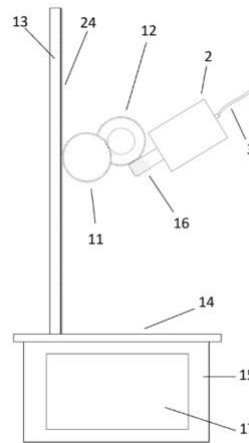


Figura 7

3. La patente solicitada reivindica un único dispositivo de movimiento, conformado por 2 motores que son los responsables de realizar los movimientos horizontal y vertical. Este dispositivo de movimiento es externo a la estructura de soporte (18), contrario a D1, donde se indica que “AL MENOS DOS robots” (solo el primer y segundo robot (21) y (22) se muestran en el dibujo) se mueven hacia la derecha y hacia la izquierda mediante un mecanismo de accionamiento

transversal”, y la reivindicación 25 (columna 12, líneas 25 a 30) de D1 “dicho aparato comprende: n (un número de 2 o más) miembros de sujeción del aparato de tinción automática para mover hacia arriba y hacia abajo, hacia la derecha y hacia la izquierda la cesta portaobjetos”. Esto significa que son dos robots, cada uno adherido a la estructura de soporte y atravesados con tornillos, lo que hace que no puedan desprenderse del aparato.

4. La patente solicitada tiene un sistema de sujeción (19) en la parte superior de la canasta, que se encaja en las aletas tipo U (21) del soporte (14). Mientras que en D1 la sujeción es externa a la canasta, mediante agujeros (13a) y (37b) en donde se introduce el pin (12a) del dedo (12), lo que hace que sea un sistema más complejo y costoso en fabricación.

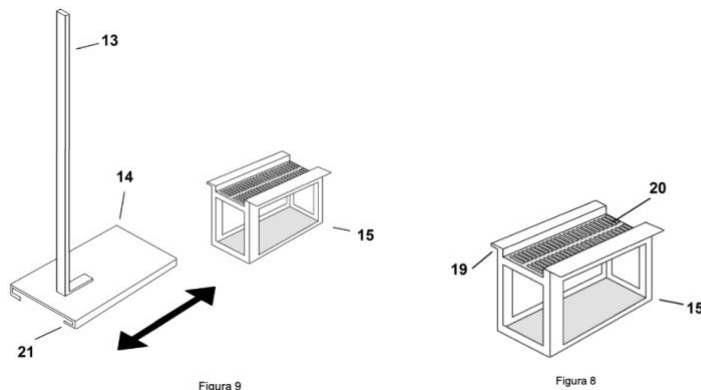
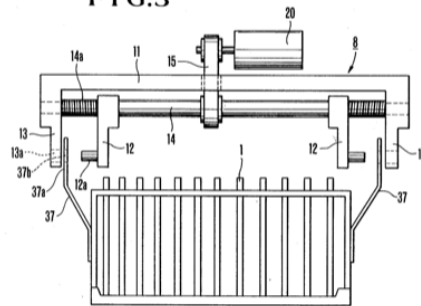


FIG.3



En los comentarios referentes a los mecanismos de movimiento, el examinador indica en cada caso “*En el momento que el documento del estado de la técnica D1 revela el uso de un mecanismo de accionamiento mecánico, implícitamente esta incluye todos los mecanismos conocidos en el estado de la*

técnica, incluyendo combinación de engranajes tales como: sin fin corona, mecanismo tipo cremallera, mecanismo de engranajes rectos, mecanismo de engranajes de diente helicoidales, etc.”.

Como se ha indicado en el presente documento, las naturalezas de los mecanismos que generan los movimientos son diferentes en cada caso y cada sistema, por tanto, no se acepta la afirmación.

Es necesario recordar que el Manual Andino de Patentes señala en el punto 9.4.1 respecto al examen de novedad:

“Una expresión general no destruye la novedad de un elemento específico que cae dentro de esta expresión, pero un elemento específico si destruye la novedad de una reivindicación general que lo incluya”

Esto significa que la afirmación que realiza el examinador respecto a que la expresión *“uso de accionamiento mecánico, implícitamente incluye todos los mecanismos conocidos en el estado de la técnica”* carece de fundamento, y así mismo, estaría otorgando una protección ilimitada al titular de la patente referida como D1 al no permitir ningún tipo de solución técnica mecánica para aparatos de tinción, impidiendo el desarrollo de la innovación y la inventiva en este sector.

Así mismo, tampoco tienen cabida, ni se ajustan a la realidad, las conclusiones derivadas de las comparaciones expresadas por el examinador y que hacen referencias a las reivindicaciones 1 a 5 de la patente solicitada.

Como conclusión, el examen de novedad realizado comparando elemento por elemento de la invención tal y como está definido por las reivindicaciones con los del estado de la técnica, da como resultado que la materia reivindicada en la patente solicitada es NUEVA. Esto se explica en que TODAS las características técnicas de la patente solicitada no se encuentran contenidas en D1.

También se resalta que se pretende reivindicar el conjunto inventivo de la reivindicación 1 y sus reivindicaciones dependientes, y no cada característica por separado.

Del señor director de nuevas creaciones,

A handwritten signature in black ink, appearing to read 'Adriana Rave'.

Adriana Rave

Apoderada