

REPÚBLICA DE COLOMBIA
SUPERINTENDENCIA DE INDUSTRIA Y COMERCIO

Oficio N° 11816 de 26 de julio de 2021

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

Señores
VIBWIFE GMBH

TÍTULO DE LA SOLICITUD: ***“MÓDULO DE ASISTENCIA DE PARTO Y MUEBLE DE PARTO”***

NÚMERO DE SOLICITUD INTERNACIONAL: PCT/EP2017/064769

FECHA DE PRESENTACIÓN INTERNACIONAL: 16 de junio de 2017.

PRIORIDAD: 8/07/2016, EP (EUROP PATENT ORGANIZATION (EPO)), 16178747.8

Como resultado del examen de patentabilidad realizado a la solicitud indicada en la referencia, atendiendo a lo consagrado en el artículo 45 de la Decisión 486 de 2000, se le comunica que esta Dirección ha encontrado que la materia objeto de solicitud no cumple con algunos requisitos establecidos en la Decisión, con fundamento en los siguientes aspectos:

1. Modificaciones presentadas (Art. 34 Decisión 486)

Se aceptan las modificaciones radicadas el 01 de diciembre de 2020, bajo el número NC2020/0015143, por ajustarse a los requisitos legales.

2. 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, 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 al momento de realizar el examen de patentabilidad consagrado en el artículo 45 de la Decisión 486.

Por lo tanto, se estudiarán las reivindicaciones 1 a 22 del radicado N° NC2020/0015143 del 01 de diciembre de 2020.

El problema planteado en esta solicitud consiste en la necesidad de proporcionar un módulo de asistencia de parto para disponer en una región de un mueble de parto donde se pretende colocar una pelvis de una madre durante el parto y a un mueble de parto. De igual manera es importante suministrar un sistema que permita asistir de manera eficiente a que la madre se coloque y se mueva de manera adecuada durante el parto, de manera que pueda lograrse un proceso de parto comparativamente tranquilo y pueda reducirse la posibilidad de una cesárea no planificada.

Para resolver este problema técnico, la solicitud en estudio proporciona un módulo de asistencia de parto para disponer en una región de un mueble de parto donde se pretende colocar una pelvis de una madre durante el parto. El módulo de asistencia de parto comprende un soporte de movilización de la pelvis, una mecánica de movimiento y una unidad de accionamiento. El soporte de movilización de la pelvis se acopla a la mecánica de movimiento. La mecánica de movimiento se adapta para inducir un desplazamiento controlado en cadencia del soporte de movilización de la pelvis. El desplazamiento controlado en cadencia mueve el soporte de movilización de la pelvis al menos 1 cm, al menos 2 cm, al menos 3 cm, al menos 4 cm, al menos 6 cm, al menos 7 cm, al menos 8 cm, al menos 9 cm o al menos 10 cm y preferentemente al menos 5 cm. La unidad de accionamiento se conecta a la mecánica de movimiento para accionarla.



Oficio N° 11816 de 26 de julio de 2021

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

3. De la solicitud de patente

3.1. Reivindicaciones (Art. 30 Decisión 486)

- Los valores: “al menos 1 cm” (Reiv. 1); “al menos 2 cm, al menos 3 cm, al menos 4 cm, al menos 6 cm, al menos 7 cm, al menos 8 cm, al menos 9 cm y preferentemente al menos 5 cm.” (Reiv. 2); “al menos 2 cm, al menos 3 cm, al menos 4 cm, al menos 6 cm, al menos 7 cm, al menos 8 cm, al menos 9 cm y preferentemente al menos 5 cm.” (Reiv. 22), no son claros, puesto que no están en rangos y son valores preferentes, lo que dificulta la búsqueda. Se recomienda al solicitante realizar los ajustes correspondientes.
- La expresión: “preferentemente” (Reiv. 2, 22), precediendo una característica no es limitativo, porque hace opcional la característica y no limita el alcance de la reivindicación. Se sugiere incluir las características opcionales o preferentes en una reivindicación dependiente.
- Se sugiere seguir manteniendo entre paréntesis () los números de referencia de cada uno de los elementos que hacen parte de la invención de acuerdo con la numeración empleada en los dibujos, con el fin, de hacer más fácil la comprensión de la materia reivindicada.

4. Determinación del Estado de la Técnica

La fecha para determinar el estado de la técnica es el 08 de julio de 2016 que corresponde a la fecha de presentación de la solicitud de prioridad.

Consultadas las fuentes de información con que se cuenta, se encontraron los siguientes documentos que anticipan el objeto de esta solicitud:

Ítem	Documento	Título	Fecha de Publicación
D3	US3043293	“Exercising table for providing horizontal movement in a reversible orbital path or in either of two reciprocable paths which are perpendicular to each other”	10 de julio de 1962
D4	US5037375	“Individual environmental control method”	06 de agosto de 1991

El documento D3¹ divulga un dispositivo de fisioterapia, y más particularmente a un máquina de ejercicio accionada por potencia especialmente adaptada para su uso en el ejercicio de la sección media de un usuario cuando está sentado sobre él, u ocupa una posición reclinada con su sección media apoyada en la invención y su piernas y parte superior del cuerpo descansando sobre contiguas fijas (...) (Col. 1 Líneas 11 a 18).

El documento D4² divulga un entorno orientado al movimiento que incluye una suspensión y control de movimiento y un sistema de impulsión que replica muy de cerca el movimiento intrauterino que experimenta el feto mientras la madre camina. Un microprocesador integra los cambios deseados en el movimiento y otros estímulos para hacer gradualmente la transición del bebé del entorno intrauterino simulado al entorno extrauterino y para proporcionar una amplia flexibilidad del sistema. (...) (Resumen).

¹<https://worldwide.espacenet.com/patent/search/family/003450775/publication/US3043293A?q=US3043293>

²<https://worldwide.espacenet.com/patent/search/family/045561177/publication/US5037375A?q=US5037375>

Oficio N° 11816 de 26 de julio de 2021

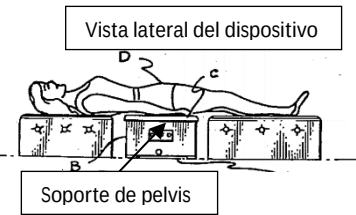
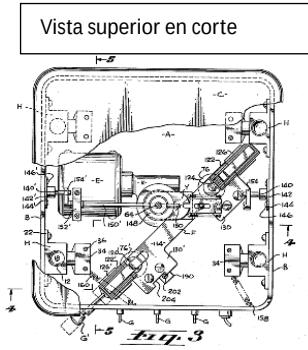
Ref. Expediente N° NC2019/0001138

5. Examen de Patentabilidad (Art. 14 Decisión 486)

5.1. Nivel Inventivo (Art. 18 Decisión 486)

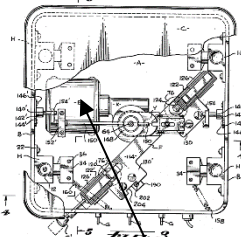
La reivindicación 1 consiste en: “Módulo de asistencia de parto (1) para disponer en una región de un mueble de parto (8) (...)” (Radicado N° NC2020/0015143 del 01 de diciembre de 2020).

Tabla 1. Comparación de las características técnicas esenciales, con las del estado de la técnica:

Características esenciales	D3	D4
Módulo de asistencia de parto (1) para disponer en una región de un mueble de parto (8) (...) que comprende:	Un dispositivo de fisioterapia, y más particularmente a un máquina de ejercicio accionada por potencia especialmente adaptada para su uso en el ejercicio de la sección media de un usuario (Col. 1 Líneas 11 a 14).	Un entorno orientado al movimiento que incluye una suspensión y control de movimiento y un sistema de impulsión que replica muy de cerca el movimiento intrauterino que experimenta el feto mientras la madre camina. (Resumen).
Un soporte de movilización de la pelvis (2).	La figura 1 es una vista lateral del dispositivo de ejercicio y fisioterapia impulsado por un motor o unidad de potencia, colocado entre dos soportes fijos para el cuerpo, con la mitad sección del usuario descansando sobre el mismo. (Fig. 1). 	No menciona
Una mecánica de movimiento (4).	La FIGURA 3 es una vista en planta superior en corte, donde se puede apreciar el mecanismo de accionamiento dispuesto en el interior. (Fig. 1). 	Un sistema de transición ambiental que incluye suspensión y control de movimiento y sistemas de accionamiento (Col. 3 Líneas 18 a 21).
Una unidad de accionamiento (6).	El miembro de soporte C es impulsado por un motor E, y está adaptado para girar orbitalmente en el sentido de las agujas del reloj o en el sentido contrario a las agujas del reloj en un plano horizontal. (Col. 2 Líneas 33 a 35).	Sistemas de accionamiento (Col. 3 Línea 21).

Oficio N° 11816 de 26 de julio de 2021

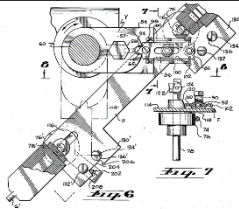
Ref. Expediente N° NC2019/0001138

	Vista superior en corte  Unidad de accionamiento o motor	
El soporte de movilización de la pelvis (2) se acopla a la mecánica de movimiento (4).	Un mecanismo de control F ocupa una primera posición como se muestra en la FIGURA 6. Cuando el motor E acciona el miembro de soporte C en una dirección contraria a las agujas del reloj con respecto a la base A (Col. 2 Líneas 36 a 40). Vista lateral del dispositivo  Soporte de pelvis donde se ubica la unidad de potencia.	No menciona
La mecánica de movimiento (4) se adapta para inducir un desplazamiento controlado en cadencia del soporte de movilización de la pelvis (2).	Si el mecanismo de control F se mueve a la segunda posición (FIGURA 9) mientras el miembro de soporte del cuerpo C orbita en el sentido de las agujas del reloj, este movimiento de movimiento orbital se cambia inmediatamente a un movimiento recíproco lateral con respecto a la base A. (Col. 2 Líneas 52 a 57).	No menciona
El desplazamiento controlado en cadencia mueve el soporte de movilización de la pelvis (2) al menos 1 cm.	No menciona	El sistema de accionamiento y control de movimiento combinado de esta realización produce un movimiento lineal de aproximadamente 1,5 pulgadas [3, 81 cm] y un movimiento de rotación de aproximadamente 9,5 grados. ³ (Col. 5 Líneas 18 a 21).
La unidad de accionamiento (6) se conecta a la mecánica de movimiento (4) para accionar la mecánica de movimiento (4).	La porción de extremo 130 también tiene un miembro de acoplamiento 134 que se extiende por encima del mismo que también puede ser una cabeza de tornillo, pero la mitad del mismo se retira para definir una cara de acoplamiento vertical 136 que es	No menciona

3 Una pulgada (1 in), equivale a 2,54 cm, en consecuencia 1,5 in equivalen justamente a 3,81 cm. Lo anterior puede ser constatado directamente a través de un convertidor de unidades. Disponible en: <https://www.convertworld.com/es/longitud/>

Oficio N° 11816 de 26 de julio de 2021

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

	paralela a la cara 112 del miembro de acoplamiento 104 cuando el mecanismo de accionamiento Y está dispuesto como se muestra en la Figura 6. La extensión 130 está igualmente provista de una protuberancia 132 y un miembro de acoplamiento 134 'que tiene una cara vertical 136 plana. (Col. 5 Líneas 15 a 24). Acoplamiento entre el motor y el sistema de mecanismo de movimiento 	
--	--	--

El documento D3 se considera el estado de la técnica más cercano a la invención definida en la reivindicación 1 porque divulga un dispositivo de fisioterapia, y más particularmente a un máquina de ejercicio accionada por potencia especialmente adaptada para su uso en el ejercicio de la sección media de un usuario cuando está sentado sobre él, u ocupa una posición reclinada con su sección media apoyada en la invención y su piernas y parte superior del cuerpo descansando sobre contiguas fijas (...) (Col. 1 Líneas 11 a 18).

La diferencia entre la invención definida en la reivindicación 1 y el aparato divulgado de D3 consiste en que el desplazamiento controlado en cadencia mueve el soporte de movilización de la pelvis al menos 1 cm.

El efecto que se logra al incluir en que el desplazamiento controlado en cadencia mueve el soporte de movilización de la pelvis al menos 1 cm es permitir unos desplazamientos suaves de dicha parte del cuerpo de la madre, para poder asistir a la misma durante el periodo del parto mediante dicho movimiento controlado.

Por lo tanto, el problema técnico objetivo que pretende resolver esta invención se puede formular así: ¿Cómo modificar el aparato conocido en D3 con el fin de permitir unos desplazamientos suaves de dicha parte del cuerpo de la madre, para poder asistir a la misma durante el periodo del parto mediante dicho movimiento controlado?

Sin embargo, el incluir que el desplazamiento controlado en cadencia mueve el soporte de movilización de la pelvis al menos 1 cm para permitir unos desplazamientos suaves de dicha parte del cuerpo de la madre, para poder asistir a la misma durante el periodo del parto mediante dicho movimiento controlado, ya está divulgado en el documento D4 que se refiere a particularmente a que el sistema de accionamiento y control de movimiento combinado de esta realización produce un movimiento lineal de aproximadamente 1,5 pulgadas [3,81 cm] y un movimiento de rotación de aproximadamente 9,5 grados. (Col. 5 Líneas 18 a 21).

En consecuencia, la persona normalmente versada en la materia, estaría motivada a incluir que el sistema de accionamiento y control de movimiento combinado de esta realización produce un movimiento lineal de aproximadamente 1,5 pulgadas [3,81 cm] y

Oficio N° 11816 de 26 de julio de 2021

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

un movimiento de rotación de aproximadamente 9,5 grados del documento D4 en el aparato de D3, para así llegar al objeto de la reivindicación 1. Por lo cual se considera obvia.

Asimismo, el documento D3 divulga las características de las reivindicaciones dependientes así:

- Reivindicaciones 3, 4, 5, 6: Si el mecanismo de control F se mueve a la segunda posición (FIGURA 9) mientras el miembro de soporte del cuerpo C orbita en el sentido de las agujas del reloj, este movimiento de movimiento orbital se cambia inmediatamente a un movimiento recíproco lateral con respecto a la base A. (Col. 2 Líneas 52 a 57); Debido a las limitaciones del mismo en relación con la redirección del movimiento de los dispositivos de ejercicio disponibles hasta ahora, el usuario no ha recibido el beneficio completo que se puede obtener mediante el uso de dispositivos de ejercicio eléctricos oscilantes y, además, los ha encontrado muy inconvenientes de usar debido a la necesidad de desmontar del mismo para realizar los ajustes necesarios antes mencionados. (Col. 1 Líneas 27 a 33); La porción de extremo 130 también tiene un miembro de acoplamiento 134 que se extiende por encima del mismo que también puede ser una cabeza de tornillo, pero la mitad del mismo se retira para definir una cara de acoplamiento vertical 136 que es paralela a la cara 112 del miembro de acoplamiento 104 cuando el mecanismo de accionamiento Y está dispuesto como se muestra en la Figura 6. La extensión 130 está igualmente provista de una protuberancia 132 y un miembro de acoplamiento 134 'que tiene una cara vertical 136 plana. (Col. 5 Líneas 15 a 24).
- Reivindicaciones 7, 8, 9: El primer brazo 54 a la izquierda de su unión con la extensión 56 (Figuras 9 y 10) tiene un rebaje 86 corto que se extiende longitudinalmente formado en el mismo. Se forma una ranura 82 en la extensión 56 que está en alineación longitudinal con el rebaje y se extiende a la derecha de la unión entre el brazo 54 y la extensión '56. Un miembro de bloqueo alargado rígido 84 está montado de forma deslizante en la superficie superior de la extensión 56, y se extiende hacia la derecha más allá, como se muestra en las FIGURAS 8 y 10. Se forma una ranura 86 que se extiende longitudinalmente en el miembro de bloqueo 84, y se extiende un tornillo 88 hacia arriba desde la extremidad derecha de la extensión 56 a través de la ranura 86. Un resorte helicoidal comprimido 90 rodea el tornillo SS, con su extremo superior oyendo contra una cabeza de tornillo 88a y el extremo inferior contra una arandela 92. La arandela 92 tiende en todo momento para mantener el miembro de bloqueo 84 en contacto de presión deslizante con la superficie superior de la extensión 56. (Col. 4 Líneas 14 a 30); Cuando se hace que el motor E accione la leva 42 en una dirección contraria a las agujas del reloj, y el mecanismo de control F está dispuesto en la segunda posición mostrada en la Figura 9, se efectúa el acoplamiento entre el miembro acoplable 104 y el miembro acoplable 134. Tal acoplamiento hace que el miembro de bloqueo '84 permanezca inicialmente estacionario mientras que la extensión 56 se mueve hacia la izquierda con relación a ella. Este movimiento relativo, debido a la presión hacia abajo sobre el miembro de bloqueo 84 por el resorte 99 y la arandela 92, hace que el pestillo 95 se acople al extremo izquierdo 56a de la extensión 56 como se muestra en la FIGURA 10. El miembro 84 y la extensión 56 se bloquean juntos de manera desmontable. en alineación longitudinal, con el segundo brazo 57 (Figura 9) libre para pivotar sobre el tornillo 58 cuando el primer brazo 56 se mueve alternativamente mediante la rotación de la leva 42. El movimiento alternativo simultáneo del primer brazo 54 y el pivote del segundo brazo 57 con respecto al mismo imparte un movimiento alternativo longitudinal a miembro C de soporte del cuerpo como se muestra en la FIGURA 2 (a). (Col. 5 Líneas 26 a 43).



Oficio N° 11816 de 26 de julio de 2021

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

- Reivindicaciones 10, 11, 12, 13: El mecanismo de control F incluye una placa rígida alargada 114 que tiene dos ranuras 116 idénticas espaciadas longitudinalmente formadas en el mismo a través de las cuales se extienden las porciones superiores de los ejes 78 y 78. Las ruedas elásticas 76 y 76 tienen arandelas metálicas 118 y 118 fijadas a las superficies superiores de las mismas, y la placa 114 está soportada de manera deslizante sobre las arandelas 118 y 118. Los collares 120 y 120 están fijados a las extremidades superiores de los ejes 78 y 78', que los collares tienen un diámetro mayor que el ancho de las ranuras 116 y 116', y evitan el desplazamiento inadvertido de la placa 114 de los ejes. (Col. 4 Líneas 64 a 74); 7 bordes extremos 296 y 263. El miembro de accionamiento 202 se extiende hacia arriba en los confines de la ranura 204. Cuando el control, el mecanismo F está en la segunda posición (FIGURA 1), la placa 114 se ha adelantado hacia el solenoide 126 'lo más lejos posible. Cuando la placa 114 completa su movimiento hacia el solenoide 126', el borde de la ranura 206; acopla el miembro actuador 292 para pivotarlo a una posición en la que la cuchilla 196 se mueve para engranar el contacto 186, rompiendo así el circuito eléctrico al solenoide 126', y preparando un circuito eléctrico para completar el solenoide 126 cuando la cuchilla 175 del interruptor G-2 se mueve a una posición para acoplar el contacto 180. Por supuesto, cuando el solenoide 126 se energiza para mover el mecanismo de control F, incluida la placa 114, a la primera posición, el borde de la ranura 208 al completar este movimiento moverá el miembro actuador 202 a una posición para colocar la cuchilla 190 del interruptor. 188 en acoplamiento con el contacto 198. El solenoide 126 'puede activarse posteriormente moviendo la cuchilla 175 del interruptor G-2 en acoplamiento con el contacto 182. (Col. 7 Líneas 1 a 19).
- Reivindicaciones 14, 15, 17: El miembro de soporte C es impulsado por un motor E, y está adaptado para girar orbitalmente en el sentido de las agujas del reloj o en el sentido contrario a las agujas del reloj en un plano horizontal. (Col. 2 Líneas 33 a 35); Una base A, desde cuyos bordes las paredes laterales B se extienden hacia arriba hasta una posición adyacente a un miembro C de soporte del cuerpo plano y rígido en el que la sección media del usuario D puede descansar, como se muestra en la FIGURA 1. (Col. 2 Líneas 29 a 32).

De igual manera, el documento D4 divulga las características de las reivindicaciones dependientes así:

- Reivindicación 2: El sistema de accionamiento y control de movimiento combinado de esta realización produce un movimiento lineal de aproximadamente 1,5 pulgadas [3,81 cm] y un movimiento de rotación de aproximadamente 9,5 grados. (Col. 5 Líneas 18 a 21).
- Reivindicación 16: El sistema de control y accionamiento de movimiento para una realización de la presente invención acciona tanto los movimientos lineales como angulares (Col. 4 Líneas 33 a 35).

Las reivindicaciones dependientes 2 a 17 no mencionan alguna característica que, junto con las características de la reivindicación independiente, aporte nivel inventivo al módulo de la reivindicación Z, por lo cual se considera que no tienen nivel inventivo.

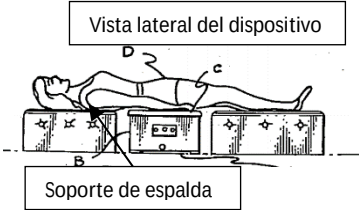
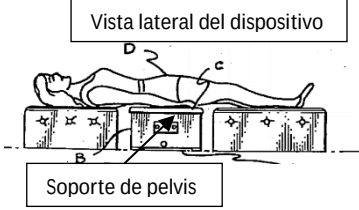
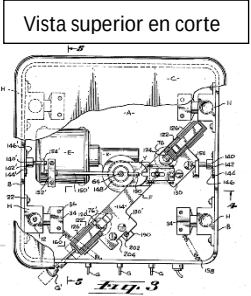
La reivindicación 18 consiste en: *“Mueble de parto (8) que comprende una porción de descanso (...)”* (Radicado N° NC2020/0015143 del 01 de diciembre de 2020).



Oficio N° 11816 de 26 de julio de 2021

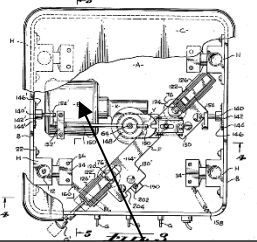
Ref. Expediente N° NC2019/0001138

Tabla 2. Comparación de las características técnicas esenciales, con las del estado de la técnica:

Características esenciales	D3	D4
Mueble de parto (8) que comprende una porción de descanso (...) en donde:	Un dispositivo de fisioterapia, y más particularmente a un máquina de ejercicio accionada por potencia especialmente adaptada para su uso en el ejercicio de la sección media de un usuario (Col. 1 Líneas 11 a 14).	Un entorno orientado al movimiento que incluye una suspensión y control de movimiento y un sistema de impulsión que replica muy de cerca el movimiento intrauterino que experimenta el feto mientras la madre camina. (Resumen).
Una porción de descanso de la espalda (81).	La figura 1 es una vista lateral del dispositivo donde se puede identificar una porción de descanso de espalda (Fig. 1). 	No menciona
Una porción de la pelvis (1) con un soporte de movilización de la pelvis (2).	La figura 1 es una vista lateral del dispositivo donde se puede identificar una porción de apoyo para la pelvis (Fig. 1). 	No menciona
Una mecánica de movimiento (4).	La FIGURA 3 es una vista en planta superior en corte, donde se puede apreciar el mecanismo de accionamiento dispuesto en el interior. (Fig. 1). 	Un sistema de transición ambiental que incluye suspensión y control de movimiento y sistemas de accionamiento (Col. 3 Líneas 18 a 21).
Una unidad de accionamiento (6).	El miembro de soporte C es impulsado por un motor E, y está adaptado para girar orbitalmente en el sentido de las agujas del reloj o en el sentido contrario a las agujas del reloj en un plano horizontal. (Col. 2 Líneas 33 a 35).	El miembro de soporte C es impulsado por un motor E, y está adaptado para girar orbitalmente en el sentido de las agujas del reloj o en el sentido contrario a las agujas del reloj en un plano horizontal. (Col. 2 Líneas 33 a 35).

Oficio N° 11816 de 26 de julio de 2021

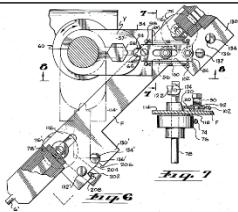
Ref. Expediente N° NC2019/0001138

	Vista superior en corte  Unidad de accionamiento o motor	
El soporte de movilización de la pelvis (2) de la porción de la pelvis (1) se acopla a la mecánica de movimiento (4) de la porción de la pelvis (1).	Un mecanismo de control F ocupa una primera posición como se muestra en la FIGURA 6. Cuando el motor E acciona el miembro de soporte C en una dirección contraria a las agujas del reloj con respecto a la base A (Col. 2 Líneas 36 a 40). Vista lateral del dispositivo  Soporte de pelvis donde se ubica la unidad de potencia.	No menciona
La mecánica de movimiento (4) de la porción de la pelvis (1) se adapta para inducir un desplazamiento controlado en cadencia del soporte de movilización de la pelvis (2) de la porción de la pelvis (1).	Si el mecanismo de control F se mueve a la segunda posición (FIGURA 9) mientras el miembro de soporte del cuerpo C orbita en el sentido de las agujas del reloj, este movimiento de movimiento orbital se cambia inmediatamente a un movimiento recíproco lateral con respecto a la base A. (Col. 2 Líneas 52 a 57).	No menciona
La desplazamiento controlado en cadencia mueve el soporte de movilización de la pelvis (2) de la porción de la pelvis (1) al menos 1 cm.	No menciona	El sistema de accionamiento y control de movimiento combinado de esta realización produce un movimiento lineal de aproximadamente 1,5 pulgadas [3, 81 cm] y un movimiento de rotación de aproximadamente 9,5 grados.⁴ (Col. 5 Líneas 18 a 21).
La unidad de accionamiento (6) de la porción de la pelvis (1) se conecta a la mecánica de movimiento (4) de la porción de la pelvis (1) para accionar la	La porción de extremo 130 también tiene un miembro de acoplamiento 134 que se extiende por encima del mismo que también puede ser una cabeza de tornillo, pero la mitad del	No menciona

4 Una pulgada (1 in), equivale a 2,54 cm, en consecuencia 1,5 in equivalen justamente a 3,81 cm. Lo anterior puede ser constatado directamente a través de un convertidor de unidades. Disponible en: <https://www.convertworld.com/es/longitud/>

Oficio N° 11816 de 26 de julio de 2021

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

mecánica de movimiento (4) de la porción de la pelvis (1).	mismo se retira para definir una cara de acoplamiento vertical 136 que es paralela a la cara 112 del miembro de acoplamiento 104 cuando el mecanismo de accionamiento Y está dispuesto como se muestra en la Figura 6. La extensión 130 está igualmente provista de una protuberancia 132 y un miembro de acoplamiento 134 'que tiene una cara vertical 136 plana. (Col. 5 Líneas 15 a 24). Acoplamiento entre el motor y el sistema de mecanismo de movimiento 	
---	--	--

El documento D3 se considera el estado de la técnica más cercano a la invención definida en la reivindicación 18 porque divulga un dispositivo de fisioterapia, y más particularmente a un máquina de ejercicio accionada por potencia especialmente adaptada para su uso en el ejercicio de la sección media de un usuario cuando está sentado sobre él, u ocupa una posición reclinada con su sección media apoyada en la invención y su piernas y parte superior del cuerpo descansando sobre contiguas fijas (...) (Col. 1 Líneas 11 a 18).

La diferencia entre la invención definida en la reivindicación 18 y el aparato divulgado de D3 consiste en que el desplazamiento controlado en cadencia mueve el soporte de movilización de la pelvis de la porción de la pelvis al menos 1 cm.

El efecto que se logra al incluir en que el desplazamiento controlado en cadencia mueve el soporte de movilización de la pelvis de la porción de la pelvis al menos 1 cm es permitir unos desplazamientos suaves de dicha parte del cuerpo de la madre, para poder asistir a la misma durante el periodo del parto mediante dicho movimiento controlado.

Por lo tanto, el problema técnico objetivo que pretende resolver esta invención se puede formular así: ¿Cómo modificar el aparato conocido en D3 con el fin de permitir unos desplazamientos suaves de dicha parte del cuerpo de la madre, para poder asistir a la misma durante el periodo del parto mediante dicho movimiento controlado?

Sin embargo, el incluir que el desplazamiento controlado en cadencia mueve el soporte de movilización de la pelvis de la porción de la pelvis al menos 1 cm para permitir unos desplazamientos suaves de dicha parte del cuerpo de la madre, para poder asistir a la misma durante el periodo del parto mediante dicho movimiento controlado, ya está divulgado en el documento D4 que se refiere a particularmente a que *el sistema de accionamiento y control de movimiento combinado de esta realización produce un movimiento lineal de aproximadamente 1,5 pulgadas [3,81 cm] y un movimiento de rotación de aproximadamente 9,5 grados.* (Col. 5 Líneas 18 a 21).

En consecuencia, la persona normalmente versada en la materia, estaría motivada a incluir que el sistema de accionamiento y control de movimiento combinado de esta

Oficio N° 11816 de 26 de julio de 2021

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

realización produce un movimiento lineal de aproximadamente 1,5 pulgadas [3,81 cm] y un movimiento de rotación de aproximadamente 9,5 grados del documento D4 en el aparato de D3, para así llegar al objeto de la reivindicación 18. Por lo cual se considera obvia.

Asimismo, el documento D3 divulga las características de las reivindicaciones dependientes así:

- Reivindicaciones 19, 20: Si el mecanismo de control F se mueve a la segunda posición (FIGURA 9) mientras el miembro de soporte del cuerpo C orbita en el sentido de las agujas del reloj, este movimiento de movimiento orbital se cambia inmediatamente a un movimiento recíproco lateral con respecto a la base A. (Col. 2 Líneas 52 a 57); Debido a las limitaciones del mismo en relación con la redirección del movimiento de los dispositivos de ejercicio disponibles hasta ahora, el usuario no ha recibido el beneficio completo que se puede obtener mediante el uso de dispositivos de ejercicio eléctricos oscilantes y, además, los ha encontrado muy inconvenientes de usar debido a la necesidad de desmontar del mismo para realizar los ajustes necesarios antes mencionados. (Col. 1 Líneas 27 a 33).
- Reivindicación 21: Una base A, desde cuyos bordes las paredes laterales B se extienden hacia arriba hasta una posición adyacente a un miembro C de soporte del cuerpo plano y rígido en el que la sección media del usuario D puede descansar, como se muestra en la FIGURA 1. (Col. 2 Líneas 29 a 32).

De igual manera, el documento D4 divulga las características de las reivindicaciones dependientes así:

- Reivindicación 22: El sistema de accionamiento y control de movimiento combinado de esta realización produce un movimiento lineal de aproximadamente 1,5 pulgadas [3,81 cm] y un movimiento de rotación de aproximadamente 9,5 grados. (Col. 5 Líneas 18 a 21).

Las reivindicaciones dependientes 19 a 22 no mencionan alguna característica que, junto con las características de la reivindicación independiente, aporte nivel inventivo al mueble de la reivindicación 18, por lo cual se considera que no tienen nivel inventivo.

6. Conclusión con respecto a novedad y/o nivel inventivo

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

Ítem	Documento	Reivindicaciones afectadas	Requisito que afecta
D3	US3043293	1, 3 a 15; 17, 19 a 21	Nivel Inventivo
D4	US5037375	1, 2, 16 y 22	Nivel inventivo

7. Respuesta a los argumentos del solicitante

Argumentos respecto a D1

El solicitante argumenta que con respecto al documento trasladado que “(...) D1 describe un sillón que tiene una porción para la espalda (1) una porción de asiento (2) y una porción para las piernas (3) como se muestra en la figura 1 de D1. La porción de asiento (2) se monta sobre un marco (4’) mediante unos resortes (5) que permiten la oscilación o balanceo. La parte del marco (4’) se equipa con electro imanes (6) que cooperan con las



Oficio N° 11816 de 26 de julio de 2021

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

secciones conductoras magnéticas de la porción de asiento (2). Mediante la aplicación periódica de corriente eléctrica a los electro imanes (6) (sic) mediante un interruptor (11), la porción de asiento (2) se atrae alternamente hacia el marco (4') por acción de los electro imanes y se aleja del marco (4') por el efecto de los resortes (5). (...)” en donde finaliza diciendo que: “(...) Gracias a este conjunto de elementos se obtiene una vibración de la porción de asiento (2). En particular y de acuerdo con D1, la vibración explícitamente tiene, comparablemente, una alta frecuencia.”

Se aclara que esto es parcialmente cierto, toda vez que el documento trasladado D1 si advierte un sistema diseñado para ofrecer una vibración, pero esta característica no está solamente limitada a los usos exclusivos detallados en el mismo, sino que también señala que la disposición mecánica de este aparato comprende usos de carácter independiente para las partes del cuerpo, luego D1 no está limitado exclusivamente a un simple sillón con mecanismos vibrador en su totalidad. D1 análogamente señala que la acción mecánica de este conjunto, en este caso la propuesta de su diseño particular, no opera en su totalidad en la parte de la pelvis solamente, ya que el modelo comprende tres (3) módulos independientes para las partes del cuerpo los cuales están conjugados a través de acoples tipo bisagra.

El solicitante afirma que “(...) D1 enseña que la porción de asiento vibra. Mas (sic) específicamente, se establece que dicha vibración se aplica a una frecuencia comparativamente alta. De esta enseñanza una persona versada en la materia entiende que las vibraciones deben ser comparativamente pequeños movimientos con el fin de no perjudicar a la madre que esta (sic) sentada en la porción de asiento. Mas (sic) específicamente, la persona versada en la materia inmediatamente reconocerá que, si tal vibración de alta frecuencia moviera la porción de asiento por al menos 1 cm o más, la madre ciertamente seria perjudicada o incluso motivada a levantarse de la porción del asiento. En cualquier caso, la persona versada en la materia entiende y desecha claramente el sistema de D1 para hacer vibrar la porción 1 cm o más. (...)” (sic).

Se aclara que tiene razón, solo de manera parcial, ya que efectivamente el principio técnico fundamental del diseño formulado en D1, si sostiene que el mueble vibra en mayor o menor grado. Sin embargo, el solicitante sostiene en su respuesta que: “(...) la persona versada en la materia inmediatamente reconocerá que, si tal vibración de alta frecuencia moviera la porción de asiento por al menos 1 cm o más, [el subrayado es nuestro] la madre ciertamente seria perjudicada o incluso motivada a levantarse de la porción del asiento (...)” ; Aquí nuevamente es crucial acotar que la afirmación del solicitante al definir el movimiento en términos de al menos 1 centímetro, (tal y como lo ha reclamado y lo continua haciendo en el pliego reivindicatorio modificado), no define o restringe de manera categoría, cual es el valor exacto y/o permitido de dicha movimiento e incluso no deja entrever si dicho valor está sujeto a algún valor de tolerancia como resultado de su diseño propuesto. Una expresión cuantitativa que este precedida de una afirmación como “al menos”, no propone un valor fijo que puede ser eventualmente contrastado con cualquier equivalente suyo en el estado del arte. De hecho, al menos 1 centímetro, como expresión, puede interpretarse como un movimiento flexible en un buen rango de valores posibles y aceptables por muy pequeños que estos sean; El solicitante no define estrictamente esto, por lo que su argumento en contra del grado de vibraciones propuestas por D1, no es contundente y no puede tomarse como referente para desvirtuar lo enseñado por D1.

Argumentos respecto a D2

El solicitante sostiene “Dicho ensamblaje de plataforma, no tiene ninguna relación con



Oficio N° 11816 de 26 de julio de 2021

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

asistir un parto. Por lo tanto, la persona versada en la materia no habría utilizado este documento para combinarlo en algún sentido con D1.”

Se aclara que no es así, ya que si bien es cierto que D2 no es un mueble destinado exclusivamente para la asistencia de partos, los componentes propios de su diseño, si permiten llegar a obtener un efecto técnico similar al esperado por la propuesta materia de estudio, y en ese sentido, es menester señalar al solicitante que dichos componentes permiten generar un movimiento oscilatorio y de desplazamiento lineal, justo como los reclama el pliego en estudio a través de elementos mecánicos similares, que no le restan posibilidad de que el mismo sea combinado, ya sea con D1 o con cualquier otro posible documento encontrado para obtener los efectos técnicos que combinados lleven a obtener ese resultado. Finalmente, a esta altura no se puede establecer o fijar, de manera determinante, un salto técnico evidente en la propuesta, y en consecuencia siguen existiendo documentos D3 y D4, que siguen revelando elementos y materia técnica sensiblemente cercana a la propuesta.

En cumplimiento del artículo 45 de la Decisión 486 de 2000, 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, el solicitante modifica el capítulo reivindicatorio, deberá observar las instrucciones contenidas en el numeral 1.2.2.1.1., del Capítulo Primero del Título X de la Circular Única de esta Superintendencia. De igual forma, deberá tener presente que de conformidad con el literal a) del numeral 1.2.2.5.1. de la norma ibidem, será necesario acreditar el pago de la tasa por concepto de modificación a solicitudes en trámites, de conformidad con el valor establecido en la resolución de tasas vigentes.

Notifíquese el presente oficio conforme a lo dispuesto en el numeral 6.2 del Capítulo Sexto del Título I de la Circular Única, informándoles que contra el mismo no procede recurso alguno en actuación administrativa.



Edna Marcela Ramirez Orozco
DIRECTORA DE NUEVAS CREACIONES

Oficio N° 11816 de 26 de julio de 2021

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

INFORME DE BÚSQUEDA
EXAMEN DE PATENTABILIDAD

Solicitud No.		Examen de patentabilidad							
NC2019/0001138		1°		2°	X	3°		Revoca	
Solicitud Internacional No.		Fecha solicitud internacional: (DD/MM/AÑO)							
PCT/EP2017/064769		16 de junio de 2017							
Fecha de determinación estado de la técnica (DD/MM/AÑO)				Prioridad		Presentación			
08/07/2016				16178747.8		EP			
Solicitante									
VIBWIFE GMBH									
Reivindicaciones que no son objeto de búsqueda por:									
Art. 14	-	Art. 15	-	Art. 20	-	Art. 25 (Falta de unidad de invención)		-	
CRITERIOS DE BÚSQUEDA									
Reivindicaciones objeto de búsqueda				1 a 22					
Palabras clave utilizadas				Birth, bed, support, Groove, rail, pin, shaft, motor, pelvis, vibration, movement					
Clasificaciones utilizadas para la búsqueda				CIP:	A61G 13/00, A61G 15/00				
DOCUMENTOS CONSIDERADOS RELEVANTES (Documentos patente, Literatura no patente (LNP): Artículos, catálogos, etc.)									
Informes de búsqueda / Bases de datos consultadas	N° de solicitud de patente / N° de patente / Autor LNP ⁽¹⁾	Fecha de Publicación /Presentación (DD/MM/AAAA)	Reivindicaciones /Secuencias afectadas	Citas relevantes del estado de la técnica				Categoría del documento citado ⁽²⁾	
SIPI	CO00038414	25/05/2000	-	-				A	
	CO07007625	26/01/2007	-	-				A	
	CO10003738	15/01/2010	-	-				A	
	CO15141597	19/06/2015	-	-				A	
ISA	US3043293	10/07/1962	1, 3 a 15; 17, 19 a 21	(Col. 1 Líneas 11 a 14); (Fig. 1); (Col. 2 Líneas 33 a 35); (Col. 2 Líneas 36 a 40); (Col. 2 Líneas 52 a 57); (Col. 5 Líneas 15 a 24); (Col. 1 Líneas 27 a 33); (Col. 4 Líneas 14 a 30); (Col. 5 Líneas 26 a 43); (Col. 4 Líneas 64 a 74); (Col. 7 Líneas 1 a 19); (Col. 2 Líneas 33 a 35) y (Col. 2 Líneas 29 a 32).				Y	
	US5037375	06/08/1991	1, 2, 16 y 22	(Resumen); (Col. 5 Líneas 18 a 21); (Col. 4 Líneas 33 a 35) y (Col. 3 Línea 21).				Y	
EPO	US2005/022826	03/02/2005	-	-				A	
	US2427053	09/09/1947	-	-				A	
	CN104887438	09/09/2015	-	-				A	
	DE202004008666	05/08/2004	-	-				A	
	DE1185333	10/01/1965	-	-				A	
Patbase	WO9839996	17/09/1998	-	-				A	
	US2003019036	30/01/2003	-	-				A	
	US2002170115	21/11/2002	-	-				A	
	US2002170116	21/11/2002	-	-				A	
	WO02058616	01/08/2002	-	-				A	
	FR2982481	27/12/2013	-	-				A	
⁽¹⁾ Cita completa literatura no patente (LNP)									
Apellido, A. A. (Fecha). Título del artículo. Nombre de la revista. Volumen(Número), pp-pp.									
O									

Oficio N° 11816 de 26 de julio de 2021

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

Apellido, A. A. (Fecha). Título del artículo. Nombre de la revista. Recuperado de http://xxxxxxx.	
(2) Categorías 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. “L” Documento citado para llamar la atención sobre por ejemplo, dudas acerca de una reivindicación de prioridad o para determinar la fecha de publicación de otra cita, siempre van acompañados de una explicación, por la cual se citan. “O” Documento del tipo actas de conferencia, este tipo de documentos siempre estará acompañado por otra letra que indique la pertinencia del documento, por ejemplo, O,X, O,Y o bien O,A. “P” Documento publicado antes de la fecha de presentación internacional pero con posterioridad a la fecha de prioridad reivindicada. “T” Documento publicado en fecha posterior a la de presentación o la de prioridad de la solicitud internacional y no entra en conflicto con dicha solicitud, pero puede ser útil para la mejor comprensión del principio o teoría en que se basa la invención, o para demostrar que el razonamiento o los hechos en los que se basa dicha invención son incorrectos. “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.	
Fecha del reporte de búsqueda: (12/03/2021)	
Examinador: JOSÉ ARTURO CHÁVES MACHUCA	