

REPÚBLICA DE COLOMBIA
SUPERINTENDENCIA DE INDUSTRIA Y COMERCIO

Oficio N° 560 de 14 de enero de 2022

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 06 de diciembre de 2021, bajo el número NC2021/0016564, 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 17 del radicado N° NC2021/0016564 del 06 de diciembre de 2021.

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° 560 de 14 de enero de 2022

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

3. 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	<i>“Exercising table for providing horizontal movement in a reversible orbital path or in either of two reciprocable paths which are perpendicular to each other”</i>	10 de julio de 1962
D4	US5037375	<i>“Individual environmental control method”</i>	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).

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

4.1. 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. (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 dispositivo entre dos soportes fijos para el cuerpo, con la mitad sección del usuario descansando sobre el mismo. (Fig. 1).	No menciona

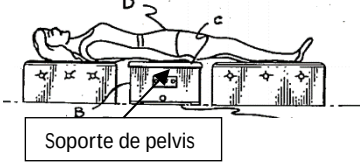
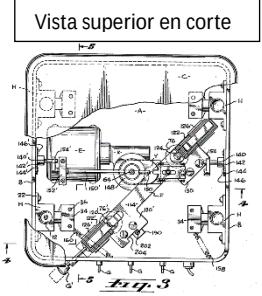
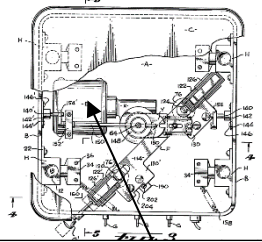
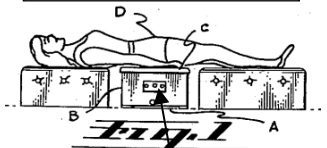
¹<https://worldwide.espacenet.com/patent/search/family/003450775/publication/US3043293A?q=US3043293>

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



Oficio N° 560 de 14 de enero de 2022

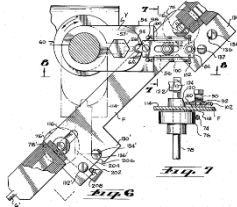
Ref. Expediente N° NC2019/0001138

	Vista lateral del dispositivo  Soporte de pelvis	
Una mecánica de movimiento (4).	La figura 3 es una vista en planta superior del mecanismo de accionamiento. (Fig. 3). Vista superior en corte  Fig. 3	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. (Col. 2 Líneas 33 a 34). Vista superior en corte  Unidad de accionamiento o motor	Sistemas de accionamiento (Col. 3 Línea 21).
El soporte de movilización de la pelvis (2) se acopla a la mecánica de movimiento (4).	Cuando el motor E acciona el miembro de soporte C. (Col. 2 Líneas 38 a 39). Vista lateral del dispositivo  Fig. 1 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).	Un movimiento recíproco lateral con respecto a la base. (Col. 2 Líneas 56 a 57).	No menciona



Oficio N° 560 de 14 de enero de 2022

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

El desplazamiento controlado en cadencia mueve el soporte de movilización de la pelvis (2) entre 1 cm y 10 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).	Miembro de acoplamiento 104 cuando el mecanismo de accionamiento Y está dispuesto. (Col. 5 Líneas 21 a 22). Acoplamiento entre el motor y el sistema de mecanismo de movimiento 	No menciona
La mecánica de movimiento (4) comprende un miembro oscilante (41) acoplado al soporte de movilización de la pelvis (2).	Un movimiento recíproco lateral con respecto a la base. (Col. 2 Líneas 56 a 57).	No menciona
El miembro oscilante (41) de la mecánica de movimiento (4) se orienta de manera que el soporte de movilización de la pelvis (2) se inclina lateralmente cuando el desplazamiento controlado en cadencia del soporte de movilización de la pelvis (2) se induce mediante la mecánica de movimiento (4).		No menciona
La mecánica de movimiento (4) comprende un miembro de desplazamiento (42) acoplado al soporte de movilización de la pelvis (2).		No menciona
El miembro de desplazamiento (42) desplaza lateralmente el soporte de movilización de la pelvis (2) cuando el desplazamiento controlado en cadencia del soporte de movilización de la pelvis (2) se induce mediante la mecánica de movimiento (4).	Un movimiento alternativo longitudinal al miembro C de soporte del cuerpo. (Col. 5 Línea 43).	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° 560 de 14 de enero de 2022

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

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 entre 1 cm y 10 cm.

El efecto que se logra al incluir en que el desplazamiento controlado en cadencia mueve el soporte de movilización de la pelvis entre 1 cm y 10 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 entre 1 cm y 10 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 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, 15: 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



Oficio N° 560 de 14 de enero de 2022

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

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 4, 5: 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).
- Reivindicaciones 6, 7, 8, 9: 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 un posición para acoplar el

Oficio N° 560 de 14 de enero de 2022

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

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).

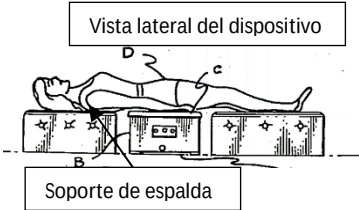
- Reivindicaciones 10, 11, 13: El miembro de soporte C es impulsado por un motor E, y está adaptado para girar orbitalmente en el sentido de las agujas del reloj o en el sentido contrario a las agujas del reloj en un plano horizontal. (Col. 2 Líneas 33 a 35); Una base A, desde cuyos bordes las paredes 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).

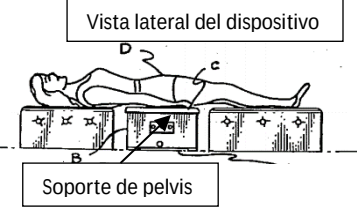
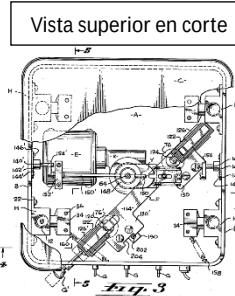
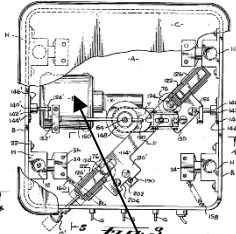
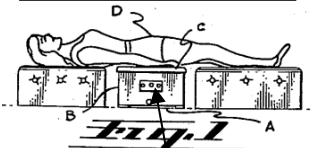
De igual manera, el documento D4 divulga las características de las reivindicaciones dependientes así:

- Reivindicación 12: 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 3 a 12, 13 y 15 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.

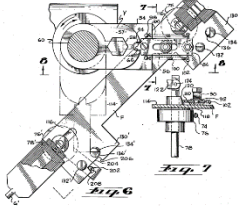
La reivindicación 14 consiste en: “Mueble de parto (8) que comprende una porción de descanso (...)” (Radicado N° NC2020/0015143 del 01 de diciembre de 2020).

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. (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 permite identificar una porción de descanso de espalda (Fig. 1). Vista lateral del dispositivo  Soporte de espalda	No menciona
Una porción de la pelvis (1) con un soporte de movilización de la pelvis (2).	La figura 1 permite identificar una porción de apoyo para la pelvis (Fig. 1).	No menciona

	Vista lateral del dispositivo  Soporte de pelvis	
Una mecánica de movimiento (4).	La figura 3 permite apreciar el mecanismo de accionamiento. (Fig. 3). Vista superior en corte  Fig. 3	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. (Col. 2 Líneas 33 a 34). Vista superior en corte  Fig. 3 Unidad de accionamiento o motor	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 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).	Cuando el motor E acciona el miembro de soporte C. (Col. 2 Líneas 38 a 39). Vista lateral del dispositivo  Fig. 1 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).	Un movimiento recíproco lateral con respecto a la base. (Col. 2 Líneas 56 a 57).	No menciona

Oficio N° 560 de 14 de enero de 2022

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

La desplazamiento controlado en cadencia mueve el soporte de movilización de la pelvis (2) de la porción de la pelvis (1) entre 1 cm y 10 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 mecánica de movimiento (4) de la porción de la pelvis (1).	Miembro de acoplamiento 104 cuando el mecanismo de accionamiento Y está dispuesto. (Col. 5 Líneas 21 a 22). Acoplamiento entre el motor y el sistema de mecanismo de movimiento 	No menciona
La mecánica de movimiento (4) comprende un miembro oscilante (41) acoplado al soporte de movilización de la pelvis (2).	Un movimiento recíproco lateral con respecto a la base. (Col. 2 Líneas 56 a 57).	No menciona
El miembro oscilante (41) de la mecánica de movimiento (4) se orienta de manera que el soporte de movilización de la pelvis (2) se inclina lateralmente cuando el desplazamiento controlado en cadencia del soporte de movilización de la pelvis (2) se induce mediante la mecánica de movimiento (4).		No menciona
La mecánica de movimiento (4) comprende un miembro de desplazamiento (42) acoplado al soporte de movilización de la pelvis (2).	Un movimiento alternativo longitudinal al miembro C de soporte del cuerpo. (Col. 5 Línea 43).	No menciona
El miembro de desplazamiento (42) desplaza lateralmente el soporte de movilización de la pelvis (2) cuando el desplazamiento controlado en cadencia del soporte de movilización de la pelvis (2) se induce mediante la mecánica de movimiento (4).		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° 560 de 14 de enero de 2022

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

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 entre 1 cm y 10 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 entre 1 cm y 10 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 entre 1 cm y 10 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 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 15, 16: 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).



Oficio N° 560 de 14 de enero de 2022

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

- Reivindicación 17: 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).

Las reivindicaciones dependientes 15 a 17 no mencionan alguna característica que, junto con las características de la reivindicación independiente, aporte nivel inventivo al mueble de la reivindicación 14, por lo cual se considera que no tienen nivel inventivo.

5. 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 11, 13 y 15	Nivel Inventivo
D4	US5037375	1, 12, 14 a 17	Nivel inventivo

6. Respuesta a los argumentos del solicitante

Argumentos respecto al examen de nivel inventivo

El solicitante reitera, en su respuesta afirma que “(...) quisiera manifestar su desacuerdo con las comparaciones realizadas por el examinador, para el solicitante es claro que las características técnicas no resultan obvias para una persona versada en la materia al combinar las enseñanzas que se describen en D3 y D4. (...)” y continua su argumentación diciendo que: “(...) D3 no describe un módulo de asistencia de parto que se disponga en una región de un mueble de parto, muy por el contrario, D3 revela un dispositivo de fisioterapia móvil que tiene un miembro de soporte C sobre el cual un usuario, preferiblemente acostado, puede colocar su pelvis mientras su cabeza, hombro por una parte y sus piernas por otra parte descansan sobre elementos de soporte inmóviles que están separados del dispositivo de fisioterapia (...)”

Se aclara al solicitante que su apreciación, sobre la naturaleza técnica de los documentos técnicos trasladados por esta Oficina, es errónea. Si bien es cierto que D3 refiere un mueble para fisioterapia, el diseño presentado por dicho documento, no solo equipara las partes que reclama la solicitud materia de estudio, sino que comprende también, y de manera exclusiva, una zona pélvica móvil para ser utilizada sobre el eventual paciente a trata; luego, la naturaleza del uso final del equipo no es una cualidad determinante, toda vez que la materia reclamada por parte del solicitante, se focaliza particularmente en reivindicar características técnicas esenciales y/o estructurales de orden mecánico, las cuales son cubiertas de forma similar y evidente por parte de los documentos D3 y D4.

El solicitante continua su exposición indicando que: “(...), D3 no proporciona información sobre la distancia que se mueve el miembro de soporte C desde su posición inicial, respectivamente.” “(...) D3 no revela ninguna función de inclinación y, en particular, ningún movimiento de inclinación lateral del elemento de soporte C.”

Esta afirmación por parte del solicitante no es cierta, y de hecho la hace ciertamente confusa también, ya que el solicitante, en el pliego modificado, manifiesta que dicho desplazamiento de la porción móvil pélvica ahora está dentro de un rango específico de 1 centímetro [cm] a 10 centímetros [cm]; luego, las enseñanzas del documento D4 efectivamente revelan un desplazamiento de 3,81 centímetros [cm], lo que claramente

Oficio N° 560 de 14 de enero de 2022

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

permite aceptar que dicha cifra se ubica dentro del rango preferencial que estima el solicitante como rango operativo de su equipo, y dicho sea de paso, el solicitante no entra a desvirtuar las enseñanzas del documento D4, teniendo el claro dicha cifra con respecto a los resultados operativos sobre el rango que el indica. En ese sentido, este Despacho no considera que los argumentos presentados por el solicitante, con relación a las cantidades enseñanzas por D4 discrepen del objetivo de su materia reclamada, y en consecuencia se considera que a esta altura, no se ha desvirtuado de manera determinante lo revelado por D4 con relación al alcance técnico propuesto por el solicitante.

Asimismo, el solicitante sostiene que: *“(...) D4 revela un sistema de transición ambiental infantil similar a una cuna para bebés recién nacidos, que simula, entre otros, los movimientos de caminata de la madre a los que está acostumbrado el bebé antes del nacimiento, con el fin de facilitar la transición del ambiente intrauterino al extrauterino. Por lo tanto, el dispositivo descrito en D4 tampoco representa un módulo de asistencia de parto cuyas enseñanzas y campo técnico sean similares a la de la presente invención; D4 solo podría ser utilizada después del nacimiento (postnatalmente).”*

Se aclara nuevamente al solicitante que los argumentos encaminados a los resultados operativos del equipo no son relevantes, en la medida de que la materia técnica reivindicada se enmarca en elementos físicos estructurales y en consecuencia, el argumento de utilizar exclusivamente el uso final de un equipo y/o aparato, no es consistente, cuando lo ciertamente relevante son los componentes tangibles y la interrelación de los mismo para causar un efecto técnico. Asimismo, y con referencia al documento D4, el solicitante sostiene que: *“(...) reconoce que D4 describe un movimiento lineal del soporte/cuna 1 de aproximadamente 1,5 pulgadas (3.81 cm) y un movimiento de rotación de aproximadamente 9,5 grados. (...)”* Lo que en cierta medida hace plausible que D4 equipara la funcionalidad referida por la materia objeto de estudio. Sin embargo, nuevamente los argumentos ofrecidos por parte del solicitante no demuestran como dicho desplazamiento diverge de forma sustancial con relación a las enseñanzas de D4, y como estas diferencias, si existen, hacen que la solicitud materia de estudio se aleje sustancialmente del estado de la técnica.

Finalmente, y de acuerdo con lo anteriormente dicho, esta Oficina sigue considerando que la materia reclamada en la solicitud continua siendo afectada, en su requisito de nivel inventivo, por las enseñanzas proferidas por los documentos D3 y D4, y en ese sentido se recomienda al solicitante abordar dichas enseñanzas y disuadir a este Despacho que la materia reclamada en el pliego reivindicatorio modificado, discrepa de forma notable con relación a las fuentes documentales que representan en estado de la técnica.

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



Oficio N° **560** de **14 de enero de 2022**

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

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° 560 de 14 de enero de 2022

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

INFORME DE BÚSQUEDA
EXAMEN DE PATENTABILIDAD

Solicitud No.		Examen de patentabilidad							
NC2019/0001138		1°		2°		3°	X	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 17
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
USPTO	US3043293	10/07/1962	1, 3 a 11, 13 y 15	(Col. 1 Líneas 11 a 14); (Fig. 1); (Fig. 3); (Col. 2 Líneas 33 a 34); (Col. 2 Líneas 38 a 39); (Col. 2 Líneas 56 a 57); (Col. 5 Líneas 21 a 22); (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, 12, 14 a 17	(Resumen); (Col. 5 Líneas 18 a 21); (Col. 4 Líneas 33 a 35) y (Col. 3 Línea 21).	Y
ISA	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.					

Oficio N° 560 de 14 de enero de 2022

Ref. Expediente N° NC2019/0001138

O	
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: (09/12/2020)	

