

REPÚBLICA DE COLOMBIA
SUPERINTENDENCIA DE INDUSTRIA Y COMERCIO

Resolución N° 42025

Ref. Expediente N° NC2017/0007372

Por la cual se deniega una Patente de Invención

LA SUPERINTENDENTE DE INDUSTRIA Y COMERCIO

en ejercicio de sus facultades legales, en especial de las conferidas en el numeral 24 del artículo 3° del Decreto 4886 de 2011, y

CONSIDERANDO:

Que mediante escrito radicado en esta Superintendencia el 25 de julio de 2017 con el N° NC2017/0007372, por FUNDACION UNIVERSIDAD DE BOGOTA JORGE TADEO LOZANO, presentó la solicitud de patente de invención titulada "SISTEMA DE MARIONETA DIGITAL".

Que la solicitud fue publicada en la Gaceta de la Propiedad Industrial N° 834 el 31 de julio de 2018, sin que se hubieran presentado oposiciones por parte de terceros.

Que una vez adelantado el trámite contemplado por la Decisión 486 de la Comisión de la Comunidad Andina, esta Superintendencia resolvió denegar de la patente solicitada bajo el radicado de la referencia mediante la Resolución N° 51050 del 29 de julio de 2022. De igual forma, mediante escrito radicado con el N° NC2022/0013693 del 23 de septiembre de 2022, el solicitante presentó recurso de reposición el cual fue resuelto mediante la Resolución N° 90117 del 21 de diciembre de 2022 revocando la decisión indicada en precedencia y ordenando regresar al trámite a la etapa de fondo.

De conformidad con la Resolución N° 90117 del 21 de diciembre de 2022, las modificaciones presentadas con ocasión del recurso de reposición fueron aceptadas por esta Oficina como quiera que cumplen con lo establecido por el artículo 34 de la Decisión 486 de la Comisión de la Comunidad Andina, por lo que será sobre dicho pliego reivindicatorio sobre el cual se adoptará la decisión contenida en el presente acto administrativo.

Que realizado el examen de fondo mediante Oficio No. 2246 del 14 de febrero de 2023, se requirió al solicitante en los términos del artículo 45 de la Decisión 486 de la Comisión de la Comunidad Andina para que presentara respuesta a las observaciones de carácter técnico, relacionadas con la patentabilidad o cumplimiento de los requisitos establecidos por esta Decisión para la concesión de la patente.

Que el solicitante presentó junto a la respuesta radicada el 16 de mayo de 2023 nuevas reivindicaciones 1 a 9 que reemplazan las originalmente presentadas, sin embargo, no se acepta el nuevo capítulo reivindicatorio, como quiera que no se realizó el pago de la tasa establecida por el literal a) del numeral 1.2.2.5.1 del Capítulo Primero del Título X de la Circular Única de esta Superintendencia. En consecuencia, se tendrá en cuenta el capítulo reivindicatorio presentado con el radicado N° NC2022/0013692 el 23 de septiembre de 2022.

Que en virtud de lo dispuesto en el artículo 14 de la Decisión 486 expedida por la Comisión de la Comunidad Andina *"Los países miembros otorgarán patentes para las invenciones,*



Resolución N° 42025

Ref. Expediente N° NC2017/0007372

sean de producto o de procedimiento, en todos los campos de la tecnología, siempre que sean nuevas, tengan nivel inventivo y sean susceptibles de aplicación industrial."

Que en el presente caso las reivindicaciones 1 a 9 incluidas en el radicado bajo el N° NC2022/0013692 el 23 de septiembre de 2022, no cumplen los requisitos indicados. Lo anterior, de acuerdo con las siguientes consideraciones:

Objeto de la invención

El problema técnico planteado consiste en la necesidad de diseñar e implementar un dispositivo que permita la generación de imágenes digitales a partir de los movimientos de un objeto.

Para resolver este problema técnico, la solicitud plantea un aparato y un método para generar animaciones gráficas por computado en 2D o 3D, que comprende una marioneta con sensores inerciales para crear y capturar los movimientos que se van a traducir al ambiente gráfico computarizado. En donde los diferentes componentes de la marioneta se construyen mediante impresión 3D y la marioneta puede asumir una forma correspondiente a una figura con más de 4 extremidades.

Reivindicaciones

En virtud de lo dispuesto en el artículo 30, de la Decisión 486 de la Comisión de la Comunidad Andina que señala:

"Las reivindicaciones definirán la materia que se desea proteger mediante la patente. Deben ser claras y concisas y estar enteramente sustentadas por la descripción. Las reivindicaciones podrán ser independientes o dependientes. Una reivindicación será independiente cuando defina la materia que se desea proteger sin referencia a otra reivindicación anterior. Una reivindicación será dependiente cuando defina la materia que se desea proteger refiriéndose a una reivindicación anterior. Una reivindicación que se refiera a dos o más reivindicaciones anteriores se considerará una reivindicación dependiente múltiple".

Las reivindicaciones presentan las siguientes observaciones:

La reivindicación 7 no es clara porque hace referencia al proceso de fabricación de las piezas del aparato y no a las características técnicas esenciales del mismo.

Determinación del Estado de la Técnica

La fecha para determinar el estado de la técnica es el 25 de julio de 2017, que corresponde a la fecha de presentación nacional.

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
D1	N. Numaguchi, A. Nakazawa, T. Shiratori y J. Hodgins	"A Puppet Interface for Retrieval of Motion Capture Data"	15 de agosto de 2011
D2	US 2017/043269	"Animation Puppet"	16 de febrero de 2017

Resolución N° 42025

Ref. Expediente N° NC2017/0007372

D1¹ divulga un sistema que permite al usuario recuperar una secuencia particular realizando una aproximación del movimiento con una marioneta instrumentada (Pág. 1, Abstract).

D2² divulga una marioneta de animación que incluye un cuerpo central, una cabeza configurada para encajar por fricción con el cuerpo central y formar una articulación de la cabeza entre ellos, un par de extremidades superiores configuradas para encajar por fricción con el cuerpo central y formar un par respectivo de miembros superiores (Pág. 1, Resumen).

Examen de Patentabilidad

De acuerdo con lo establecido en el artículo 14 de la Decisión 486 de 2000 de la Comisión de la Comunidad Andina, en el cual se establecen los requisitos de patentabilidad objeto de la solicitud en estudio, esta Oficina presenta a continuación el análisis de los requisitos de patentabilidad.

Nivel Inventivo

Según lo dispuesto en el artículo 18 de la Decisión 486: *“Se considerará que una invención tiene nivel inventivo, si para una persona del oficio normalmente versada en la materia técnica correspondiente, esa invención no hubiese resultado obvia ni se hubiese derivado de manera evidente del estado de la técnica”*.

En el presente caso, el aparato reclamado en la solicitud no tiene nivel inventivo, teniendo en cuenta que la reivindicación 1 está referida a: *“Aparato modular para crear animaciones por computador en 2D o 3D, que comprende: (...)”* (Radicado N° NC2022/0013692 del 23 de septiembre de 2022).

La siguiente tabla presenta la comparación entre las características técnicas esenciales de la solicitud estudiada, mencionadas en la reivindicación 1, y las reveladas en los documentos D1 y D2 que representan el estado de la técnica:

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

CARACTERÍSTICAS ESENCIALES	D1	D2
Aparato modular para crear animaciones por computador en 2D o 3D, que comprende:	(...) un sistema que permite al usuario recuperar una secuencia particular realizando una aproximación del movimiento con una marioneta instrumentada (Pág. 1, Abstract).	(...) una marioneta de animación que incluye un cuerpo central, una cabeza configurada para encajar por fricción con el cuerpo central y formar una articulación de la cabeza entre ellos (...) (Pág. 1, Resumen).
Una estructura principal (1).	La marioneta tiene 17 grados de libertad; 14 potenciómetros rotativos (tres para cada hombro, uno para cada codo, dos para cada cadera y uno para cada rodilla) y un sensor de orientación en el torso/cabeza (Pág. 3, Sección 3).	Una marioneta animada como se describe aquí puede incluir un núcleo corporal (p. ej., que incluye uno o más de un pecho, un abdomen y/o una pelvis) conectable con una variedad de componentes, como una cabeza, un par de extremidades superiores o brazos y un par de piernas (...) (Pág. 2, Párr. 009).
Estructuras secundarias (2).		

¹ N. Numaguchi, A. Nakazawa, T. Shiratori y J. Hodgins (2011). A Puppet Interface for Retrieval of Motion Capture Data. *Eurographics/ACM SIGGRAPH Symposium on Computer Animation*, pp. 1-10. Recuperado desde: http://graphics.cs.cmu.edu/projects/puppet/sca2011_puppet.pdf

Resolución N° 42025

Ref. Expediente N° NC2017/0007372

Juntas articuladas que consisten en una rótula hembra (3) y una rótula macho (4).	No se menciona	(...) un par de rótulas dobles (52), (52') para usar al acoplar el cofre (14) a cada uno de los brazos (32), (32'). Cada una de las rótulas dobles (52), (52') incluye una empuñadura de bola de hombro (54), (54') para la interconexión con un receptáculo de hombro respectivo (56), (56') (...) (Pág. 9, Párr. 238).
Y una base de soporte.	(...) la marioneta estaba sostenida por el usuario o un escenario (Pág. 4, Sección 4).	(...) una base (154) capaz de unirse magnéticamente a la superficie de montaje (148) (...) (Pág. 12, Párr. 256).
Caracterizado porque la estructura principal y las estructuras secundaria contienen sensores inerciales de movimiento.	La marioneta tiene 17 grados de libertad; 14 potenciómetros rotativos (tres para cada hombro, uno para cada codo, dos para cada cadera y uno para cada rodilla) y un sensor de orientación en el torso/cabeza (Pág. 3, Sección 3). (...) utilizamos un sensor de orientación basado en IMU (Pág. 9, Sección 6).	No se menciona

D1 es considerado como el estado de la técnica más cercano a la invención definida en la reivindicación 1, ya que divulga un sistema que permite al usuario recuperar una secuencia particular realizando una aproximación del movimiento con una marioneta instrumentada (Pág. 1, Abstract).

La diferencia entre la invención definida entre la reivindicación 1 y el aparato divulgado en D1, consiste en juntas articuladas que consisten en una rótula hembra y una rótula macho.

El efecto que se logra al incluir específicamente juntas articuladas que consisten en una rótula hembra y una rótula macho es acoplar de manera articulada las diferentes estructuras del dispositivo.

Por lo tanto, el problema técnico objetivo que pretende resolver esta invención se puede formular así: ¿cómo modificar el aparato divulgado en D1 para acoplar de manera articulada las diferentes estructuras del dispositivo?

Sin embargo, el incluir juntas articuladas que consisten en una rótula hembra y una rótula macho para acoplar de manera articulada las diferentes estructuras del dispositivo, ya está divulgado en D2 que se refiere a (...) un par de rótulas dobles (52), (52') para usar al acoplar el cofre (14) a cada uno de los brazos (32), (32'). Cada una de las rótulas dobles (52), (52') incluye una empuñadura de bola de hombro (54), (54') para la interconexión con un receptáculo de hombro respectivo (56), (56') (...) (Pág. 9, Párr. 238).

En consecuencia, la persona normalmente versada en la materia estaría motivada a incluir juntas articuladas que consisten en una rótula hembra y una rótula macho del D2 en el aparato de D1, para así llegar al objeto de la reivindicación 1. Por lo cual se considera obvia.

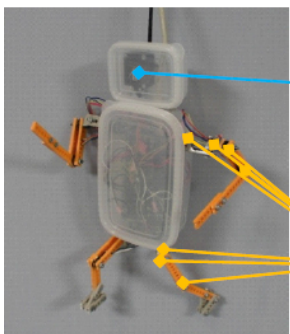
²https://worldwide.espacenet.com/publicationDetails/biblio?II=0&ND=3&adjacent=true&locale=en_EP&FT=D&date=20170216&CC=US&NR=2017043269A1&KC=A1

Resolución N° 42025

Ref. Expediente N° NC2017/0007372

Así mismo, D1 divulga las características de las reivindicaciones dependientes de la siguiente manera:

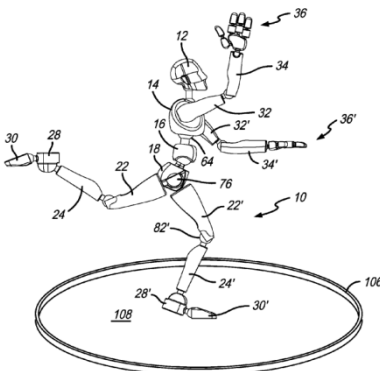
- Reivindicación 4: La marioneta tiene 17 grados de libertad; 14 potenciómetros rotativos (tres para cada hombro, uno para cada codo, dos para cada cadera y uno para cada rodilla) y un sensor de orientación en el torso/cabeza (Pág. 3, Sección 3).
- Reivindicación 6: En la siguiente figura se puede apreciar que la cabeza (estructura secundaria) se acopla a la estructura principal (torso) sin articulaciones:



(Pág. 3, Fig. 1).

De igual manera, D2 divulga las características de las reivindicaciones dependientes así:

- Reivindicaciones 2 y 5: Una marioneta animada como se describe aquí puede incluir un núcleo corporal (p. ej., que incluye uno o más de un pecho, un abdomen y/o una pelvis) conectable con una variedad de componentes, como una cabeza, un par de extremidades superiores o brazos y un par de piernas (...) (Pág. 2, Párr. 009). (...) un par de rótulas dobles (52), (52') para usar al acoplar el cofre (14) a cada uno de los brazos (32), (32'). Cada una de las rótulas dobles (52), (52') incluye una empuñadura de bola de hombro (54), (54') para la interconexión con un receptáculo de hombro respectivo (56), (56') (...) (Pág. 9, Párr. 238).
- Reivindicación 3: Una marioneta animada como se describe aquí puede incluir un núcleo corporal (p. ej., que incluye uno o más de un pecho, un abdomen y/o una pelvis) conectable con una variedad de componentes, como una cabeza, un par de extremidades superiores o brazos y un par de piernas (...) (Pág. 2, Párr. 009). (...) un par de rótulas dobles (52), (52') para usar al acoplar el cofre (14) a cada uno de los brazos (32), (32'). Cada una de las rótulas dobles (52), (52') incluye una empuñadura de bola de hombro (54), (54') para la interconexión con un receptáculo de hombro respectivo (56), (56') (...) (Pág. 9, Párr. 238). En la siguiente figura se puede apreciar que la marioneta cuenta con más de cuatro extremidades articuladas:



(Hoja 55, Fig. 27).

Resolución N° 42025

Ref. Expediente N° NC2017/0007372

- Reivindicación 8: (...) el tamaño, la forma y el aspecto estético general de la marioneta de animación (10) pueden cambiar para adaptarse al proyecto deseado (Pág. 8, Párr. 235).

Las reivindicaciones dependientes 2 a 6 y 8 no mencionan alguna característica que, junto con las características de la reivindicación independiente, aporte nivel inventivo al aparato de la reivindicación 1, por lo cual se considera que carece de nivel inventivo.

En el presente caso, el aparato reclamado en la solicitud no tiene nivel inventivo, teniendo en cuenta que la reivindicación 9 está referida a: *“Un método para generar una animación por computador en 2D o 3D, que comprende: (...)”* (Radicado N° NC2022/0013692 del 23 de septiembre de 2022).

La siguiente tabla presenta la comparación entre las características técnicas esenciales de la solicitud estudiada, mencionadas en la reivindicación 9, y las reveladas en los documentos D1 y D2 que representan el estado de la técnica:

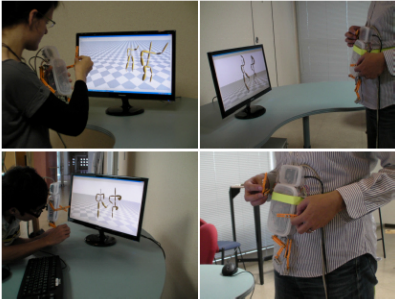
Tabla 2. Comparación de las características técnicas esenciales, con las del estado de la técnica:

CARACTERÍSTICAS ESENCIALES	D1	D2
Un método para generar una animación por computador en 2D o 3D, que comprende: (...)”	(...) un sistema que permite al usuario recuperar una secuencia particular realizando una aproximación del movimiento con una marioneta instrumentada (Pág. 1, Abstract).	(...) una marioneta de animación que incluye un cuerpo central, una cabeza configurada para encajar por fricción con el cuerpo central y formar una articulación de la cabeza entre ellos (...) (Pág. 1, Resumen).
a. Fijar un punto inicial, o posición cero, para el cuerpo y las extremidades de la marioneta.	El algoritmo utiliza posiciones conjuntas en un sistema de coordenadas centrado en el cuerpo (Pág. 4, Sección 4).	No se menciona
b. Registrar el punto cero.	Las lecturas del sensor del T-pose corresponden a 0° (Pág. 3, Sección 3).	No se menciona
c. Mover en pequeños incrementos todas las articulaciones o apéndices de la marioneta.	Luego, cada articulación se gira 90°. (Pág. 3, Sección 3).	No se menciona
d. Registrar la nueva posición de la marioneta después de cada movimiento.	Luego, cada articulación se gira 90°. Catorce posiciones conjuntas para cada marco se almacenan en un solo vector de características (Pág. 4, Sección 4.1).	No se menciona
e. Repetir el procedimiento hasta obtener una secuencia de movimientos que permita construir una animación computarizada de la marioneta en 2D o 3D.	Catorce posiciones conjuntas para cada marco se almacenan en un solo vector de características (Pág. 4, Sección 4.1). (...) segmentamos secuencias de captura de movimiento largas y las almacenamos en una base de datos (Pág. 4, Sección 4.1).	No se menciona



Resolución N° 42025

Ref. Expediente N° NC2017/0007372

	El método de proyección del subespacio dual considera tanto el error de reconstrucción hacia adelante al proyectar el movimiento de la marioneta de consulta en un espacio latente de cada movimiento humano (...) (Pág. 5, Fig. 4). En la siguiente figura se puede apreciar la animación computarizada en 3D que se genera a partir de la reconstrucción de movimientos de la marioneta:  (Pág. 6, Fig. 5).	
Empleando la información de posición suministrada por los sensores inerciales.	Dados los ángulos de las articulaciones y la orientación del cuerpo de los sensores de la marioneta, el sistema asigna directamente los ángulos a un esqueleto humano calculado a partir de los datos de captura de movimiento. (Pág. 4, Sección 4.1). (...) utilizamos un sensor de orientación basado en IMU (Pág. 9, Sección 6).	No se menciona
Con la técnica de animación por movimiento detenido.	No se menciona	(...) crear animación stop-motion (...) (Pág. 8, Párr. 233).

D1 es considerado como el estado de la técnica más cercano a la invención definida en la reivindicación 9, ya que divulga un sistema que permite al usuario recuperar una secuencia particular realizando una aproximación del movimiento con una marioneta instrumentada (Pág. 1, Abstract).

La diferencia entre la invención definida entre la reivindicación 9 y el método divulgado en D2, consiste en que los movimientos se capturan con la técnica de animación por movimiento detenido.

El efecto que se logra al incluir que los movimientos se capturan con la técnica de animación por movimiento detenido es generar una animación fluida cuando se reproduce a un mínimo de 24 cuadros por segundo.

Por lo tanto, el problema técnico objetivo que pretende resolver esta invención se puede formular así: ¿cómo modificar el método divulgado en D1 para generar una animación fluida cuando se reproduce a un mínimo de 24 cuadros por segundo?

Resolución N° 42025

Ref. Expediente N° NC2017/0007372

Sin embargo, el incluir que los movimientos se capturan con la técnica de animación por movimiento detenido para generar una animación fluida cuando se reproduce a un mínimo de 24 cuadros por segundo, ya está divulgado en D2 que se refiere a (...) crear animación stop-motion (...) (Pág. 8, Párr. 233).

En consecuencia, la persona normalmente versada en la materia estaría motivada a incluir que los movimientos se capturan con la técnica de animación por movimiento detenido del D2 en el método de D1, para así llegar al objeto de la reivindicación 9. Por lo cual se considera obvia.

Respuesta a los argumentos del solicitante

El solicitante argumenta que *“(...) La diferencia esencial en esta invención es que el aparato, denominado marioneta es modular y mediante los movimientos de las articulaciones se generan las animaciones por computador en 2D o 3D, de acuerdo a la descripción de la estructura contenida en las reivindicaciones.*

D1 no se debe considerar como el estado de la técnica más cercano a la invención definida en la reivindicación 1, aunque es un sistema que permite al usuario recuperar una secuencia particular realizando una aproximación del movimiento con una marioneta instrumentada, las articulaciones y la base de la marioneta no es mutable en tanto el aparato de nuestra marioneta puede generar multiplicidad de formas de acuerdo a la configuración y articulación de las extremidades (...).”

Al respecto, resulta pertinente aclarar que la característica respecto a la modularidad de la estructura principal y las secundarias del aparato fue añadida en la reivindicación independiente 1 del capítulo radicado bajo el No. NC2017/0007372 del 16 de mayo, el cual no fue aceptado por no ser allegada la tasa por concepto de modificación correspondiente, por lo que el capítulo reivindicatorio a tener en cuenta es el No. NC2022/0013692 el 23 de septiembre de 2022, el cual menciona en la reivindicación dependiente 8 que *“(...) la estructura principal (1) y las estructuras secundarias (2) pueden tener diferentes formas y dimensiones (...)*”, lo cual es anticipado por el documento D1 al mencionar que (...) el tamaño, la forma y el aspecto estético general de la marioneta de animación (10) pueden cambiar para adaptarse al proyecto deseado (Pág. 8, Párr. 235). En este párrafo se evidencia que la marioneta puede adaptarse a múltiples formas y tamaños, por lo cual esta característica se anticipa por este documento y se mantienen las objeciones por nivel inventivo.

A continuación, el solicitante afirma que *“(...) Igualmente, otra diferencia esencial es que la invención definida entre la reivindicación 1 y el aparato divulgado en D1, hace referencia a las juntas articuladas que consisten en una rótula hembra y una rótula macho como bien se menciona por el examinador. La invención objeto de patentamiento es un aparato modular, su nivel inventivo radica en la escalabilidad de tamaño y configuración del aparato (...).”*

Se aclara que si bien el documento D1 no hace referencia explícita a esta característica, el documento D2 hace mención a que (...) un par de rótulas dobles (52), (52') para usar al acoplar el cofre (14) a cada uno de los brazos (32), (32'). Cada una de las rótulas dobles (52), (52') incluye una empuñadura de bola de hombro (54), (54') para la interconexión con un receptáculo de hombro respectivo (56), (56') (...) (Pág. 9, Párr. 238). En este párrafo se aprecia que la marioneta consta de rótulas dobles con una empuñadura de bola para ser acopladas, es decir, rótulas hembra y macho que forman una junta articulada, por lo cual esta característica es anticipada por el documento D2 y la combinación de enseñanzas de este documento con el documento D1 permite sugerir en su totalidad las

Resolución N° 42025

Ref. Expediente N° NC2017/0007372

características esenciales de la invención, tal como se aprecia en el análisis de nivel inventivo realizado, siendo la materia obvia y sin altura inventiva.

Por otra parte, el solicitante argumenta respecto al problema técnico objetivo planteado en la reivindicación independiente 1 que *“(…) No se considera pertinente, ya que el problema mencionado en la pregunta recae sobre una modificación del aparato divulgado en D1 y en nuestra invención definida se refiere a ampliar el rango de posibilidades desde la forma y la estructura para la captura del movimiento, lo cual determina una naturaleza morfológica completamente diferente y no una modificación, de hecho, las juntas del aparato D1 Y D2 ya son articuladas y la diferencia propuesta se da en que la invención presenta posibilidades variables y escalables de remplazo entre las partes que no están presentes en D1 Y D2 (…)”*.

Al respecto, resulta del caso aclarar nuevamente que la característica concerniente a la modularidad y al cambio de formas de la marioneta fue incluida en la reivindicación independiente 1 del capítulo reivindicatorio radicado bajo el No. NC2017/0007372 del 16 de mayo, el cual no fue aceptado por no ser allegada la tasa por concepto de modificación correspondiente, por lo que el problema técnico objetivo planteado de la reivindicación 1 se basa en el capítulo reivindicatorio radicado bajo el No. NC2022/0013692 el 23 de septiembre de 2022, tal como se expone en la presente Resolución.

Finalmente, el solicitante señala respecto el solicitante argumenta respecto al problema técnico objetivo planteado en la reivindicación independiente 9 que *“(…) El problema técnico de las invenciones en D1 y en la invención definida, redundante en el proceso análogo de captura que posteriormente puede generar una animación fluida o no, al enlazarse con un software de animación digital, por tanto, la animación fluida no depende de los aparatos objeto que en este caso son el objeto de las reivindicaciones presentadas sino del software de procesamiento así esta pregunta no determina un problema técnico en ninguno de los casos (…)”*.

Se aclara que el problema técnico formulado en la reivindicación independiente 9 *“¿cómo modificar el método divulgado en D1 para generar una animación fluida cuando se reproduce a un mínimo de 24 cuadros por segundo?”*, surge de la diferencia de la solicitud con el estado de la técnica más cercano, es decir, con el documento D1, la cual consiste en que los movimientos se capturan con la técnica de animación por movimiento detenido y con la cual se logra el efecto técnico correspondiente a generar una animación fluida cuando se reproduce a un mínimo de 24 cuadros por segundo, tal como se detalla en el capítulo descriptivo inicial de la solicitud (Pág. 6), por lo que este argumento no resulta relevante para desvirtuar el análisis de nivel inventivo realizado en esta reivindicación y se mantienen las objeciones de acuerdo con lo dispuesto en el artículo 18 de la Decisión 486.

Que de acuerdo con la modificación presentada por el solicitante en el escrito radicado bajo el N° NC2017/0007372 el 13 de junio de 2022 y teniendo en cuenta el objeto de la solicitud, se modifica el título de la invención el cual quedará de la siguiente manera: **“APARATO MODULAR Y MÉTODO PARA CREAR ANIMACIONES POR COMPUTADOR EN 2D O 3D”**.

Con fundamento en las anteriores consideraciones, la Superintendente de Industria y Comercio,

Resolución N° 42025

Ref. Expediente N° NC2017/0007372

RESUELVE

ARTÍCULO 1: Denegar la patente de invención para la creación titulada:

***“APARATO MODULAR Y MÉTODO PARA CREAR ANIMACIONES POR
COMPUTADOR EN 2D O 3D”***

ARTÍCULO 2: Notificar el contenido de la presente resolución a FUNDACION UNIVERSIDAD DE BOGOTA JORGE TADEO LOZANO, advirtiéndole que contra ella procede el recurso de reposición, ante la Superintendente de Industria y Comercio, el cual podrá ser interpuesto en el momento de la notificación o dentro de los diez (10) días hábiles siguientes a ella.

NOTIFÍQUESE Y CÚMPLASE

Dada en Bogotá D.C., el 25 de julio de 2023

LA SUPERINTENDENTE DE INDUSTRIA Y COMERCIO,



Firmado digitalmente
por: MARIA DEL
SOCORRO PIMIENTA
CORBACHO
Fecha: 2023.07.25
23:01:00 COT
Razón: Validez jurídica.
Ubicación: Bogotá,
Colombia.