

Guadalajara, Jal.; 14 de diciembre de 2016

ACUERDO QUE EMITE LA C. DIRECTORA GENERAL DEL SISTEMA PARA EL DESARROLLO INTEGRAL DE LA FAMILIA DEL ESTADO DE JALISCO

Con fundamento en los artículos 18 y 32, fracciones IV, V, VI y VII, del Código de Asistencia Social del Estado de Jalisco, así como en los diversos numerales 26, fracción III y 41, fracción I, de la Ley de Adquisiciones, Arrendamientos y Servicios del Sector Público, con base en la siguiente:

EXPOSICIÓN DE MOTIVOS

1.- El Sistema para el Desarrollo Integral de la Familia del Estado de Jalisco tiene entre sus funciones, la de promover y prestar servicios de asistencia social; apoyar el desarrollo integral de la persona, la familia y la comunidad; eliminar la desnutrición infantil, ayudar y mejorar los indicadores de crecimiento de niños y niñas en la primera infancia; promover la participación comunitaria a favor de la cruzada contra el hambre; operar establecimientos en beneficio de los sujetos de asistencia social, entre otros objetivos asistenciales a favor de los grupos vulnerables en el Estado.

2.- Para llevar a cabo el cumplimiento de dichas funciones y con el fin de dar seguimiento a sus programas y proyectos asistenciales, en específico, el relativo a "Equipamiento de 1 Nueva Unidad Regional de Rehabilitación y de 2 Nuevas Unidades Básicas de Rehabilitación en Municipios Pertenecientes al Estado de Jalisco", el Lic. Héctor Manuel Montes Guerrero, Director de Recursos Materiales de este Organismo, mediante **Memorando DRM 475 / 2016** de fecha 12 de diciembre de 2016, plantea la procedencia de adquirir por la vía de la **Adjudicación Directa**, los bienes y servicios que se describen a continuación:

EQUIPO ROBÓTICO PARA REHABILITACIÓN CON EL ENTRENADOR ACTIVO Y PASIVO PARA MOVILIZACIÓN DE MIEMBROS SUPERIORES E INFERIORES, QUE INCLUYA LO SIGUIENTE:

- 1.1. Mecanismo de accionamiento motorizado de forma activa y pasiva
 - 1.1.1. Capacidad de torque del motor
 - 1.1.1.1. Para extremidades inferiores torque máximo de al menos 22 Nm
 - 1.1.1.2. Para extremidades superiores torque máximo de al menos 8 Nm
 - 1.1.2. Velocidad del motor
 - 1.1.2.1. Al menos 60 rpm en modo pasivo
 - 1.1.2.2. Al menos 90 rpm en modo activo
 - 1.1.2.3.
- 1.2. Con pedales
 - 1.2.1. Ajustables a diferentes rangos para evaluar a pacientes de hasta 200 cms de altura
 - 1.2.2. Con seguro para que los pies del paciente no se separen del pedal
 - 1.2.3. Con soporte de velcro a la altura de las pantorrillas para evitar que se desacomode el paciente
- 1.3. Con manerales
 - 1.3.1. Intercambiables dependiendo que tipo de paciente está evaluando
 - 1.3.2. Con seguro de movimiento para que no gire el maneral durante la terapia de miembros inferiores

Página 1 de 5

Acuerdo 038 Adj. Directa

Equipo Robótico con Entrenador-Robótica

- 1.3.3. Inclinación y altura ajustables
- 1.3.4. Con material antideslizante
- 1.4. Sistema electrónico
 - 1.4.1. Con capacidad de detectar espasmos tanto en miembros inferiores como superiores
 - 1.4.2. Con puerto USB para exportar los datos
 - 1.4.3. Con software para analizar los datos de la terapia
 - 1.4.4. Control de las RPM de los motores desde la pantalla
 - 1.4.5. Retroalimentación de simetría de fuerza en miembros inferiores
 - 1.4.6. Retroalimentación de control de fuerza en miembros superiores
 - 1.4.7. Pantalla táctil y gráfica a color para el desligue de los parámetros de tratamiento
 - 1.4.7.1. De 10.4", que permita la retroalimentación visual del paciente en terapia, con botón de paro y arranque, control del contraste, control de la hora y fecha.
 - 1.4.7.2. Con micrófono integrado:
 - 1.4.7.2.1. Con capacidad de desactivar el sistema por medio de voz
 - 1.4.7.2.2. Con ajuste de sensibilidad para la desactivación
- 1.5. Software de control de terapia :
 - 1.5.1. Programas para rehabilitación
 - 1.5.1.1. Neurológica
 - 1.5.1.2. Ortopédica
 - 1.5.1.3. Cardíaca
 - 1.5.1.4. Isocinética
 - 1.5.2. Que se pueda controlar:
 - 1.5.2.1. tiempo de terapia de hasta 180 min
 - 1.5.2.2. Control de dirección de rotación
 - 1.5.2.3. Retroalimentación de la terapia con barras de simetría de la fuerza ejercida
 - 1.5.2.4. Detección de espasmos
 - 1.5.2.4.1. Bajo
 - 1.5.2.4.2. Medio
 - 1.5.2.4.3. Alto
 - 1.5.2.5. Control de velocidad
 - 1.5.3. Con al menos 4 juegos para motivar la terapia que tengan como parámetros
 - 1.5.3.1. Nivel de dificultad
 - 1.5.3.2. Detección de espasmos
 - 1.5.3.3. Tiempo de terapia
- 1.6. Análisis de ejercicio realizado
 - 1.6.1. Duración
 - 1.6.2. Actividad
 - 1.6.2.1. Lado derecho
 - 1.6.2.2. Lado izquierdo
 - 1.6.3. Distancia
 - 1.6.4. Numero de espasmos
 - 1.6.5. Calorías
 - 1.6.6. Distancia
 - 1.6.7. Fuerza de inicio de la terapia
 - 1.6.8. Fuerza al final de la terapia
- 1.7. Control y supervisión del pulso cardiaco
- 1.8. Control anti espasmos
- 1.9. Dosificación de la carga en Watts
- 1.10. Asistencia muscular activa
- 1.11. Ajuste individual de ejercicios

Que cumpla con las normas y estándares: de MDD 93/42 EEC, DIN EN 6061-1-11, DIN EN 6061-2, DIN EN 12182, DIN EN ISO 13485.

VENTAJAS DE LOS BIENES Y SERVICIOS EN ROBÓTICA A ADQUIRIR:

El uso de nuevos y diferentes dispositivos en el abordaje terapéutico de la rehabilitación neurológica y ortopédica, cuenta con grandes ventajas, tanto para el paciente como en los profesionales de la salud, como lo son:

1. Medición y evaluación objetiva en los procesos de percepción-cognición-acción por medio de la interacción del individuo en una tarea específica con retroalimentación (biofeedback).
1. Medición, control, dosificación e intensidad específicos en los abordajes terapéuticos.
2. Información del aprendizaje del movimiento en menor tiempo con menor gasto energético.
3. Obtención del máximo potencial en las áreas de oportunidad del paciente con el uso de nuevas herramientas.
4. Aprovechamiento de los tiempos terapéuticos en la primera etapa de la rehabilitación por medio de mecanismos rápidos de plasticidad cerebral a través de la repetición.
5. Reducción hasta en un **50%** del tiempo de estancia en el área de rehabilitación representado en las semanas totales del tratamiento y mayor capacidad de atención.
6. Disminución de las sesiones totales y de los eventos de tratamiento por paciente.
7. Secuencia de acuerdo a las fases de la rehabilitación por objetivos.
8. Facilita las tareas al fisioterapeuta con mejora en el desempeño laboral.

Cuyo Equipo Robótico para Rehabilitación con el Entrenador activo y pasivo para Movilización de Miembros Superiores e Inferiores será utilizado para los fines asistenciales propios de la Dirección para la Inclusión de las Personas con Discapacidad del Organismo y sus centros de atención externa, como lo es el equipamiento de algunas unidades regionales y/o básicas de rehabilitación de municipios pertenecientes al Estado de Jalisco.

Dicho Equipo Robótico para Rehabilitación con el Entrenador activo y pasivo para Movilización de Miembros Superiores e Inferiores de referencia, con un precio estimado de hasta por la cantidad de \$245,814.00 (DOSCIENTOS CUARENTA Y CINCO MIL OCHOCIENTOS CATORCE PESOS 00/100 M.N.), con los impuestos correspondientes ya incluidos.

Tal compra se ejerce con **Recurso Federal, Ramo 12**, otorgado por el Sistema Nacional para el Desarrollo Integral de la Familia, con base en la suficiencia presupuestal contenida en el Decreto de Presupuesto de Egresos de la Federación para el Ejercicio Fiscal 2016, las disposiciones contenidas en las Reglas de Operación del proyecto "Equipamiento de 1 Nueva Unidad Regional de Rehabilitación y de 2 Nuevas Unidades Básicas de Rehabilitación en Municipios Pertenecientes al Estado de Jalisco", contemplado en el Convenio de Colaboración para llevar a cabo la ejecución del Programa de Atención a Personas con Discapacidad del Sistema Nacional para el Desarrollo Integral de la Familia para el Ejercicio Fiscal 2016, celebrado entre el Sistema Nacional para el Desarrollo Integral de la Familia con el Sistema para el Desarrollo Integral de la Familia del Estado de Jalisco, el cual ya se encuentra firmado, requisitado y autorizado, acorde a lo dispuesto por los artículos 40 y 41 de la Ley de Adquisiciones, Arrendamientos y Servicios del Sector Público.

3.- Ya que los recursos, con los cuales se pretende cubrir el costo de adquisición de los bienes y servicios en robótica enunciados en líneas precedentes, *son de origen y naturaleza federal*, resultan aplicables los artículos 26, fracción III y 41, fracción I, de la Ley de Adquisiciones, Arrendamientos y Servicios del Sector Público, relativo a los procedimientos de adquisición, entre los que se establece el de *Adjudicación Directa*, en el caso particular que ahora ocupa, la fracción I del numeral 41, del ordenamiento legal en cita, que señala que:

"Las dependencias y entidades, bajo su responsabilidad, podrán contratar adquisiciones, arrendamientos y servicios, sin sujetarse al procedimiento de licitación pública, a través de

Página 3 de 5

Acuerdo 038 Adj. Directa

Equipo Robótico con Entrenador-Robótica



los procedimientos de invitación a cuando menos tres personas o de adjudicación directa, cuando: No existan bienes o servicios alternativos o sustitutos técnicamente razonables, o bien, que en el mercado sólo existe un posible oferente, o se trate de una persona que posee la titularidad o el licenciamiento exclusivo de patentes, derechos de autor, u otros derechos exclusivos, o por tratarse de obras de arte."

Puntualizándose que, dado que son equipos con tecnología especializada que cuentan con registro de fabricante del país de origen y que después del análisis efectuado, éstos deberán ser adquiridos directamente con el único distribuidor exclusivo en el territorio nacional acreditado mediante documento que presenta, como lo es **Tecno Lógica Mexicana, S.A. de C.V.**, ya que es la empresa que cuenta con la representación exclusiva en México para comercializar dichos bienes y servicios en robótica.

4.- Por lo expuesto en los puntos que anteceden, tomando en consideración lo planteado, argumentado y justificado por el Lic. Héctor Manuel Montes Guerrero, Director de Recursos Materiales del Organismo, se considera viable el procedimiento de adquisición consistente en **Adjudicación Directa**, atendiendo a que los bienes y servicios en robótica consistentes en el **Equipo Robótico para Rehabilitación con el Entrenador activo y pasivo para Movilización de Miembros Superiores e Inferiores**, es un equipo con tecnología especializada que cuenta con registro de fabricante del país de origen, y siendo que se trata de una persona jurídica la que posee el licenciamiento de los derechos exclusivos de comercialización en México, dado que no resulta posible la celebración de concurso público de adquisición, ya que, como se dejó establecido con anterioridad, no existen proveedores que cuenten con los servicios específicos requeridos por el Organismo. Además de que se requiere la contratación de nuevos y diferentes dispositivos en el abordaje terapéutico de la rehabilitación neurológica y ortopédica, apoyando a que, tanto para el paciente como en los profesionales de la salud se auxilie en la aplicación en etapa temprana para el proceso de curación de las heridas al estimularlas y acelerar la cicatrización, aparte de que, con enfoque no invasivo y no traumático, se eficiente la terapia pre y postoperatoria, traumatismos y daños neurológicos, así como síndromes dolorosos, entre otros, reduciendo hasta en un 50% del tiempo de estancia en el área de rehabilitación representado en las semanas totales del tratamiento, así como disminuyendo el número de las sesiones totales y de los eventos de tratamiento por paciente, dando máxima seguridad tanto para el paciente como para el terapeuta, facilitando las tareas al fisioterapeuta con mejora en el desempeño laboral.

Por lo que, conforme a lo previsto por los artículos 26, fracción III y 41, fracción I, de la Ley de Adquisiciones, Arrendamientos y Servicios del Sector Público, es procedente adjudicar y se adjudica la adquisición de tales bienes y servicios en robótica a **Tecno Lógica Mexicana, S.A. de C.V.**, ya que es la empresa que cuenta con la representación exclusiva en México para comercializar dichos bienes y servicios.

Debiéndose tener presente que en la contratación para adquirir el aludido **Equipo Robótico para Rehabilitación con el Entrenador activo y pasivo para Movilización de Miembros Superiores e Inferiores**, ésta se hará de conformidad con las características y especificaciones señaladas en el punto 2.- de la exposición de motivos del presente Acuerdo, debiéndose verificar de acuerdo a los criterios de precio, calidad, tiempo de entrega y demás condiciones favorables para el Organismo Estatal.

En mérito a los fundamentos y motivos expuestos, tengo a bien emitir el siguiente:

Página 4 de 5

Acuerdo 038 Adj. Directa

Equipo Robótico con Entrenador-Robótica

ACUERDO

PRIMERO.- En virtud de las causas, motivos y fundamentos expuestos con antelación, esta Dependencia, bajo su responsabilidad, determina realizar la contratación del *Equipo Robótico para Rehabilitación con el Entrenador activo y pasivo para Movilización de Miembros Superiores e Inferiores* de referencia, mediante el procedimiento de contratación consistente en **Adjudicación Directa**, de conformidad con las características y especificaciones señaladas en el punto 2.- de la exposición de motivos de este Acuerdo, y en los términos señalados en los correspondientes puntos 3.- y 4.- de la exposición de motivos del presente.

SEGUNDO.- La contratación del *Equipo Robótico para Rehabilitación con el Entrenador activo y pasivo para Movilización de Miembros Superiores e Inferiores* de referencia, deberá verificarse de acuerdo a los criterios de precio, calidad, tiempo de entrega y demás condiciones favorables para el Sistema.

TERCERO.- Comuníquese el presente acuerdo a la *Dirección de Recursos Financieros*, a la *Dirección de Recursos Materiales*, al *Departamento de Compras*, así como a la *Dirección Jurídica*, para su conocimiento y trámites correspondientes.

Así lo acordó la Mtra. Consuelo del Rosario González Jiménez, en su carácter de Directora General del Sistema para el Desarrollo Integral de la Familia del Estado de Jalisco, ante los testigos de asistencia que firman al calce.

A t e n t a m e n t e

“2016, año del Desarrollo Social y los Derechos Humanos en Jalisco”

Mtra. Consuelo del Rosario González Jiménez
Directora General

Testigos

Lic. Norma Zuñiga Miramontes
Subdirector General Administrativo

Lic. Héctor Manuel Montes Guerrero
Director de Recursos Materiales

Abogado Carlos Israel Pinzón Pérez
Director Jurídico

Encontrando que la mejor opción para incidir en este objetivo es la adquisición del equipo robótico para rehabilitación con el Entrenador activo y pasivo para movilización de miembros superiores e inferiores que incluya lo siguiente:

- 1.1. Mecanismo de accionamiento motorizado de forma activa y pasiva
 - 1.1.1. Capacidad de torque del motor
 - 1.1.1.1. Para extremidades inferiores torque máximo de al menos 22 Nm
 - 1.1.1.2. Para extremidades superiores torque máximo de al menos 8 Nm
 - 1.1.2. Velocidad del motor
 - 1.1.2.1. Al menos 60 rpm en modo pasivo
 - 1.1.2.2. Al menos 90 rpm en modo activo
 - 1.1.2.3.
- 1.2. Con pedales
 - 1.2.1. Ajustables a diferentes rangos para evaluar a pacientes de hasta 200 cms de altura
 - 1.2.2. Con seguro para que los pies del paciente no se separen del pedal
 - 1.2.3. Con soporte de velcro a la altura de las pantorrillas para evitar que se desacomode el paciente
- 1.3. Con manerales
 - 1.3.1. Intercambiables dependiendo que tipo de paciente está evaluando
 - 1.3.2. Con seguro de movimiento para que no gire el maneral durante la terapia de miembros inferiores
 - 1.3.3. Inclinação y altura ajustables
 - 1.3.4. Con material antideslizante
- 1.4. Sistema electrónico
 - 1.4.1. Con capacidad de detectar espasmos tanto en miembros inferiores como superiores
 - 1.4.2. Con puerto USB para exportar los datos
 - 1.4.3. Con software para analizar los datos de la terapia
 - 1.4.4. Control de las RPM de los motores desde la pantalla
 - 1.4.5. Retroalimentación de simetría de fuerza en miembros inferiores
 - 1.4.6. Retroalimentación de control de fuerza en miembros superiores
 - 1.4.7. Pantalla táctil y gráfica a color para el desligue de los parámetros de tratamiento
 - 1.4.7.1. De 10.4", que permita la retroalimentación visual del paciente en terapia, con botón de paro y arranque, control del contraste, control de la hora y fecha.
 - 1.4.7.2. Con micrófono integrado:
 - 1.4.7.2.1. Con capacidad de desactivar el sistema por medio de voz
 - 1.4.7.2.2. Con ajuste de sensibilidad para la desactivación
- 1.5. Software de control de terapia :
 - 1.5.1. Programas para rehabilitación
 - 1.5.1.1. Neurológica
 - 1.5.1.2. Ortopédica
 - 1.5.1.3. Cardíaca
 - 1.5.1.4. Isocinética
 - 1.5.2. Que se pueda controlar:
 - 1.5.2.1. tiempo de terapia de hasta 180 min
 - 1.5.2.2. Control de dirección de rotación
 - 1.5.2.3. Retroalimentación de la terapia con barras de simetría de la fuerza ejercida
 - 1.5.2.4. Detección de espasmos
 - 1.5.2.4.1. Bajo
 - 1.5.2.4.2. Medio
 - 1.5.2.4.3. Alto
 - 1.5.2.5. Control de velocidad
 - 1.5.3. Con al menos 4 juegos para motivar la terapia que tengan como parámetros
 - 1.5.3.1. Nivel de dificultad

- 1.5.3.2. Detección de espasmos
- 1.5.3.3. Tiempo de terapia
- 1.6. Análisis de ejercicio realizado
 - 1.6.1. Duración
 - 1.6.2. Actividad
 - 1.6.2.1. Lado derecho
 - 1.6.2.2. Lado izquierdo
 - 1.6.3. Distancia
 - 1.6.4. Numero de espasmos
 - 1.6.5. Calorías
 - 1.6.6. Distancia
 - 1.6.7. Fuerza de inicio de la terapia
 - 1.6.8. Fuerza al final de la terapia
- 1.7. Control y supervisión del pulso cardiaco
- 1.8. Control anti espasmos
- 1.9. Dosificación de la carga en Watts
- 1.10. Asistencia muscular activa
- 1.11. Ajuste individual de ejercicios

Que cumpla con las normas y estándares: de MDD 93/42 EEC, DIN EN 6061-1-11, DIN EN 6061-2, DIN EN 12182, DIN EN ISO 13485.

Del cual se requiere **1 equipo con un de \$245,814.00**

Por lo antes expuesto y dado que son equipos con tecnología especializada que cuentan con registro de fabricante del país de origen y que después del análisis efectuado será adquirido directamente con el único distribuidor exclusivo en el territorio nacional acreditado mediante documento que presenta, por lo que se solicita la adjudicación directa.

II. PLAZOS Y CONDICIONES DE ENTREGA DE LOS BIENES Y DE PRESTACIONES DE SERVICIOS.

El proveedor entregara una vez adjudicado en un plazo no mayor 30 de diciembre 2016, incluido la instalación, puesta en marcha y capacitación.

III. MOTIVACIÓN Y JUSTIFICACIÓN.

Con fundamento en el artículo 41, fracción I Ley de Adquisiciones, Arrendamientos y Servicios del Sector Público, se concluyó que dado que se trata de un equipo robótico de patente propia no existe ningún otro proveedor que cumpla con todas las características que son requeridas por el área usuaria, entre ellas:

Que el equipo solicitado cuenta con movilización coordinada y controlada de miembros torácicos y pélvicos, con ejercitadores activos/pasivos: dispositivos tipo manivela/pedales. Cuenta con diferentes programas que la diferencian de una

bicicleta ergométrica convencional al contar con dispositivos mecánicos: férulas y velcros para miembros torácicos, soporte tipo férula OTP para fijación del miembro pélvico. Con modos de tratamiento: Pasivo: para aquel paciente al que se le quiere iniciar el movimiento, o para calentamiento/enfriamiento; Activo asistido: para asistencia cuando el paciente no completa el movimiento o hay fatiga; Activo: para el movimiento continuo; Anterógrado/retrógrado: para mantener ambos tipos de movilidad; Trabajo constante: regulación de la carga en Watts independiente de la cadencia, de tal manera que la resistencia se ajustará según el ritmo del paciente para mantener siempre el mismo consumo energético; Isocinético: velocidad constante con resistencia variable para estimular a que el paciente mantenga la misma velocidad programada; Coordinación de diferentes actividades para estimular el movimiento de un lado o el otro, alternándolo de una manera subconsciente, dinámica y entretenida. A través del software el terapeuta puede evaluar la cantidad de tiempo que el paciente estuvo activo durante la sesión de rehabilitación y así evaluar el avance del paciente con parámetros objetivos. El software cuenta con bioretroalimentación para que el paciente tenga una estimulación más eficiente y precisa ya que la estimulación está dirigida para realizar tareas específicas. Así como ejercitadores activos/pasivos de miembro superior: dispositivos únicamente para miembros torácicos con las mismas funciones que los mencionados arriba.

IV. PERSONA PROPUESTA PARA LA ADJUDICACION.

Tecno Lógica Mexicana, S.A. de C.V. ya que es la empresa que cuenta con la representación exclusiva en México para comercializar este producto.

V. PRECIO ESTIMADO.

El precio de adquisición es de \$245,814.00 (Doscientos cuarenta y cinco mil ochocientos catorce pesos 00/100 M.N.) con el Impuesto al Valor Agregado ya incluido.

VI. FORMA DE PAGO PROPUESTA.

La establecida por el Sistema DIF del Estado de Jalisco.

VII. PROCEDIMIENTOS DE CONTRATACIÓN PROPUESTO. Adjudicación Directa.

VIII. EL ACREDITAMIENTO DE LOS CRITERIOS EN QUE FUNDAN SU EXCEPCIÓN, ASÍ COMO LA JUSTIFICACIÓN DE LAS RAZONES PARA EL EJERCICIO DE LA OPCIÓN.

- El importe de cada operación no exceda los montos máximos que al efecto se establecen en el presupuesto de egresos de la federación.
- Consultorías, investigación o de capacitación.
- Por rescisión de contrato a proveedores que hubieran ganado en una licitación.
- Bienes perecederos o productos alimenticios básicos o semiprocados.
- Por tratarse de bienes o servicios con patente o características propias.
- Por caso fortuito o de fuerza mayor.
- Cuando se hayan realizado 2 licitaciones públicas y se declaren desiertas.

Agradezco su valioso apoyo quedando a sus órdenes

ATENTAMENTE

"2016, año de la acción ante el Cambio Climático en Jalisco"


LIC. HECTOR MANUEL MONTES GUERRERO
DIRECTOR DE RECURSOS MATERIALES

c.c.p. Archivo
HMMG/AJHP*

Handwritten notes at the top of the page.



medica Medizintechnik GmbH
Blumenweg 8 | 88454 Hochdorf

CARTA DE REPRESENTACION

25 de Mayo de 2015

A QUIEN CORRESPONDA,

Por medio de la presente **MEDICA MEDIZINTECHNIK GMBH**, Blumenweg 8, 88454 Hochdorf, Alemania, autoriza a **TECNO LÓGICA MEXICANA S.A. DE C.V.**, Palenque #591, Col. Letrán Valle, C.P. 03650, México, D.F., como su **Representante Exclusivo** para todo el territorio mexicano en lo concerniente a la promoción, venta, servicio técnico, mantenimiento preventivo y correctivo y todo lo relacionado a la comercialización de todos los equipos que **MEDICA MEDIZINTECHNIK GMBH** produce en su fábrica en Alemania bajo la marca comercial de **THERA TRAINER**; los cuales son: **THERA TRAINER BALO, THERA TRAINER CORO, THERA TRAINER E-GO, THERA TRAINER TIGO, THERA TRAINER VEHO, THERA TRAINER VERTO, THERA TRAINER MOBI 540**

TECNO LÓGICA MEXICANA, S.A. DE C.V. queda autorizado a participar en todo el territorio mexicano por cuenta propia o como nuestro representante en todo tipo de licitaciones públicas, ya sean regionales, por invitación, nacionales o internacionales.

Esta carta tiene vigencia de dos años y será renovada automáticamente cada año si no es expresamente revocada antes de los tres meses de la fecha de terminación.

Atentamente,

Peter Kopf
Director General
MEDICA MEDIZINTECHNIK GMBH

medica Medizintechnik GmbH			
Blumenweg 8 88454 Hochdorf Tel +49 7355-93 14-0 Fax -15 www.thera-trainer.de info@thera-trainer.de	Kreissparkasse Biberach BLZ 654 500 70 KTO 23 14 IBAN DE8865450970000002314 SWIFT SBCRDE66	Commerzbank Biberach BLZ 654 400 87 KTO 130 45 67 IBAN DE20654409870130456700 SWIFT COBADEFF654	Geschäftsführer Peter Kopf/Olto Höbel Rgr. Ulm HRB 640839 USt.-IdNr. DE144890393



Urkundenrolle V UR 1255 / 2015

Notariat V Biberach an der Riß* Tel. 07351/180350* Fax 07351/180365

VUZ 1399 /
2015

Notarielle Beglaubigung

Vorstehende, vor mir vollzogene Unterschrift von

Herrn Peter Kopf,
geboren am 30.06.1958,
wohnhaft in 88436 Eberhardzell, Auenweg 48,

- persönlich bekannt -

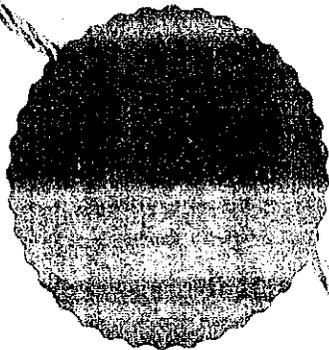
beglaubige ich hiermit öffentlich.

Aufgrund meiner heutigen Einsichtnahme in das Handelsregister beim Amtsgericht Ulm bescheinige ich, dass dort unter HRB Nr. 640839 die Firma Medica-Medizintechnik GmbH mit dem Sitz in 88454 Hochdorf und Herr Peter Kopf als deren alleinvertretungsberechtigter Geschäftsführer eingetragen ist.

Biberach an der Riß, den 03.09.2015

Notar

(Dahgen)



Apostille	
(Convention de La Haye du 5 octobre 1961)	
1. Land: Bundesrepublik Deutschland	
Diese öffentliche Urkunde	Notar
2. ist unterschrieben von	Dahgen
3. in seiner/ihre/ihres Eigenschaft als	öffentliche Notar
4. sie ist versehen mit dem Siegel/Stempel des	Notariat Biberach
Bestätigt	09.09.15
5. in Ravensburg	6. am
7. durch den Präsidenten des Landgerichts	
8. unter Nr. 910a - 550/15	
9. Siegel/Stempel	10. Unterschrift

Vorsitzender Richter am Landgericht

044/975/2015

[Traducción del alemán]



Protocolo V UR 1255 / 2015
Notaría V Biberach an der Riss * Tel. 07351/180350 * Fax 07351/180365

V UZ 1399 /
2015

Certificación Notarial

Por medio de la presente certifico públicamente la firma precedente, estampada ante mí, del

Señor Peter Kopf,
nacido el 30.06.1958,
domiciliado en 88436 Eberhardzell, Auenweg 48,

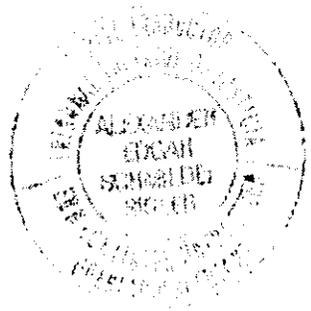
- a quien conozco personalmente -.

Con base en mi revisión efectuada el día de hoy del registro público de comercio del Juzgado de Primera Instancia de Ulm, certifico que ahí está registrada con el folio HRB No. 640839 la empresa Medica-Medizintechnik GmbH con sede en 88454 Hochdorf así como el señor Peter Kopf en calidad de gerente autorizado para la representación individual.

Biberach an der Riss, 03.09.2015

Notario Público
[Firmado]
(Dangel)

[Sello móvil de la Notaría.]



Apostille (Convention de La Haye du 5 octobre 1961)	
1. País: República Federal de Alemania	
El presente documento público	
2. ha sido firmado por el Notario Público	
Dangel	
3. quien actúa en calidad de	
Notario Público	
4. está revestido del sello/timbre correspondiente a la	
Notaría de	
Biberach	
Certificado	
5. en Ravensburg	6. el 09.09.15
7. por el Presidente del Tribunal Regional	
8. con el No. 910a- 550 / 15	
9. Sello / Timbre	10. Firma:
[Sello: Tribunal Regional de Ravensburg.]	[Firmado]
	En representación Hutterer
	Juez Presidente en el Tribunal Regional

El suscrito,

Alexander Edgar Schmiedel Sigler

Monte Albán 545
Col. Letrán Valle
C.P. 03650 D.F.
México

T: (55) 5539 2357
@: alterglosia@gmail.com

perito traductor autorizado por el Tribunal Superior de Justicia del D.F. para los idiomas alemán / español, certifica que el documento precedente es, a su leal saber y entender, una traducción fiel y exacta del documento en alemán que tuvo a la vista.

México, D.F., 24 de octubre de 2016



Folio 790/2016

