



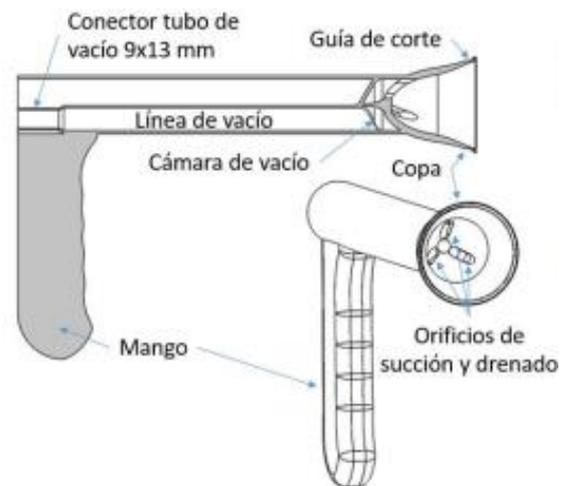
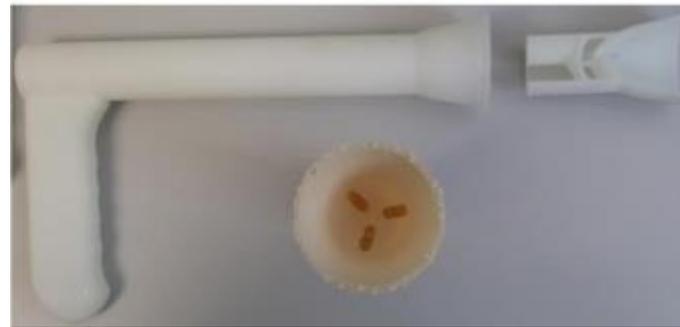
MANIPULADOR UTERINO PARA CIRUGÍA MÍNIMAMENTE INVASIVA

Descripción

Diversos estudios han evidenciado la necesidad de diseñar un manipulador uterino que mejore la técnica quirúrgica con abordaje laparoscópico y, en particular, no lesione el tumor inicial de cérvix uterino.

Investigadores del Grupo de Investigación de Biomecánica y Ergonomía de la Universidad Jaume I y de la Unidad de Referencia de Cirugía Oncológica Abdomino - Pélvica (UR - COAP) del Hospital General Universitario de Castellón, perteneciente a la Fundación para el Fomento de la Investigación Sanitaria y Biomédica de la Comunitat Valenciana, FISABIO, han desarrollado un manipulador uterino atraumático para la cirugía ginecológica mínimamente invasiva.

El objetivo de los investigadores es que el instrumento quirúrgico patentado se pueda aplicar para la histerectomía abdominal laparoscópica, con un sistema de sujeción por vacío al cérvix mediante un sistema de copas intercambiables de diferente tallaje, de manera que no se lesione el tumor inicial y se minimice el daño causado en la manipulación del útero y, por tanto, de la migración de posibles agentes cancerígenos.



Partes del manipulador y ejemplo de prototipo impreso en 3D

Ventajas técnicas

Ventajas técnicas:

- Se evita la lesión del tumor inicial.
- Aislamiento del tumor de la cavidad abdominal.
- Se minimiza el daño causado a la manipulación del útero y, por tanto, de la posible migración de agentes cancerígenos.
- Facilita la cirugía mínimamente invasiva, especialmente la robótica.

Beneficios empresariales:

- Reducción del tiempo de estancia hospitalaria después de la intervención quirúrgica.

Estado de desarrollo y derechos de propiedad industrial

Estado de desarrollo:

- La tecnología está validada a escala experimental en entorno de laboratorio.

Derechos de propiedad industrial:

- Invención protegida mediante solicitud de patente española con número de referencia P202330248 y fecha de presentación 24 de marzo de 2023.

Área de Innovación FISABIO

Ayda. Cataluña, 21
46020Valencia
innovación@fisabio.es
www.fisabio.es