



Ángel Valera y Juan Gelabert, dos de los investigadores. :: LP

Nuevo robot quirúrgico

Investigadores de la UPV y el Hospital General desarrollan el prototipo

El aparato permite dar soporte a Da Vinci, el instrumento con el que se realizan las operaciones de útero

:: R. V.

VALENCIA. Investigadores de la Universitat Politècnica de València (UPV), pertenecientes al Instituto de Automática e Informática Industrial (Instituto ai2), han desarrollado un robot de asistencia quirúrgica ginecológica para operaciones de útero. El proyecto ha sido realizado en colaboración con los servicios de Ginecología y Obstetricia, Cirugía General, Urología y Cirugía Torácica del Hospital General de Valencia a través de su Fundación de Investigación y con el apoyo de la Agència Valenciana de la Innovació (AVI) de la Gene-

ralitat Valenciana, en el marco de un proyecto para potenciar la innovación en cirugía robotizada.

Las operaciones de útero en las que daría soporte el robot desarrollado por la UPV se realizan con el robot Da Vinci, con el que se lleva a cabo la intervención quirúrgica teleoperado por un cirujano. Otro médico introduce un manipulador uterino vía vaginal, de forma que este pueda proporcionar un punto de apoyo desde el interior de la matriz de la paciente para que el robot Da Vinci realice la cirugía de una forma más cómoda y segura. Este segundo médico sostiene dicho manipulador durante las casi cuatro horas que dura la operación. «Era importante que los sistemas de control fuesen muy precisos, pues si el robot ejerce una fuerza demasiado grande, puede suponer un peligro adicional», explica Ángel Valera, investigador de la UPV.