



MEDITERRÁNEO

Imagen de dos de los investigadores que están detrás del manipulador.

MEJORA EN LA CIRUGÍA GINECOLÓGICA

Castellón patenta un manipulador uterino

► Investigadores de la UJI, Fisabio y médicos del General lo desarrollan

|| R. D. M.
CASTELLÓN

Personal investigador del grupo de investigación Biomecánica y Ergonomía de la Universitat Jaume I, la Unidad de Referencia de Cirugía Oncológica Abdomino-Pélvica del Hospital General de Castellón y la Fundación Fisabio han desarrollado un manipulador uterino atraumático para intervenciones de cirugía ginecológica mínimamente invasiva.

gica mínimamente invasiva.

Diversos estudios han evidenciado la necesidad de diseñar un dispositivo que mejore la técnica quirúrgica con abordaje laparoscópico/robótico y, en particular, que no lesione el tumor inicial de cérvix uterino si ese fuese el motivo del abordaje. De esta manera, se evitaría la lesión del tumor inicial, se minimizaría el daño causado en la manipulación del útero y disminuiría la posible migración de probables agentes cancerígenos. Entre sus beneficios también estaría una reducción del tiempo quirúrgico para el paciente. ≡