

19



OFICINA ESPAÑOLA DE  
PATENTES Y MARCAS

ESPAÑA



11 Número de publicación: **2 547 030**

21 Número de solicitud: 201400773

15 Folleto corregido: A1

INID afectado: 72

48 Fecha de publicación de la corrección: 14.01.2016

51 Int. Cl.:

**A61B 19/00** (2006.01)

12

**CORRECCIÓN DE LA PRIMERA PÁGINA  
DE LA SOLICITUD DE PATENTE**

A8

22 Fecha de presentación:  
**25.09.2014**

43 Fecha de publicación de la solicitud:  
**30.09.2015**

71 Solicitantes:  
**UNIVERSIDAD DE MÁLAGA (100.0%)  
C/ Severo Ochoa, 4 (Parque Tecnológico de  
Andalucía)  
29590 Campanillas - Málaga ES**

72 Inventor/es:  
**RIVAS BLANCO, Irene;  
MUÑOZ MARTÍNEZ, Víctor Fernando;  
DEL SAZ-OROZCO HUANG, Pablo;  
GARCÍA MORALES, Isabel;  
CUEVAS RODRÍGUEZ, María;  
ESTÉBANEZ CAMPOS, Belén y  
BAUZANO NÚÑEZ, Enrique**

54 Título: **Sistema robótico de asistencia a la cirugía mínimamente invasiva de puerto único capaz de acomodar su movimiento a la anatomía de la pared abdominal**

57 Resumen:

Sistema robótico de asistencia a la cirugía mínimamente invasiva de puerto único con mecanismo de orientación activa capaz de acomodar su movimiento a la anatomía de la pared abdominal que comprende un robot extra-abdominal, que a su vez comprende un efector final que, mediante campos magnéticos, permite posicionar y orientar un dispositivo médico para uso intra-abdominal. El robot extra-abdominal comprende además un controlador software capaz de implementar un método para el guiado automático del dispositivo médico para uso intra-abdominal que permite su adaptación a la anatomía de la pared abdominal; y un sistema interfaz de comunicación y control que permite ordenar las acciones deseadas al sistema. Preferentemente, el sistema comprende además un dispositivo médico para uso intra-abdominal, más preferentemente un robot intra-abdominal dotado de un módulo que permite posicionar y orientar un dispositivo médico acoplado o comprendido en el robot intra-abdominal consistente preferentemente en un sistema de visión endoscópica.

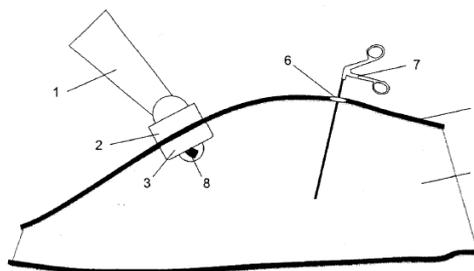


Fig. 1