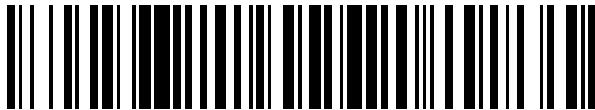


(19)



OFICINA ESPAÑOLA DE
PATENTES Y MARCAS
ESPAÑA



(11) Número de publicación: **2 949 162**

(21) Número de solicitud: 202330248

(15) Folleto corregido: A1

INID afectado: 72

(48) Fecha de publicación de la corrección: 23.01.2024

(51) Int. Cl.:

A61B 17/42

(2006.01)

(12)

CORRECCIÓN DE LA PRIMERA PÁGINA DE LA SOLICITUD DE PATENTE

A8

(22) Fecha de presentación:
24.03.2023

(43) Fecha de publicación de la solicitud:
26.09.2023

(71) Solicitantes:

UNIVERSIDAD JAUME I DE CASTELLÓN (50.0%)
Av/ De Vicent Sos Baynat, s/n
12071 Castellón de la Plana (Castellón) ES y
FUNDACIÓN PARA EL FOMENTO DE LA
INVESTIGACIÓN SANITARIA Y BIOMÉDICA DE
LA COMUNITAT VALENCIANA (FISABIO) (50.0%)

(72) Inventor/es:

ANDRÉS DE LA ESPERANZA, Francisco Javier;
LLUECA ABELLA, José Antonio y
FUENTES BALLESTEROS, José Feliciano

(74) Agente/Representante:
PONS ARIÑO, Ángel

(54) Título: **MANIPULADOR UTERINO**

(57) Resumen:

Manipulador uterino.

Se trata de un manipulador uterino para cirugía mínimamente invasiva que, mediante generación de una zona de vacío sujeta perimetralmente el cérvix. Comprende un soporte (1) en forma de tubo, hueco en su eje longitudinal, con un extremo proximal y un extremo distal, un tubo de vacío (4), situada a lo largo del eje longitudinal hueco del soporte (1), que comprende, en un extremo en correspondencia con el extremo distal del soporte (1), una cámara de vacío (5), un elemento de tracción (6), en el extremo proximal del soporte (1) y vinculado a la línea vacío (4), que la traciona con respecto al soporte (1), y una copa (7) situada en el extremo distal del mango cilíndrico (1), con una base acoplada a la cámara de vacío (5) y que comprende en la base uno o más orificios de succión y drenado (8).

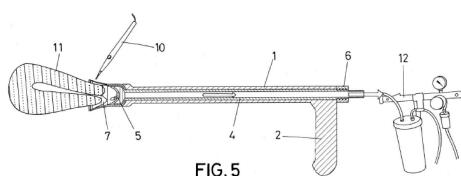


FIG. 5