

Robot de estructura cinemática híbrida para el guiado de la inserción de agujas, catéteres y elementos quirúrgicos para procedimientos de cirugía mínimamente invasiva

Información de contacto

Dirección: Principales:

- RAFAEL ARACIL SANTONJA

rafael.aracil@upm.es

- Lisandro Jose Puglisi .

- ROQUE JACINTO SALTAREN PAZMIÑO

roquejacinto.saltaren@upm.es

Otros inventores UPM:

- Walter Cabrera Parra
- Germán Rey Portolés
- Gabriel Armando Poletti

Tipo de oferta tecnológica

[Patentes](#)

¿Dónde?

Centro de Automática y Robótica (CAR). Centro Mixto UPM-CSIC Robots y máquinas inteligentes

Documentación

[Descargar documentación adicional \(jsp?id=655&id_archivo=2296&tipo=patente&extension=fichero \)](#)

Descripción de la patente

Robot de estructura cinemática híbrida para el guiado de la inserción de agujas, catéteres y elementos quirúrgicos para procedimientos de cirugía mínimamente invasiva. Permite realizar procedimientos de guiado e inserción de agujas y/o catéteres y/o instrumental en pacientes para la toma de muestra de tejidos y/o fluidos intra-corporales para biopsia y diagnosis, inserción y deposición de marcadores fiduciales, administración localizada de medicamentos específicos, de manera precisa y controlada, a partir de una pre-planificación basada en el análisis de imágenes médicas previamente capturadas.

Situación

Concedida

Número de solicitud

P201132056

Número de publicación

ES2392059

Fecha de presentación

20/12/2011

Fecha de concesión

27/03/2013