

11 **ES 2547024 A2**

21 **P 201400271 (1)**

22 31-03-2014

51 **A61N 1/36** (2006.01)

54 **Dispositivo para la restauración de ondas peristálticas en pacientes con constipación crónica**

71 FUNDACIÓN CENTRO DE CIRUGÍA DE MÍNIMA INVASIÓN JESÚS USÓN (100,0%)

74 ÁLVAREZ BAYO , Miguel

57 Dispositivo para la restauración de ondas peristálticas en pacientes con constipación crónica que presenta un elemento de estimulación eléctrica que se ubica en el colon ascendente mediante intervención quirúrgica para la generación de ondas eléctricas que permitan restablecer las ondas peristálticas conforme a una amplitud determinada, con el objetivo de restaurar la suministración habitual de estas contracciones y facilitar el normal funcionamiento del sistema gastrointestinal, así como el correspondiente vaciado del colon.

El dispositivo comprende además un elemento externo para accionar la generación de estímulos eléctricos conforme a la voluntad del usuario.

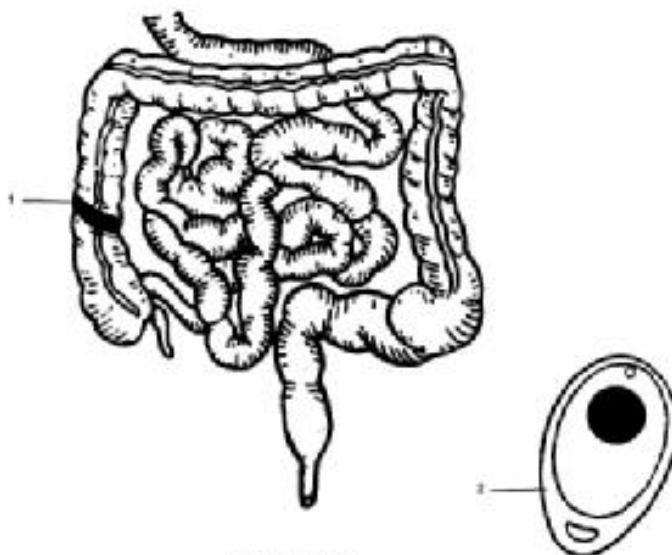


Figura 1

11 **ES 2547025 A1**

21 **P 201400272 (X)**

22 31-03-2014

51 **A61D 9/00** (2006.01)

**A01K 13/00** (2006.01)

54 **Protector posoperatorio para roedores**

71 FUNDACIÓN CENTRO DE CIRUGÍA DE MÍNIMA INVASIÓN JESÚS USÓN (100,0%)

74 ÁLVAREZ BAYO , Miguel

- 57 Protector posoperatorio para roedores es una prenda para uso posterior a la cirugía, cuyo objeto es la protección de incisiones o defectos en la zona ventral del animal que ha sido intervenido quirúrgicamente, evitando laceraciones posteriores en dicha zona tras la cirugía.

La invención consta de una cinta de material textil resistente y flexible, que se sitúa alrededor del tórax del roedor y de una lámina transparente de material plástico que cubre toda la zona abdominal, que actúa de barrera física a cualquier tipo de daño en esta zona, y permite el seguimiento médico de las incisiones o heridas que tenga el roedor en la zona abdominal.

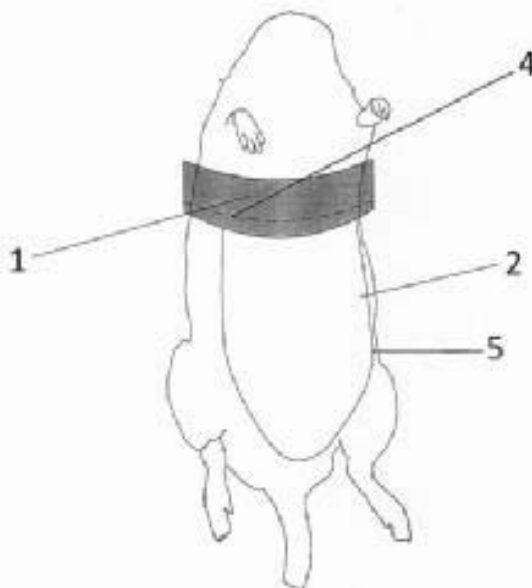


Figura 2

11 ES 2547030 A1

21 P 201400773 (X)

22 25-09-2014

51 A61B 19/00 (2006.01)

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

71 UNIVERSIDAD DE MÁLAGA (100,0%)

- 57 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.