

MICROMANIPULADOR DE EMBRIÕES. Antonio Pereira de Novaes (EMBRAPA-UEPAE/São Carlos),

Lovis Isberto Bisceqli (EMBRAPA-UAPDIA/São Carlos) e Manfred Bügner (EMBRAPA-UEPAE/São Carlos).

Entre os problemas da manipulação de embriões, o crucial reside no fato do manipulador não ser encontrado no mercado nacional. Para sanar essa carência, desenvolveu-se na EMBRAPA-UAPDIA e UEPAE/São Carlos-SP, um sistema de micromanipulação de embriões sob lupa. O aparelho deve deslocar a haste manipuladora no plano horizontal nos eixos X e Y, e no vertical, o eixo Z. No plano horizontal, empregando-se uma base circular de alumínio de 7 cm de diâmetro por 1 cm de altura, deslizando sobre superfície plana e polida, lubrificada com vaselina ou similar, obtêm-se esses movimentos de forma precisa e suave. No plano vertical, o movimento é obtido com auxílio de uma haste presa à base de alumínio, que fixa uma seringa de vidro de 20 ml, a qual tem presa à base do êmbolo, o conjunto da haste manipuladora. Para movimentar esse êmbolo, emprega-se uma seringa descartável de 3 ml, conectada à de 20 ml por manguito plástico, sendo o conjunto cheio de óleo ou água. A movimentação do êmbolo da seringa de 3 ml permite movimentos suaves e precisos na haste manipuladora. Conjugando-se assim os movimentos dos eixos X, Y e Z, torna-se possível a micromanipulação de embriões.