



# Cirugía Española

[www.elsevier.es/cirugia](http://www.elsevier.es/cirugia)



## V-042 - Tratamiento QUIRÚRGICO de la achalasia con soporte ROBÓTICO

*Quijano, Yolanda; Vicente, Emilio; Díaz, Eduardo; Fabra, Isabel; Durán, Hipólito; Ielpo, Benedetto; Caruso, Riccardo; Ferri, Valentina*

*Hospital de Madrid Norte-Sanchinarro, Madrid.*

### Resumen

El inicio y posterior consolidación de la denominada cirugía mínimamente invasiva (CMI) ha tenido un importante impacto en el desarrollo de la cirugía moderna. A través de la misma, los cirujanos han podido enfrentarse a importantes problemas quirúrgicos de una forma rigurosa, eficaz y segura con disminución de las complicaciones derivadas de la realización de una cirugía abierta. Dentro de la CMI, la cirugía robótica (CR) ocupa un lugar de privilegio. Con ella se han superado muchas de las limitaciones de la cirugía laparoscópica. Procedimientos quirúrgicos de importante complejidad en el área esofágica han podido realizarse con una importante seguridad una vez superada la obligada curva de aprendizaje que paradójicamente es mucho más reducida que la necesaria para realizar los mismos procedimientos con un procedimiento laparoscópico. Las áreas anatómicas de mas difícil acceso, como el mediastino posterior son las más adecuadas para indicar la realización de cirugía robótica. El presente vídeo muestra los diferentes aspectos técnicos efectuados en el tratamiento de la achalasia con soporte robótico. Se destacan las importantes ventajas derivadas de su utilización en el tratamiento de esta patología motora esofágica.