



# Cirugía Española



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

## V-108 - FUNDUPLICATURA ROBÓTICA PARA EL TRATAMIENTO DE LA HERNIA HIATAL RECIDIVADA. ¿CÓMO LO HACEMOS?

*Clavell Font, Arantxa; Sentí Farrarons, Sara; Albero Bosch, Cristina; Viciano Martín, Marta; Garsot Savall, Elisenda*

*Hospital Universitari Germans Trias i Pujol, Badalona.*

### Resumen

**Introducción:** En el vídeo presentamos una paciente de 37 años intervenida anteriormente en dos ocasiones realizándose funduplicatura tipo Nissen laparoscópica por hernia hiatal y reflujo gastroesofágico.

**Caso clínico:** La primera cirugía se realizó en 2015 con nueva intervención en 2019 por una recidiva de la hernia de hiato con colocación de malla no absorbible fijada con *tackers*. Dos años después consulta por clínica de vómitos y epigastralgia intensa solicitándose fibrogastroscoopia, TC y tránsito gastroesofágico que mostró nueva recidiva herniaria. Con los hallazgos en las exploraciones se le ofreció nueva intervención. Se realizó abordaje robótico con cierre de pilares diafragmáticos y refuerzo con malla biosintética de Gore Bio A sin asociar funduplicatura.

**Discusión:** Aunque el abordaje laparoscópico para el tratamiento de las hernias hiatales primarias es el *gold estándar*, el uso de plataformas robóticas en casos de elevada complejidad como en las cirugías REDO está ganando protagonismo en los últimos años. El abordaje robótico parece ser de utilidad en situaciones difíciles como son las recidivas hiatales por la existencia de fibrosis y cambios anatómicos que precisan de gran experiencia quirúrgica, aportando mayor precisión de movimientos con los brazos articulados y mejor calidad de visión tanto por el 3D como por la estabilidad de la cámara. El vídeo tiene como objetivo mostrar paso a paso la cirugía REDO de la hernia hiatal y mostrar los beneficios del robot. En nuestra corta experiencia y de acuerdo con las publicaciones relacionadas consideramos que la plataforma robótica factible, segura y efectiva.