



V-206 - DETALLES TÉCNICOS EN HEPATECTOMÍAS MAYORES POR ABORDAJE ROBÓTICO

Robles Campos, Ricardo; López López, Víctor; Gómez, Paula; López Conesa, Asunción; Brusadin, Roberto; Sánchez Esquer, Ignacio; Tomás Pellicer, Pilar; Crespo, María Jesús

Hospital Universitario Virgen de la Arrixaca, Murcia.

Resumen

Introducción: El abordaje robótico se ha desarrollado con el objetivo de abordar los desafíos de los procedimientos laparoscópicos en cirugía hepática. Los beneficios de las plataformas robóticas incluyen la relativa facilidad de sutura, anudado y disección delicada alrededor vasos sanguíneos. Presentamos la experiencia inicial de nuestro centro en resecciones mayores por abordaje robótico guiado por la modelización 3D integrada en la consola del cirujano.

Caso clínico: Entre diciembre de 2021 y marzo de 2022, realizamos tres hepatectomías mayores mediante abordaje por sistema robotizado Da Vinci. Estos casos forman parte de la curva de aprendizaje en dicho abordaje de la Unidad de Cirugía Hepatobiliar de nuestro centro. Se trata de pacientes con edades de 58, 69 y 74 años respectivamente, ASA II-III, sin patología hepática previa. El primero presentaba un colangiocarcinoma de 5,5 cm que afectaba a los segmentos V al VIII, por lo que se le realizó hepatectomía derecha reglada. El segundo tenía una metástasis de 12 cm que afectaba a los segmentos I-IV, procedente de un carcinoma medular de tiroides ya intervenido. A este se le realizó hepatectomía izquierda. El tercero presentaba dos metástasis de 0,6 y 1,2 cm que afectaban a los segmentos II-IV, VII y I/IX procedentes de un carcinoma colorrectal ya tratado. En este último se realizó hepatectomía izquierda ampliada al segmento I/IX, y metastasectomía de la lesión del segmento VII. En ninguno de los casos ocurrieron incidencias durante la intervención. Los tiempos operatorios fueron de 450, 465 y 480 minutos respectivamente, y la media estimada de la pérdida de sangre fue de 250 mL (rango 150-400). La duración de la estancia hospitalaria fue de 9, 2 y 5 días respectivamente. Hasta el momento, el resto de los pacientes no sufrió complicaciones posquirúrgicas relacionadas con la intervención.

Discusión: La plataforma robótica ofrece algunas innovaciones que pueden facilitar cirugía hepática mínimamente invasiva. Varias maniobras pueden ser más fáciles en comparación con la laparoscopia estándar, lo que podría reducir la curva de aprendizaje. Especialmente el Endowrist, que otorga más grados de libertad en la punta de los instrumentos, es una nueva herramienta útil. De este modo, la punta del instrumento puede manejarse como la mano prolongada del cirujano en el cuerpo del paciente. La costura y la disección de vasos se vuelven más fáciles y precisas. El control de tres instrumentos y la cámara por parte del cirujano de la consola ofrece un excelente control del lugar de la operación. Esto es útil especialmente en caso de situaciones de emergencia como sangrado inesperado. Además, el robot hace que la cirugía mínimamente invasiva sea menos

agotadora en comparación con la laparoscopia convencional. Todos los movimientos de los instrumentos son conducidos por un cirujano desde una consola. Sin embargo, la implementación de robots en cirugía mínimamente invasiva está aumentando en todo el mundo y la tendencia continúa. Para la cirugía hepática, el robot se ha considerado una herramienta segura y eficaz.