



V-038 - EPAULI ROBÓTICO. REPARACIÓN HERNIA PARAOSTOMAL. DESCRIPCIÓN DE LA TÉCNICA

Serracant Barrera, Anna; Admella Clanchet, Víctor; Caraballo Angeli, Mariana; García Nalda, Albert; Pallisera Lloveras, Anna; Vallribera Valls, Francesc; Mora López, Laura

Corporació Sanitària Parc Taulí, Sabadell.

Resumen

Introducción: El tratamiento quirúrgico de la hernia paraostomal es un reto terapéutico atendiendo a la naturaleza de un defecto aponeurótico persistente dada la necesidad de la salida del intestino contra natura. La técnica descrita por Pauli *et al.* es una opción terapéutica consistente en la reparación de la hernia paraostomal via retromuscular. Consiste en una separación de componentes posterior des de la línea media hasta el músculo transverso, la liberación el mismo y la lateralización del intestino, con colocación de malla retromuscular. El abordaje robótico nos permite realizar esta técnica mediante cirugía mínimamente invasiva. El objetivo es exponer y describir la técnica quirúrgica de reparación de hernia paraostomal descrita por Pauli *et al.* vía robótica, mediante la colocación de una malla en el espacio retromuscular.

Caso clínico: Se expone el caso de un paciente varón de 68 años con antecedente de cirugía de amputación abdominoperineal laparoscópica por adenocarcinoma de recto en 2019 (pT2pN0M0) con colostomía definitiva, actualmente libre de enfermedad. El estudio preoperatorio se hizo mediante exploración física y TC abdominal con un defecto de pared abdominal de 6 cm de diámetro y contenido de intestino delgado en su interior. Volumen calculado del saco herniario por TC abdominal de 931 cm³. La cirugía tuvo una duración de 260 minutos. La estancia hospitalaria fue de 2 días, sin complicaciones intrahospitalarias. Como complicación posoperatoria presentó un seroma evidenciado en el primer control en consultas externas (1 mes posoperatorio). Múltiples consultas a urgencias por seroma voluminoso que condiciona oclusión mecánica de colostomía, con necesidad de drenaje percutáneo hasta exéresis quirúrgica del mismo hasta resolución completa.

Discusión: La técnica de ePauli robótica permite una reparación efectiva de la hernia paraostomal, colocando la malla en el espacio retromuscular y preperitoneal, con lateralización y tunelización del asa intestinal, similar a la cirugía de Sugarbaker, pero con el propio peritoneo y la malla. La aparición de seromas persistentes tras la realización de esta técnica es posible, dada la ausencia de exéresis del saco herniario en el mismo acto quirúrgico. Estos pueden requerir de otra intervención para solucionar su sintomatología.