



www.elsevier.es/cirugia

V-069 - ABORDAJE EXTRAGLISSONIANO ROBÓTICO PURO PARA LAS RESECCIONES HEPÁTICAS

Briceño, Javier; Gómez, Irene; Sánchez, Juan Manuel; Padial, Ana

Hospital Universitario Reina Sofía, Córdoba.

Resumen

Objetivos: El objetivo es demostrar que la cirugía robótica permite resecciones hepáticas anatómicas utilizando un enfoque extraglissoniano.

Métodos: Presentamos varios casos de abordajes extraglissonianos para hepatectomía derecha, hepatectomía izquierda y resección hepática del segmento III.

Resultados: En el caso de la hepatectomía izquierda, es posible aislar el pedículo izquierdo siguiendo las puertas descritas por Sugioka, siguiendo el pasillo entre la puerta III y la puerta I. Para el aislamiento del pedículo del segmento III, el pasillo entre la puerta II y la puerta I está identificada. Para la hepatectomía derecha, realizamos un abordaje individual de los pedículos del sector anterior derecho y del sector posterior derecho. Este enfoque individual tiene como objetivo no dañar posteriormente el conducto biliar principal o el conducto biliar izquierdo. Para el sector anterior derecho aislamos el pedículo entre la puerta IV y la puerta V. Para el pedículo posterior derecho, seguimos el corredor entre la puerta V y la puerta VI. Posteriormente, todos estos pedículos se pueden sujetar para demarcar las líneas de isquemia correspondientes y realizar las respectivas resecciones anatómicas.

Conclusiones: El enfoque puramente robótico permite el aislamiento extraglissoniano del pedículo para planificar resecciones puramente anatómicas siguiendo los mismos principios descritos en la cirugía laparoscópica convencional.