



# Cirugía Española



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

## V-165 - VENTAJAS DEL ABORDAJE MÍNIMAMENTE INVASIVO ASISTIDO POR ROBOT EN LA REPARACIÓN DE HERNIA DE SPIEGEL

Bueno Cañones, Alejandro David; Toledano Trincado, Miguel; Blanco Álvarez, Jose Ignacio; Choolani Bhojwani, Ekta; Acebes García, Fernando; Marcos Santos, Pablo; Veleza Belanche, Sandra; Pacheco Sánchez, David

Hospital Universitario del Río Hortega, Valladolid.

### Resumen

**Objetivos:** Mostrar las ventajas que ofrece el abordaje mínimamente invasivo asistido por robot en la reparación de una hernia de Spiegel.

**Caso clínico:** Mujer de 74 años con antecedentes de hipotiroidismo e hipertensión arterial, sin intervenciones quirúrgicas previas. Derivada a la consulta por molestias asociadas a hernia de Spiegel. A la exploración la paciente presenta hernia de Spiegel de 5 cm de diámetro aproximadamente, que asocia una masa sólida adherida. Se propone la reparación herniaria mediante abordaje mínimamente invasivo asistido con robot DaVinci, que la paciente acepta previo consentimiento informado. El procedimiento fue llevado a cabo con plataforma robótica. El tiempo quirúrgico fue de 270 minutos. El uso del abordaje mínimamente invasivo asistido por robot ofrece ventajas en la eficacia de la disección, la sutura y la ergonomía para el cirujano. La malla fue colocada en el plano retromuscular, previa realización de *transversus abdominis release* (TAR) derecho y Rives del lado izquierdo. No aparecieron complicación peri o posoperatorias, y la paciente fue dada de alta tras 24 horas desde la intervención.

**Discusión:** Las hernias de Spiegel son raros defectos herniarios, con alto riesgo de incarceration o estrangulación. La reparación herniaria puede ser llevada a cabo por técnicas abiertas o mínimamente invasivas. Existen escasos reportes de casos sobre la reparación mediante abordaje robótico para este tipo de hernias. Sin embargo, la cirugía asistida por robot permite mayor precisión y comodidad en la sutura y en la disección realizada.