



## V-018 - PROCEDIMIENTO SADI COMPLETAMENTE ROBÓTICO CON DA VINCI XI

Sala Vilaplana, Laia; Ballester Vázquez, Eulalia; Julià Verdaguer, Elisabet; Vera Vázquez, Carlos Arturo; Casado Farreras, Irene; Moral Duarte, Antonio; Fernández Ananin, Sonia

Hospital de la Santa Creu i Sant Pau, Barcelona.

## Resumen

**Introducción:** El desarrollo de plataformas robóticas ha mejorado significativamente las capacidades técnicas necesarias para realizar cirugía bariátrica, especialmente en pacientes con índice de masa corporal (IMC) elevado, en aquellos sometidos a procedimientos de revisión y en cirugías que involucran anastomosis complejas, como el *bypass* duodeno-ileal con una sola anastomosis (SADI). El primer paso de este procedimiento es medir el asa común, lo cual a veces se realiza por laparoscopia debido a los desafíos asociados al trabajar en un espacio multicuadrante o la necesidad de realizar dos *dockings* diferentes.

**Objetivos:** El objetivo de este vídeo es demostrar la colocación de trocares y las estrategias de *docking* para llevar a cabo un procedimiento completamente robótico, incluyendo el conteo de asas.

**Métodos:** Presentamos el caso de un varón de 59 años con un IMC inicial de 54 kg/m<sup>2</sup>. Tras un *sleeve* gástrico realizado en 2020, su IMC descendió a 45 kg/m<sup>2</sup>. Se propuso una cirugía de conversión, optando por un procedimiento SADI debido al IMC inicial y la diabetes mellitus tipo 2 de larga evolución con complicaciones macroangiopáticas. El procedimiento se realizó utilizando la plataforma robótica Da Vinci Xi. El paciente fue colocado en posición supina, con las piernas separadas. La anatomía objetivo se desplazó lateralmente hacia el hipocondrio derecho, designando el píloro como referencia quirúrgica para el *target* robótico, en lugar del hiato esofágico. Gracias a la tecnología multicuadrante, se pudo realizar la medición robótica del asa común, eliminando la necesidad de exploración laparoscópica previa en este paso.

**Resultados:** La cirugía se completó con éxito utilizando un enfoque completamente robótico. El tiempo total de la intervención fue de 150 minutos. Se midió un asa común de 300 cm y se realizó una anastomosis duodeno-ileal, término-lateral, suturando dos capas posteriores con sutura continua barbada y una para la cara anterior. El paciente fue dado de alta a los 3 días sin complicaciones posoperatorias.

**Conclusiones:** Las capacidades multicuadrante de la plataforma robótica Da Vinci Xi permiten realizar un procedimiento SADI completamente robótico al modificar el *target* durante la fase de acoplamiento previo a la cirugía. Este enfoque elimina la necesidad de exploración laparoscópica y optimiza el tiempo quirúrgico.