



VC-048 - TRATAMIENTO DE LA COLEDOCOLITIASIS EN UN SOLO TIEMPO POR ABORDAJE ROBÓTICO

Defez Martín, Marta; Memba, Robert; Llacer, Érik; Pavel, Mihai; Calderon, María Luisa; Guerrero, María Alejandra; Ramírez, Elena; Jorba, Rosa

Hospital Universitari Joan XXIII, Tarragona.

Resumen

Introducción: La evidencia actual demuestra que el tratamiento en un solo tiempo de la coledocolitisiasis con colelitiasis concomitantes es superior al abordaje en dos tiempos. Los estudios demuestran que el abordaje simultáneo requiere un menor tiempo de hospitalización y es más rentable que el abordaje secuencial, aunque requiere una formación considerable. El abordaje robótico es una opción segura y factible que podría favorecer la ergonomía del cirujano y que puede presentar la ventaja de servir como entrenamiento en cirugía robótica en procedimientos de complejidad moderada. Además puede presentar ventajas, sobre todo en el abordaje transcoledocal que precisa de coledocorrrafia posterior.

Caso clínico: Presentamos el caso de una mujer de 63 años que fue sometida a una colecistectomía con exploración de la vía biliar asistida por robot como tratamiento de coledocolitisiasis en un solo tiempo. Paciente sin antecedentes de interés que a raíz de un episodio de cólico biliar persistente con dilatación de vía biliar en la ecografía, se realiza RMN con hallazgo de colelitiasis múltiple, dilatación de la vía biliar intra y extrahepática y coledocolitisiasis distal declive de 5 mm. La intervención se realizó mediante la colocación de 4 trócares robóticos, 3 de 8 mm y uno de 12 mm para extracción de la pieza y uso de ecografía laparoscópica; y un trocar de 5 mm de asistencia. Se realiza coledoscopia transcística con hallazgo de una litiasis única que se extrae satisfactoriamente con el uso de Dormia. La intervención se llevó a cabo sin incidencias posoperatorias con una evolución satisfactoria del paciente.

Discusión: En nuestra experiencia el abordaje robótico para el tratamiento de coledocolitisiasis en un solo tiempo es una alternativa segura y factible para entrenar el abordaje robótico en procedimientos de complejidad leve-moderada.