



www.elsevier.es/cirugia

V-069 - COLECTOMÍA TOTAL CON EL SISTEMA ROBÓTICO HUGO™ RAS

Romero-Marcos, Juan Manuel; Sampson-Dávila, Jaime; Cuenca-Gómez, Carlota; González-Abós, Sandra; Altet-Torné, Juan; Hinojosa-Fano, Juan; Landaluce-Carrilero, Julia; Delgado-Rivilla, Salvador

Hospital Mutua, Terrassa.

Resumen

Introducción y objetivos: La cirugía robótica abdominal se ha revolucionado recientemente con la aparición de nuevas plataformas robóticas. Una de ellas es el sistema Hugo™ RAS de Medtronic, cuyas características diferenciales principales son la consola abierta y el diseño modular, con cada brazo robótico montado en un carro independiente. Esta característica podría ser ventajosa en los casos de procedimientos complejos que implican diferentes cuadrantes del abdomen, al permitir la colocación de los brazos en cualquier lugar alrededor del paciente. El número de colectomías totales reportado con el sistema Hugo™ RAS todavía es bajo, y no existe consenso sobre la configuración óptima de los brazos robóticos ni las necesidades de *redocking* para su realización. Nuestro objetivo es demostrar que con Hugo™ RAS es posible realizar una colectomía total con un único *redocking* utilizando la configuración propuesta.

Métodos: Presentamos en formato vídeo un caso de colectomía total realizada con el sistema Hugo™ RAS, remarcando la configuración de los brazos robóticos en las diferentes fases quirúrgicas.

Resultados: En el vídeo se muestra la intervención de una paciente de 61 años diagnosticada de poliposis adenomatosa familiar atenuada y propuesta para colectomía total utilizando el sistema Hugo™ RAS. Se dispusieron dos carros robóticos a cada lado de la paciente, y se utilizaron cinco puertos robóticos más uno de 12 mm para el cirujano asistente. La cirugía se llevó a cabo en dos fases, requiriendo entre las mismas un único *redocking* y cambio en la inclinación lateral de la mesa quirúrgica. La pieza se extrajo a través de una incisión tipo Pfannenstiel ampliando el trócar del cirujano asistente. La intervención transcurrió sin incidencias intraoperatorias, con un tiempo de consola de 182 minutos y una duración total de 245 minutos. El *docking* inicial fue de 7 minutos y el *redocking* de 10 minutos. La paciente recibió el alta al tercer día posoperatorio sin complicaciones.

Conclusiones: Este vídeo demuestra la aplicabilidad del sistema Hugo™ RAS en resecciones colorrectales complejas como una colectomía total. En estas fases iniciales de implementación, es importante compartir experiencias entre usuarios y mostrar las configuraciones utilizadas para establecer las que podrían considerarse configuraciones estándar para cada procedimiento.