



# Cirugía Española

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



## V-184 - RECONSTRUCCIÓN DEL TRÁNSITO ROBÓTICA TRAS HARTMANN URGENTE POR DIVERTICULITIS AGUDA COMPLICADA

*Suarez Pazos, Natalia; Cagigas Fernández, Carmen; Gómez Ruiz, Marcos; Cristóbal Poch, Lidia; Serrano Navidad, Mónica; Caiña Ruiz, Ruben; Alonso Aguiloché, Andrea; del Castillo Diego, Julio*

*Hospital Universitario Marqués de Valdecilla, Santander.*

### Resumen

**Introducción:** Los procedimientos de Hartmann presentan una baja tasa de reconstrucción tras su realización. Su elevada complejidad técnica da lugar a altas tasas de conversión (17-64%) en los que se realizan mediante laparoscopia, por lo que el abordaje abierto continúa siendo la técnica habitual. La cirugía robótica presenta una serie de ventajas que podrían aportar ayuda a la realización de este procedimiento mediante cirugía mínimamente invasiva. Se presenta vídeo descriptivo de la reconstrucción del tránsito mediante abordaje robótico a propósito de un caso.

**Caso clínico:** Mujer 72 años, exfumadora, con antecedentes de leucemia aguda mieloblástica en tratamiento con quizartinib y trasplante de médula alogénico en junio de 2018. En noviembre de 2020 se realiza Hartmann urgente vía abierta por diverticulitis complicada. Tras finalización de tratamiento derivado del proceso linfoproliferativo, se plantea reconstrucción del tránsito. Se realiza desinserción de colostomía y colocación de Gel-Point. Colocación de trócares robóticos. Adhesiolisis, liberación del ángulo esplénico y muñón rectal. Anastomosis terminoterminal y comprobación de la misma con endoscopio. La paciente presenta posoperatorio favorable y alta al tercer día en régimen de hospitalización a domicilio. La anatomía patológica es compatible con cambios inflamatorios inespecíficos y diverticulosis.

**Discusión:** La reconstrucción del tránsito intestinal en portadores de colostomía terminal mediante abordaje robótico es técnicamente factible y segura en centros con experiencia robótica.