



V-064 - RESECCIÓN ROBÓTICA DE TUMOR DE KLATSKIN

Estébanez García, José Javier; Navarro Moratalla, Carla; Baez de Burgos, Celia; Gómez Contreras, Ramón; Tarrasa Peiró, Francisco Javier; Cantos Pallarés, Miriam; Artigues Sánchez de Rojas, Enrique; Mir Labrador, José

Consorcio Hospital General Universitario de Valencia, Valencia.

Resumen

Introducción: En el presente vídeo se describe el caso de un varón de 69 años pluripatológico, con diagnóstico de un tumor de Klatskin T1N0M0. Ante esta condición clínica, se decidió realizar una intervención quirúrgica mediante abordaje robótico, tras su evaluación en un comité de tumores multidisciplinar.

Objetivos: El vídeo muestra la viabilidad, eficacia y seguridad del abordaje quirúrgico robótico en pacientes con tumor de Klatskin T1N0M0.

Métodos: La intervención quirúrgica se realizó utilizando el robot Da Vinci Xi. Se emplearon cuatro trócares robóticos y un trocar accesorio. La intervención quirúrgica comenzó con la realización de una ecografía intraoperatoria, que confirmó la presencia del tumor de Klatskin. Posteriormente, se liberaron las adherencias entre el omento mayor al hígado. Después de este paso, se realizó la maniobra de Pringle para controlar el flujo sanguíneo hepático. Se prosiguió con la colecistectomía, identificando y ligando el conducto cístico. A continuación, se llevó a cabo una linfadenectomía y disección de la vía biliar y del resto de estructuras del pedículo hepático. Se realizó una nueva ecografía intraoperatoria reconfirmando la presencia del tumor y asegurando la ausencia de invasión vascular. Seguido de ello, se realizan las secciones distal y proximal del conducto biliar. La fase final de la operación involucró la reconstrucción, donde se realizó una hepaticoyeyunostomía de en Y de Roux.

Resultados: La intervención quirúrgica se realizó de manera exitosa, logrando la resección del tumor de Klatskin. No se reportaron complicaciones intraoperatorias ni perioperatorias.

Conclusiones: La elección de un enfoque quirúrgico robótico subraya la relevancia contemporánea de esta tecnología, demostrando que no es solo el futuro, sino una realidad en el campo de la cirugía. Su precisión y capacidad para realizar procedimientos complejos mínimamente invasivos resaltan su potencial para optimizar los resultados para el paciente, transformando la práctica médica. Por ello, es probable que esta tecnología ofrezca soluciones más efectivas y menos invasivas en el futuro.