



Cirugía Española

www.elsevier.es/cirugia



VC-011 - GASTRECTOMÍA VERTICAL UTILIZANDO PLATAFORMA ROBÓTICA CON TRES TRÓCARES Y SIN SEPARADOR HEPÁTICO

Tarascó, Jordi; Caballero, Albert; Moreno, Pau; Vidal, Anna; Alberó, Cristina; Pellitero, Silvia; Martínez, Eva; Balibrea, José

Hospital Universitari Germans Trias i Pujol, Badalona.

Resumen

Introducción: La gastrectomía vertical es el procedimiento bariátrico más realizado actualmente a nivel mundial. Los dispositivos robóticos como el sistema Da Vinci Xi, pueden ayudar a realizar esta técnica de forma segura e incluso reducir el número de puertos, reduciendo así la agresión quirúrgica. Este vídeo muestra un SG robótico real (RTR-SG) con solo tres trócares y sin colocación de separador hepático.

Caso clínico: Un paciente de 61 años con IMC = 39,3 Kg/m² propuesto para *sleeve* gástrico. Se utilizó un modelo Da Vinci Xi, no se requirió asistencia laparoscópica ni cambio de la posición de la mesa quirúrgica. El paciente se colocó en una posición de Trendelenburg inverso de 23 grados con las piernas y los brazos abiertos en plena abducción. Solo se utilizaron tres trocares robóticos, sin necesidad de separador hepático convencional. Sin embargo, el lóbulo del hígado izquierdo se separó utilizando una sutura barbada 2/0. La manga gástrica se realizó a una distancia de 6 cm del píloro, utilizando una sonda Foucher 36Fr como calibrador. La gastrectomía se realizó con una endograpadora robótica con cargas azules y blancas. El tiempo total operatorio fue de 110 minutos (el acoplamiento duró 5 minutos). Tanto la cirugía como el período posoperatorio ocurrieron sin incidencias y el paciente fue dado de alta el segundo día posoperatorio.

Discusión: Las plataformas robóticas pueden minimizar significativamente tanto la dificultad como la agresión de la cirugía bariátrica. Siendo posible realizarse de forma totalmente robóticamente utilizando solo tres trócares.