



Actas Urológicas Españolas

www.elsevier.es/actasuro



NUEVAS TÉCNICAS Y TECNOLOGÍAS

Experiencia inicial con la nueva plataforma de puerto único da Vinci robótico

R. Ballesterro Diego*, S. Zubillaga Guerrero, D. Truan Cacho, C. Carrion Ballardo, G. Velilla Diez, P. Calleja Hermosa y J.L. Gutiérrez Baños

Servicio de Urología, Hospital Universitario Marqués de Valdecilla. Santander, España

Recibido el 10 de agosto de 2016; aceptado el 23 de septiembre de 2016

PALABRAS CLAVE

Robótica;
Puerto único;
Cirugía

Resumen

Objetivo: Describir nuestra experiencia en los primeros casos de cirugías urológicas realizadas mediante el puerto único robótico da Vinci.

Material y métodos: Se realizaron 5 cirugías robóticas por puerto único (R-LESS) entre mayo y octubre de 2014. Se realizaron 3 reimplantes ureterales, una ureteropieloplastia en un riñón invertido y una nefrectomía parcial. Se recogieron los resultados peri- y postoperatorios así como un informe de las complicaciones según la clasificación de Clavien.

Resultados: De los 5 procedimientos, 4 se realizaron completamente por LESS, mientras que uno se reconvirtió a cirugía robótica multipuerto. No hubo complicaciones intraoperatorias. Se observaron complicaciones perioperatorias en 4 pacientes, siendo todas de grado 1 o 2. El tiempo operatorio medio fue de 262 min (rango 230-300).

Discusión: En nuestra experiencia inicial con el dispositivo da Vinci, la cirugía R-LESS es factible y segura. Persisten algunas limitaciones en su uso, que requieren de nuevas plataformas R-LESS mejoradas.

© 2016 AEU. Publicado por Elsevier España, S.L.U. Todos los derechos reservados.

KEYWORDS

Robot-assisted;
Single-port;
Surgery

Initial experience with the new da Vinci single-port robot-assisted platform

Abstract

Objective: To describe our experience in the first cases of urological surgeries performed with the da Vinci single-port robot-assisted platform.

Material and methods: We performed 5 single-port robot-assisted surgeries (R-LESS) between May and October 2014. We performed 3 ureteral reimplant surgeries, one ureteropyeloplasty in an inverted kidney and 1 partial nephrectomy. The perioperative and postoperative results were collected, as well as a report of the complications according to the Clavien classification system.

* Autor para correspondencia.

Correo electrónico: rdballesterro@yahoo.es (R. Ballesterro Diego).

Results: Of the 5 procedures, 4 were performed completely by LESS, while 1 procedure was reconverted to multiport robot-assisted surgery. There were no intraoperative complications. We observed perioperative complications in 4 patients, all of which were grade 1 or 2. The mean surgical time was 262 minutes (range, 230-300).

Discussion: In our initial experience with the da Vinci device, R-LESS surgery was feasible and safe. There are still a number of limitations in its use, which require new and improved R-LESS platforms.

© 2016 AEU. Published by Elsevier España, S.L.U. All rights reserved.

Introducción

La cirugía laparoendoscópica de puerto único (LESS) cubre cualquier procedimiento mínimamente invasivo que es realizado por una incisión única utilizando material laparoscópico o instrumentos nuevos emergentes, con la designación adicional de U-LESS cuando solo se utiliza el ombligo¹.

El interés de los pacientes por cirugías con menor dolor postoperatorio y menos cicatrices a igualdad de riesgos ha quedado reportado².

La experiencia inicial de la cirugía LESS laparoscópica resultó prometedora, pero pronto evidenció múltiples dificultades en relación con la colisión externa, la falta de fuerza en la retracción, la falta de triangulación y una ergonomía incómoda para el cirujano³.

La utilización de una plataforma robótica podría disminuir algunas de estas limitaciones. Aunque el sistema da Vinci (Intuitive Surgical Inc, Sunnyvale, CA, EE. UU.) se ha mostrado útil en todas las cirugías LESS, no es un sistema diseñado para tal fin.

Sin embargo, aunque su uso se haya extendido, el papel del R-LESS aún está en continuo desarrollo, resultando en procedimientos de mayor dificultad para el cirujano en comparación a la cirugía robótica convencional, no exento de limitaciones y dificultades propias de la aplicación de la tecnología robótica⁴. Para su realización, se han utilizado múltiples dispositivos de puerto único⁵.

El objetivo del presente estudio es describir nuestra experiencia inicial con el uso de este dispositivo R-LESS, midiendo la tasa de reconversión para determinar su aplicabilidad y evaluar la seguridad de los procesos a través de la recogida de las complicaciones intraoperatorias y perioperatorias.

Material y métodos

El dispositivo de puerto único da Vinci R-LESS, consta de un puerto de silicona flexible, en forma de reloj de arena con 4 canales de trabajo. En 2 de ellos se introducen las cánulas curvas para los instrumentos flexibles (VeSPA Intuitive Surgical Inc) y tiene otros 2 canales, uno para la introducción de una óptica de 8,5 mm y otro para el ayudante.

A la hora de introducirlo, la cánula izquierda curvada se inserta en primer lugar con una dirección descendente hacia



Figura 1 Introducción de cánula en el dispositivo.

el lado derecho, mientras que en el lado izquierdo se hace de manera opuesta hacia el lado izquierdo (fig. 1)

El sistema del control del robot reconoce y reasigna automáticamente los brazos, cambiando la asignación de las manos. Este reajuste permite disminuir los choques entre los instrumentos, problema principal de los dispositivos de puerto único laparoscópico.

Pacientes seleccionados y medición de resultados

Realizamos un estudio descriptivo registrando un total de 5 cirugías con este dispositivo de puerto único por un solo cirujano, realizadas entre mayo y octubre de 2014. Los pacientes fueron seleccionados de acuerdo al criterio del cirujano, teniendo en cuenta cirugías de complejidad intermedia, con

Download English Version:

<https://daneshyari.com/en/article/8769252>

Download Persian Version:

<https://daneshyari.com/article/8769252>

[Daneshyari.com](https://daneshyari.com)