



Arranca el programa de cirugía robótica del Hospital Universitario Nuestra Señora de Candelaria

El servicio de Urología realiza las primeras intervenciones para patología de próstata con el robot quirúrgico Da Vinci modelo Xi. Se trata de la tecnología mínimamente invasiva más avanzada que permite operar al paciente con 'brazos robóticos' controlados por el cirujano a través de una consola de mandos

El Hospital Universitario Nuestra Señora de Candelaria, en Tenerife, adscrito a la Consejería de Sanidad del Gobierno de Canarias, pone en marcha el Programa de Cirugía Robótica en el centro hospitalario con la realización de las primeras operaciones a través del robot quirúrgico Da Vinci.

El servicio de Urología del centro hospitalario ha sido el primero de las especialidades quirúrgicas en arrancar con este nuevo sistema de abordaje de cirugía mínimamente invasiva realizada a través del modelo Xi, para el tratamiento de patologías de próstata.

El servicio de Urología arranca con el programa de cirugía robótica

La planificación quirúrgica del Hospital Universitario Nuestra Señora de Candelaria con el robot Da Vinci incorporará progresivamente el resto de especialidades quirúrgicas como, por ejemplo, cirugía general, digestiva, hepática y ginecológica, entre otras, hasta completar la cartera de servicios que actualmente se ofrece con cirugía laparoscópica.

La incorporación de la cirugía robótica en el Hospital Universitario Nuestra Señora de Candelaria supone un paso más en su amplia trayectoria quirúrgica, sumándose así al resto de centros españoles que cuentan con este tipo de tecnología de última generación; una fase que solo puede desarrollarse en aquellos hospitales que cuentan con un equipo de profesionales sanitarios y técnicos consolidados y altamente cualificados.

Entre las principales ventajas que ofrece el sistema robótico Da Vinci tanto a los pacientes como a los cirujanos destacan la mayor precisión y seguridad en las intervenciones quirúrgicas, menor sangrado durante las operaciones, una recuperación más rápida, así como un menor tiempo de hospitalización.

¿Cómo es un robot Da Vinci?

El robot quirúrgico Da Vinci Xi del Hospital Universitario Nuestra Señora de Candelaria consta de tres grandes unidades.

Los cirujanos controlan el robot desde una consola de mandos

Por un lado, se encuentra la consola ergonómica del cirujano que es considerada el centro de mando del sistema Da Vinci. Está diseñada para ofrecer comodidad al profesional que maneja los mandos del robot, en contraposición con las posturas que se adoptan en las técnicas laparoscópicas convencionales.

El cirujano se sienta en esta consola desde donde maneja un endoscopio en 3D, dos controladores principales del instrumental quirúrgico con ambas manos, además de pedales con los pies. Los movimientos que efectúa el profesional en la consola quirúrgica son digitalizados y modificados por el sistema informático del robot capaz de eliminar temblores, facilitando así al cirujano un mayor campo de acción y una intervención precisa durante la operación.

Instante durante una cirugía con robot Da Vinci en La Candelaria



El segundo elemento técnico es el carro quirúrgico, responsable de realizar técnicamente la operación sobre el paciente y cuya función principal consiste en sostener los 'brazos' del equipo donde se encuentra instalado el instrumental. En este sentido, el personal de enfermería cumple un papel fundamental, pues ayuda al cirujano que está en la consola con el intercambio de instrumental y de endoscopios, así como en otras tareas en la zona del paciente.

La torre de visión es el último gran componente del robot quirúrgico, en la que se aloja tanto el equipo de visualización como el procesamiento central del sistema.