

LA IMPORTANCIA DE UNA POSICIÓN QUIRÚRGICA SEGURA EN UN PACIENTE SOMETIDO A CIRUGÍA ROBÓTICA.

AUTORA: Carolina García Sánchez

INTRODUCCIÓN:

El sistema quirúrgico Da Vinci es una plataforma robotizada diseñada para permitir llevar a cabo operaciones complejas con un método mínimamente agresivo mediante el cual se realizan pequeñas incisiones para introducir instrumentos articulados y una cámara 3D alta definición. Este tipo de intervenciones requieren una posición anatómica del paciente específica y compleja donde el papel de la enfermera es esencial.

Con este fin se ha realizado una revisión bibliográfica para determinar los cuidados enfermeros en relación a las medidas de seguridad en la posición del paciente sometido a robótica.

OBJETIVOS:

- Revisar y verificar las condiciones de seguridad relacionadas con la posición de los pacientes que se somete a cirugía robótica
- Conocer la anatomía y consecuencias fisiológicas de la posición.
- Aplicar dichos conocimientos en nuestra práctica asistencial y concienciar al equipo de enfermería para conseguir la postura quirúrgica correcta tanto para poder realizar la intervención como para prevenir complicaciones del paciente.

METODOLOGÍA:

- Revisión en bases de datos automatizadas (Cuiden, Cochrane, Medline Plus) y buscadores de Internet (google).
- Listado de verificación quirúrgica. OMS seguridad del paciente
- Búsqueda bibliográfica
- Practica clínica.
- URL: <http://www.davincisurgerycommunity.com>

RESULTADOS:

COMPLICACIONES:

- Sistema Nervioso Central: cefalea occipital.
- Sistema Nervioso Periférico: afectación de nervios periféricos (cubital, plexo braquial, femoral, ciáticos).
- Traumatológicas: dolor bajo de espalda al perderse la convexidad fisiológica por relajación de los músculos paraespinales y fracturas y luxaciones de extremidades.
- Dermatológicas: alopecia postcompresiva de origen isquémico y úlceras decúbito.
- Oftalmología: úlcera corneal.
- Neurológicas: disminución de la perfusión cerebral como consecuencia de la elevación de la presión venosa yugular y de la intracraneal.
- Cardiovasculares: trombosis periférica por obstrucción o disminución del flujo sanguíneo de las extremidades inferiores.
- Respiratorias: disminución de la ventilación por compresión torácica debido al instrumental o al desplazamiento del contenido abdominal sobre la base del pulmón.

CUIDADOS DE ENFERMERIA:

- Acollchamiento adecuado de las superficies.
- Colocación de topes para evitar el deslizamiento del paciente.
- Colocación de pomada óculos epitelizante y sellado con gasa y esparadrappo de ambos ojos.
- Vendaje compresivo de extremidades inferiores.
- Evitar arrugas de sábanas donde descansa directamente el paciente
- Proteger al paciente de instrumental (mesa cigüeña) y movimientos de los brazos del robot.
- Valorar el grado de inclinación de trendelemburg pensando en la comodidad tanto del cirujano como del paciente.
- Sujetar correctamente y en posición anatómica extremidades evitando realizar presión con los mecanismos de sujeción (correas).



CONCLUSIONES:

La llegada del Da Vinci al quirófano nos hizo reflexionar sobre la importancia de la colocación del paciente en la mesa quirúrgica. Los resultados obtenidos muestran que en el equipo quirúrgico realiza una adecuada verificación de las condiciones de seguridad relacionadas con la posición del paciente, ya que los parámetros recomendados por la OMS se evalúan en un porcentaje muy alto de las intervenciones.

Por otro lado ya que existen muy pocos estudios sobre la posición utilizada en robótica nos vemos obligados a observar y analizar nuestra práctica diaria y así poder ir mejorando nuestros cuidados