

CON UN EQUIPO PUESTO EN MARCHA HACE MÁS DE UN AÑO

## ***El Hospital Universitario de Fuenlabrada realiza más de 70 implantes de prótesis de rodilla con un innovador sistema de cirugía robótica***

- *Esta tecnología permite llevar a cabo las intervenciones quirúrgicas sin necesidad de imágenes previas por resonancia magnética*
- *La cirugía navegada de rodilla asociada al sistema robótico prevé obtener mejores resultados e incrementar la supervivencia de los implantes*

**04-09-2023.** El Servicio de Cirugía Ortopédica y Traumatología del Hospital Universitario de Fuenlabrada ha realizado alrededor de 75 implantes de prótesis de rodilla con un innovador sistema de cirugía robótica incorporado a su cartera de servicios hace aproximadamente un año. Desde entonces, esta tecnología ha permitido realizar intervenciones quirúrgicas con un sistema de navegación robotizado que no requiere imágenes previas, ya que todas las resecciones las controla en tiempo real el sistema de navegación y las ejecuta el cirujano con un motor robotizado.

Las principales funcionalidades de este equipo se deben a su sistema de navegación compuesto por tres elementos básicos: una estación de trabajo (ordenador incorporado en el quirófano); un sistema de localización en el espacio para reconocer la posición y orientación relativas del instrumental quirúrgico con respecto a las estructuras anatómicas implicadas en la cirugía, y, en tercer lugar, métodos de referenciación que permiten referenciar la anatomía del paciente realizando un modelo virtual de la rodilla en tiempo real y sin necesidad de requerir pruebas de imagen específicas como la tomografía computarizada (TC) o la resonancia magnética (RM) previas a la cirugía.

“La cirugía navegada de rodilla y la robótica es un campo novedoso dentro de la cirugía protésica y tiene ventajas respecto a las cirugías convencionales: permite un posicionamiento óptimo de los componentes, lo cual es previsible que proporcione mejores resultados y una mayor supervivencia de los implantes, disminuyendo los recambios en un futuro”, detalla el jefe del Servicio de Cirugía Ortopédica y Traumatología de este hospital público de la Comunidad de Madrid, Francisco Javier García Lázaro.

### **Un sistema más preciso**

Esta tecnología usa un motor robotizado que permite que las resecciones sean exactas para la colocación de los componentes de acuerdo a la planificación quirúrgica, pudiendo ajustarse a niveles de 0,5º o 0,5 mm, lo que otorga a esta técnica un grado de precisión impensable en comparación con las técnicas quirúrgicas convencionales.

Otro aspecto que supone un avance significativo en este tipo de intervenciones, es que la cirugía navegada robotizada para la artroplastia de rodilla ofrece la posibilidad de tener en tiempo real el posicionamiento de los implantes, valorar la función de los ligamentos y conocer cual es el alineamiento de la rodilla o su rango de movilidad para intentar conseguir una colocación perfecta de los implantes con el fin de obtener unos mejores resultados a largo plazo.

Otra ventaja de este procedimiento es que los pacientes intervenidos tienen un menor riesgo de sangrado al no ser necesarias la colocación de guías dentro del fémur y/o la tibia para orientar las plantillas sobre las que se realizan los cortes en las técnicas de artroplastia convencional. Estas guías al perforar el canal medular aumentan la pérdida de sangre durante la intervención.

### **Servicio de Cirugía Ortopédica y Traumatología del HUF**

El Servicio de Cirugía Ortopédica y Traumatología del Hospital Universitario de Fuenlabrada, dirigido por Francisco Javier García Lázaro, atiende al año alrededor de 12.880 primeras consultas y 28.365 consultas de sucesivas. Además, ese servicio realiza al año alrededor de 1.057 intervenciones quirúrgicas programadas y 1.163 intervenciones quirúrgicas de carácter ambulatorio.

Con respecto a la oferta asistencial, este servicio dispone de cuatro unidades asistenciales orientadas a enfermedades específicas de pie-tobillo, miembro superior, miembro inferior y columna.