

TERATOMA OVARIANO OPERADO COM AUXÍLIO DE ULTRASSONOGRRAFIA INTRA-ABDOMINAL TRANSOPERATÓRIA E PLATAFORMA ROBÓTICA DA VINCI XI

Ferreira, JAS¹, Santos CC¹, Campbell, LM¹, Souza GS², Diniz CB¹, Jordão EV¹, Kozak EC¹

1 Instituto de Cirurgia Minimamente Invasiva de Brasília – InVideo, Brasília, DF

2 Colégio Brasileiro de Radiologia e Diagnóstico por Imagem - Brasília, DF

Contexto:

A ultrassonografia intra-abdominal transoperatória é uma ferramenta que fornece informações diagnósticas em tempo real e pode alterar o tratamento da paciente, fornecendo informações não disponíveis em exames pré-operatórios. A identificação dos limites anatômicos de lesões ovarianas é uma dessas informações, útil para preservar parênquima ovariano. Relatamos o primeiro caso a utilizar essa tecnologia em cirurgia robô-assistida para lesão de ovário em Brasília.

Relato de caso:

Paciente de 49 anos, assintomática, com ultrassonografia transvaginal de rotina que mostrou imagem cística heterogênea de 27 x 15 x 25 mm, com septações completas, projeção sólida de 9mm em seu interior e tênue vascularização interna. Foi submetida a cirurgia robô-assistida. No inventário da cavidade abdominal, identificado ovário esquerdo aumentado medindo aproximadamente 5 cm de diâmetro, com cisto complexo em seu interior. A ultrassonografia intra-abdominal transoperatória foi realizada com o ultrassom bk5000® com transdutor 12-5 MHz X12C4 estéril específico para uso com a plataforma robótica da Vinci Xi®, inserido por trocarte laparoscópico descartável de 12 mm, e manipulado pela pinça robótica ProGrasp®. O parênquima ovariano normal, componentes sólidos e septos foram avaliados. Após avaliação do tumor, foi constatada inviabilidade do ovário e realizada ooforectomia. Exames anatomopatológicos de congelação e definitivo diagnosticaram teratoma maduro.

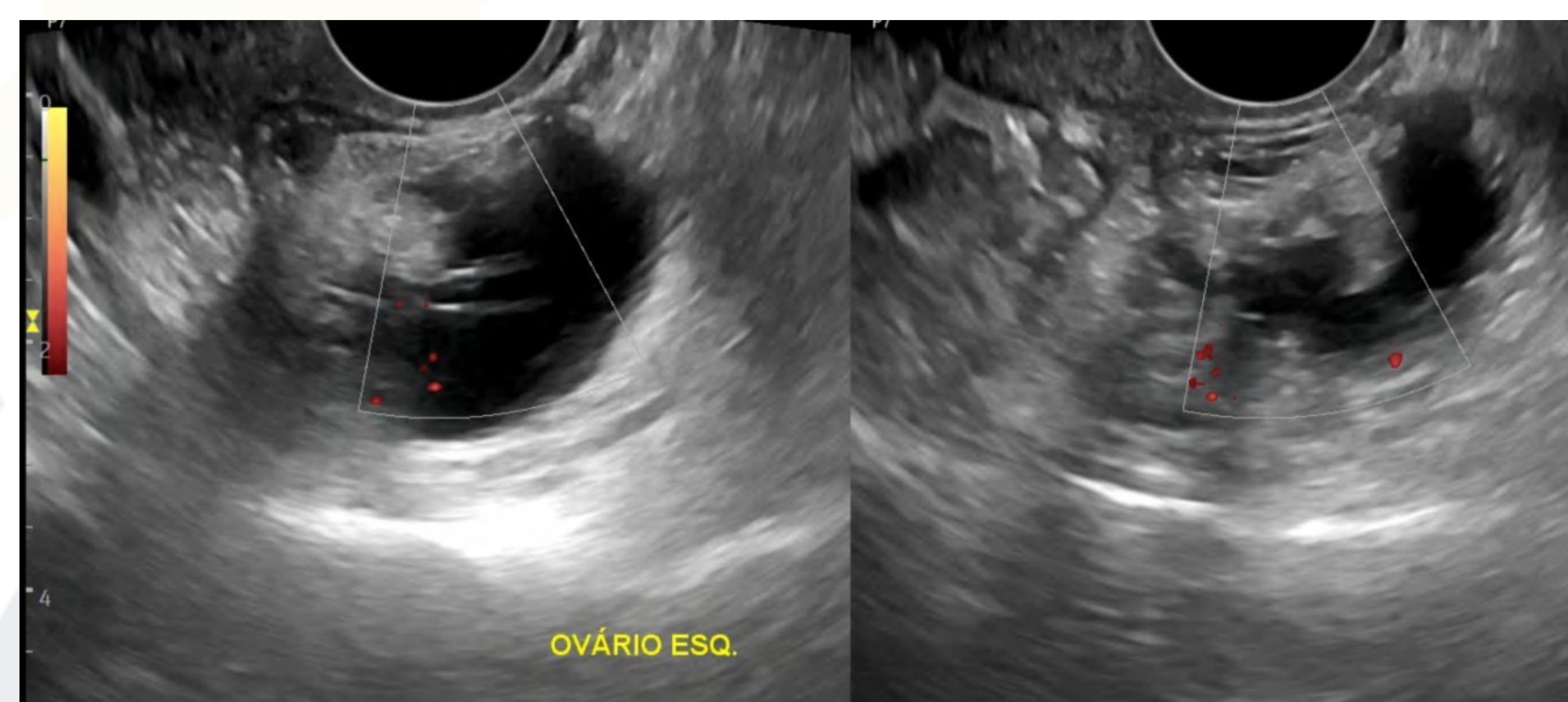
Comentários:

A ultrassonografia intraoperatória em cirurgias laparoscópicas tem precisão significativamente maior que a ultrassonografia transvaginal pré-operatória, principalmente em endometriomas e cistos dermoides. Essa abordagem permite caracterizar lesões com maior precisão, detectar massas não identificadas na imagem pré-operatória e delinear os limites do tecido ovariano residual com mais acurácia pelo posicionamento direto do transdutor sobre o órgão. Representa, portanto, uma nova ferramenta para ginecologistas otimizarem cirurgias por lesões de ovário.

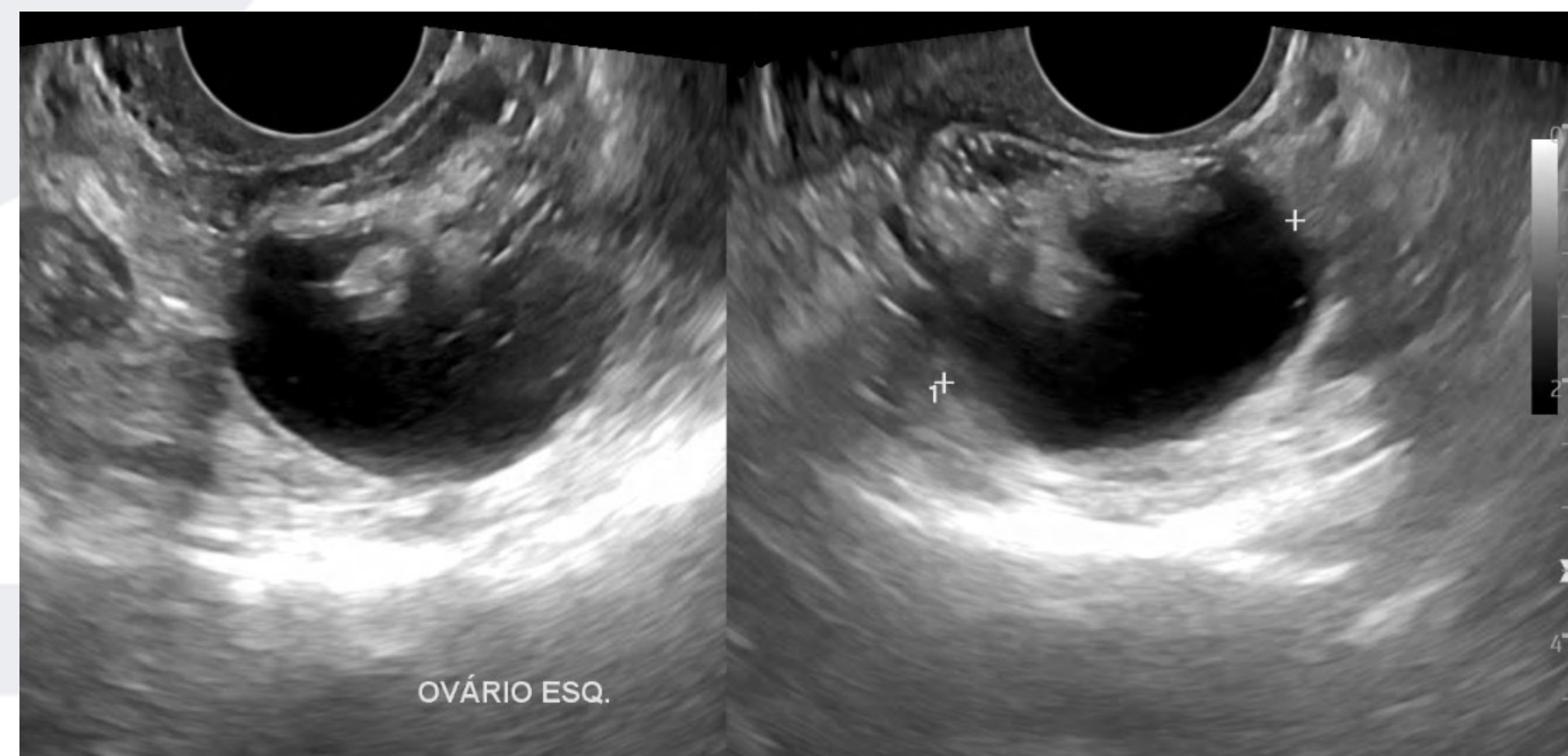
Palavras-chave:

Ultrassom transoperatório, ultrassom robótico, cirurgia robô-assistida

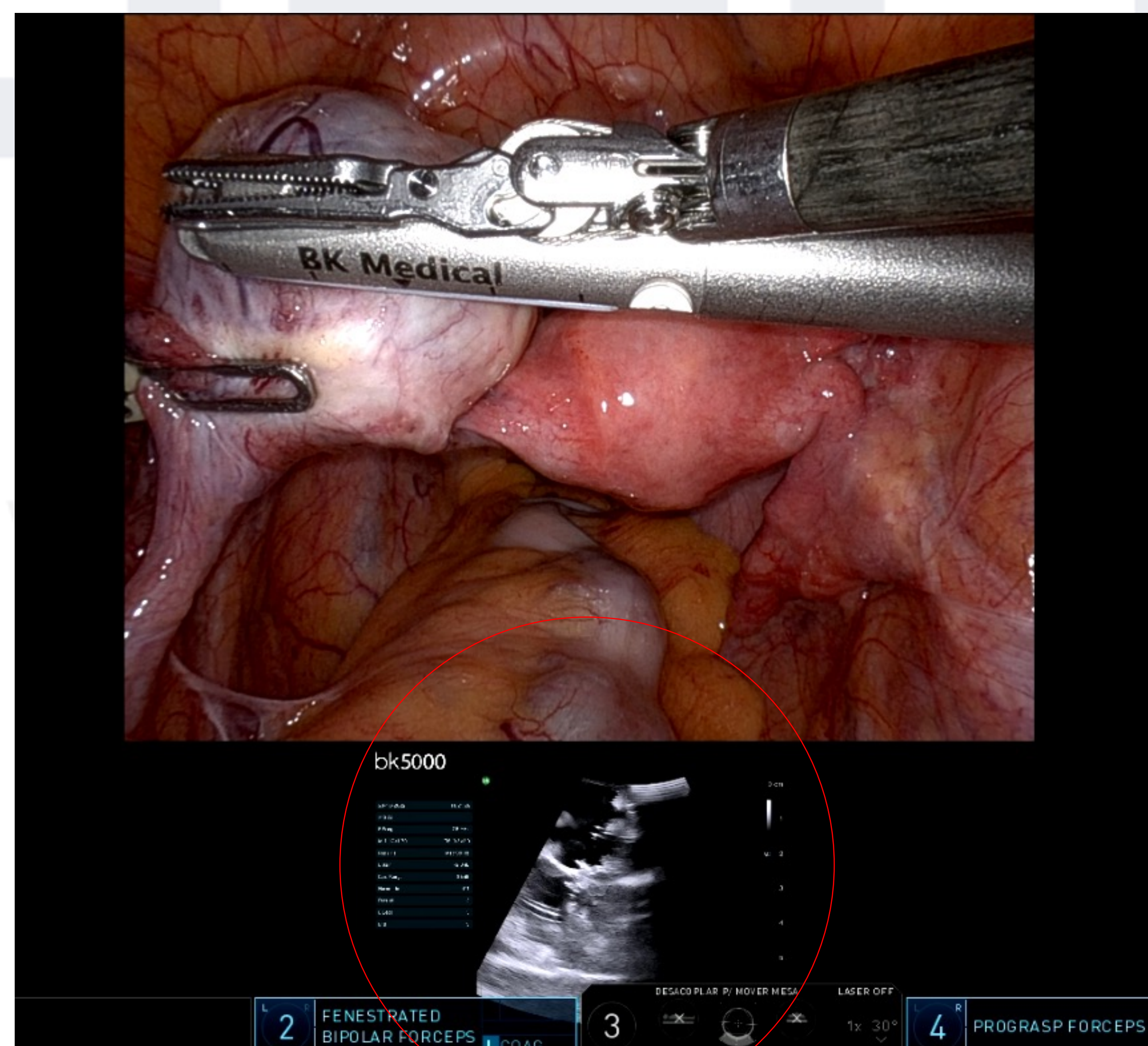
Abaixo QR code para acessar a versão digital de nossos pôsteres:



USG ambulatorial pré-operatório



USG ambulatorial pré-operatório



USG ambulatorial intra-abdominal transoperatório

Referências:

- Criniti A, Lin PC. Applications of intraoperative ultrasound in gynecological surgery. *Curr Opin Obstet Gynecol.* 2005 Aug;17(4):339-42. doi: 10.1097/01.gco.0000175349.10684.e8. PMID: 15976537.
- Levon BF et al. Intraoperative Ultrasound Leads to Conservative Management of Benign Ovarian Tumors: A Retrospective, Single-Center Study. *Rev. Bras. Ginecol. Obstet.* 2019. Vol. 41(11):673-678. DOI: 10.1055/s-0039-1698774.
- Antico M, Sasazawa F, Wu L, Jaiprakash A, Roberts J, Crawford R, Pandey AK, Fontanarosa D. Ultrasound guidance in minimally invasive robotic procedures. *Med Image Anal.* 2019 May;54:149-167. doi: 10.1016/j.media.2019.01.002. Epub 2019 Jan 11. PMID: 30928829.
- R. Elek et al., "Robotic platforms for ultrasound diagnostics and treatment," 2017 IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics (SMC), Banff, AB, Canada, 2017, pp. 1752-1757, doi: 10.1109/SMC.2017.8122869.
- Wedmid A, Llukani E, Lee DI. Future perspectives in robotic surgery. *BJU Int.* 2011 Sep;108(6 Pt 2):1028-36. doi: 10.1111/j.1464-410X.2011.10458.x. PMID: 21917107.