



El Sistema Quirúrgico Da Vinci es un sistema desarrollado por Intuitive Surgical, que consiste en un robot quirúrgico diseñado para posibilitar cirugías complejas con invasiones mínimas al cuerpo humano.

El robot quirúrgico Da Vinci es una plataforma del tipo maestro-esclavo.

Brinda una alternativa tanto a la cirugía abierta tradicional, poniendo las manos del cirujano en los controles de una plataforma robótica

Se introdujo en 1999.

Aplicaciones neuroquirúrgicas

Injerto de los nervios intercostales para la reconstrucción de la cadena simpática (Latif y col., 2008).

Neurofibroma toracolumbar (Moskowitz y col., 2009).

Schwannoma torácico (Perez-Cruet y col., 2012).

Cirugías de la columna posterior (Ponnusamy y col., 2009).

Odontoidectomía transoral (Lee y col., 2010).

ALIF (Lee y col., 2013).

Bibliografía

Latif, M J, J N Afthinos, C P Connery, N Perin, F Y Bhora, M Chwajol, G J Todd, and S J Belsley. 2008. "Robotic Intercostal Nerve Graft for Reversal of Thoracic Sympathectomy: a Large Animal Feasibility Model." *The International Journal of Medical Robotics + Computer Assisted Surgery: MRCAS* 4 (3) (September): 258-262. doi:10.1002/rcs.205.

Lee, John Y K, Bradley Lega, Deb Bhowmick, Jason G Newman, Bert W O'Malley Jr, Greg S Weinstein, M Sean Grady, and William C Welch. 2010. "Da Vinci Robot-assisted Transoral Odontoidectomy for Basilar Invagination." *ORL; Journal for Oto-Rhino-Laryngology and Its Related Specialties* 72 (2): 91-95. doi:10.1159/000278256.

Lee, John Y K, Deb A Bhowmick, Daniel D Eun, and William C Welch. 2013. "Minimally Invasive, Robot-Assisted, Anterior Lumbar Interbody Fusion: A Technical Note." *Journal of Neurological Surgery. Part A, Central European Neurosurgery* (January 11). doi:10.1055/s-0032-1330121.

Moskowitz, Ross M, Jennifer L Young, Geoffrey N Box, Laura S Paré, and Ralph V Clayman. 2009. "Retroperitoneal Transdiaphragmatic Robotic-assisted Laparoscopic Resection of a Left

Thoracolumbar Neurofibroma." JSL: Journal of the Society of Laparoendoscopic Surgeons / Society of Laparoendoscopic Surgeons 13 (1) (March): 64-68.

Perez-Cruet, Mick J, Robert J Welsh, Namath S Hussain, Evan M Begun, Jules Lin, and Paul Park. 2012. "Use of the Da Vinci Minimally Invasive Robotic System for Resection of a Complicated Paraspinal Schwannoma with Thoracic Extension." Neurosurgery (May 30). doi:10.1227/NEU.0b013e31826112d8. <http://www.ncbi.nlm.nih.gov/pubmed/22653397>.

Ponnusamy, Karthikeyan, Samuel Chewing, and Catherine Mohr. 2009. "Robotic Approaches to the Posterior Spine." Spine 34 (19) (September 1): 2104-2109. doi:10.1097/BRS.0b013e3181b20212.

From:

<https://neurocirugiacontemporanea.es/wiki/> - **Neurocirugía Contemporánea**
ISSN 1988-2661

Permanent link:

https://neurocirugiacontemporanea.es/wiki/doku.php?id=robot_da_vinci

Last update: **2025/05/04 00:03**

