La robótica quirúrgica posee peculiaridades que la diferencian de la robótica industrial. El software es muy diferente; mientras que en la industria se programa a un robot para que esté sólo y realice una acción repetidas veces, en la robótica quirúrgica el robot está interaccionando con el cirujano. “Aquí es necesario compaginar el trabajo de uno y de otro”.

Las primeras experiencias en telemedicina y telecirugía datan de los inicios de los noventa. Fueron experiencias en Milán y en Los Angeles que unían, además de las técnicas de robotización, otras relacionadas con la comunicación y el retraso en la transmisión de las señales a distancia. También se han dedicado esfuerzos al campo de la rehabilitación en disminuidos físicos y en personas mayores. “La idea es disponer de ayudas, como un brazo adicional al que se le puedan dar órdenes para que realice operaciones. En principio, son tareas relativamente simples que te ayudan a la vida cotidiana”.

El elemento más sensible a la hora de aplicar la robótica en cirugía es conseguir que el facultativo sienta lo que está realizando el robot, que sus manos sean las de la máquina, lograr que ambos actúen como uno sólo. En este sentido se están utilizando sensores que detectan el esfuerzo que está realizando el instrumental en el paciente; esta señal se transmite a un elemento que efectúa la presión proporcional en la mano del cirujano.

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

Permanent link:
https://neurocirugiacontemporanea.es/wiki/doku.php?id=robots_quirurgicos

Last update: **2025/05/03 23:59**