

Η ΝΕΑ ΜΕΘΟΔΟΣ «ΛΥΝΕΙ» ΤΑ ΧΕΡΙΑ ΤΩΝ ΓΙΑΤΡΩΝ ΣΕ ΔΥΣΚΟΛΕΣ ΕΠΕΜΒΑΣΕΙΣ **Η πρώτη επέμβαση ρομποτικής χειρουργικής στην Ελλάδα**

Η πρώτη επέμβαση Ρομποτικής χειρουργικής στη σπονδυλική στήλη στην Ελλάδα, πραγματοποιήθηκε με επιτυχία σε ασθενή 70 ετών στο Διαγνωστικό & Θεραπευτικό Κέντρο Αθηνών «ΥΓΕΙΑ».

«Η ρομποτική χειρουργική σε αντίθεση με τις συμβατικές επεμβάσεις σπονδυλικής στήλης, δίνει τη δυνατότητα πραγματοποίησης επεμβάσεων με πολύ μικρές τομές, εξασφαλίζει ακρίβεια δεκάτων του χιλιοστού και εκπνενίζει την πιθανότητα ανθρώπινου λάθους» δήλωσε ο γιατρός χειρουργός Ν. Μπεναρδος περιγράφοντας την

εξέλιξη της ρομποτικής χειρουργικής και τα οφέλη της. Όπως είπε ο κ. Μπεναρδος, σε επεμβάσεις εξαιρετικής δυσκολίας και ευαισθησίας όπως είναι το μέρος της σπονδυλικής στήλης που διέρχονται τα νεύρα και ο νωτιαίος μυελός, η ακρίβεια των ρομποτικών μηχανημάτων «λύνει» τα χέρια των γιατρών και επιπλέον τα περραιτέρω θετικά, είναι ότι η απώλεια αίματος είναι μηδαμινή, ο χρόνος νοσηλείας και αποκατάστασης του ασθενούς είναι αισθητά μικρότερος, ενώ εξασφαλίζεται ταχεία επάνοδος σε φυσιολογικούς ρυθμούς ζωής,

λίγες μόλις ώρες αμέσως μετά την εγχείρηση.

Τρισδιάστατη απεικόνιση

Το σύστημα Spine Assist παρέχει στο χειρουργό τη δυνατότητα τρισδιάστατης απεικόνισης βασισμένης στην αξονική τομογραφία του ασθενούς και μέσω του ειδικά σχεδιασμένου λογισμικού, ο γιατρός μπορεί να επιλέξει τα κατάλληλα εμφυτεύματα και να ελέγξει τη σωστή τοποθέτησή τους σε κάθε σπόνδυλο ξεχωριστά.

Σύμφωνα με τη διεθνή βιβλιογραφία, το 23% των εμφυτευμάτων τοποθετείται

σε λάθος θέση. Η ρομποτική χειρουργική δίνει τη δυνατότητα της προσομοίωσης της επέμβασης πριν το χειρουργείο, προκειμένου ο ιατρός να προγραμματίσει όλες τις λεπτομέρειες της επέμβασης στον Η/Υ του ρομποτικού μηχανήματος, για να εκτελεστεί με απόλυτη ακρίβεια.

Η ρομποτική χειρουργική σπονδυλικής στήλης μπορεί να εφαρμοστεί στις περισσότερες των περιπτώσεων όπου απαιτείται χειρουργείο, όπως δισκοπάθειες, σπονδυλολιθοθήσεις, κατάγματα, διορθωτικές επεμβάσεις σκολίωσης κ.α.