

MONITORIZAÇÃO VENTILATÓRIA EM ANESTESIA PARA CIRURGIA ROBÓTICA: Relato de caso

Luis Fernando Lopes¹
Marcus Vinicius Miguez Oliveira¹
Carlos Gustavo Favre Drummond¹
Livia Berardinelli¹
Gabriela Villar e Silva¹

¹Hospital Naval Marcílio Dias, Rio de Janeiro – Brasil. Email:
liliberardinelli@yahoo.com.br

Resumen

Objetivos: A monitorização ventilatória tem como objetivo minimizar os efeitos deletérios do pneumoperitônio em cirurgias robóticas.

Introdução: A cirurgia robótica evoluiu nas últimas décadas, entretanto, ainda representa um desafio para o anestesiológico. Os efeitos causados pelo pneumoperitônio, agravados pela posição de Trendelenburg por tempo prolongado, causam alterações cardiorrespiratórias relevantes.

Relato de Caso: Paciente masculino, 64 anos, 72kg, hipertenso, diabético a ser submetido à hernioplastia inguinal robô-assistida. Admitido na sala operatória, monitorização básica associada à pressão arterial média radial direita e impedância elétrica torácica. Obtidos dois acessos venosos periféricos calibrosos. Anestesia induzida com midazolam, clonidina, fentanil, propofol e rocurônio; e mantida com remifentanil, propofol e rocurônio em bomba infusora. O modo ventilatório selecionado foi pressão controlada com volume garantido. Ajustes na ventilação foram guiados por gasometrias arteriais e impedância elétrica torácica. Ao término, o bloqueio neuromuscular foi revertido com sugamadex e a extubação foi feita sem intercorrências.

Conclusão: A evolução da tecnologia possibilita a redução das repercussões fisiológicas e dos problemas causados pela ventilação mecânica. A tendência atual é utilizar fluxos em desaceleração, minimizando as repercussões, com padrão de distribuição pulmonar mais homogêneo. A posição exigida em cirurgias robóticas associadas ao pneumoperitônio pode dificultar o manejo clínico dos pacientes. A impedância elétrica torácica é uma ferramenta de monitorização não invasiva que avalia a distribuição da ventilação e mecânica pulmonar regional em tempo real, considerando variáveis como a complacência, grau de distensão e colapso recrutável. Permite otimização da ventilação, tornando-se útil, principalmente nas cirurgias robóticas.

Palavras-chaves: Ventilação mecânica, impedância elétrica torácica, cirurgia robótica