

## Prostatectomia radicala robotica

Aceasta broșura conține informații despre procedura de prostatectomie radicală robotică, prin care prostata se excizează în totalitate.

Informații esențiale:

Cancerul de prostată este cea mai frecventă formă de cancer la bărbat, care cu vârsta poate avea incidențe ridicate.

În tratamentul cancerului de prostată operația deține un loc esențial

Procedura este denumită prostatectomie (excizie de prostată) radicală robotică.

Robotul folosit (sistemul da Vinci Xi) este un sistem computerizat, folosit de către chirurg, sistem care conferă o imagine tridimensională, HD și cu o mărire a imaginii de până la 10 ori. Acest sistem are o manevrabilitate deosebită în spații extrem de mici datorită instrumentelor foarte mici, versatile, cu 7 grade de libertate.

În mâinile potrivite (robotul nu operează singur) operația este mult mai precisă, cu efecte oncologice foarte bune și preservarea maximă a structurilor sănătoase.

În cancerul de prostată se practică excizia în totalitate a prostatei și a veziculelor seminale, cu preservarea integrală a sfincterului urinar și pe cât posibil, și a nervilor destinați erecției

După operație sunt posibile efecte secundare în procente foarte mici, acceptate internațional - cum ar fi pierderea parțială de urină sau disfuncție erectilă

*Ce caracteristici prezintă acest tratament?*

@prostata se excizează în totalitate împreună cu veziculele seminale și la nevoie și a ganglionilor limfatici din vecinătate

@se efectuează laparoscopic, utilizând 5 mici incizii ale peretelui abdominal, prin care se introduc mici trocare = elemente de lucru în care se plasează camera și instrumentele robotice de lucru

Scopul tratamentului este:

@indepartarea cancerului de prostată din organism

@preservarea țesuturilor normale și a organelor adiacente (tradus în practică prin lipsa incontinenței și revenirea funcției sexuale normale)

@o vindecare totală de cancer prostatic, cu scăderea PSA la zero

@de a preveni tratamente suplimentare cum ar fi radioterapia

