

LA ROBÓTICA EN EL TRATAMIENTO DE LA GONARTROSIS ASOCIADA A DEFORMIDAD EXTRAARTICULAR. A PROPÓSITO DE UN CASO.



Alfonso Andrés Alonso, Emilio Larrazabal Raluy, Igor González González, Manuel Rica Bayo

OBJETIVOS

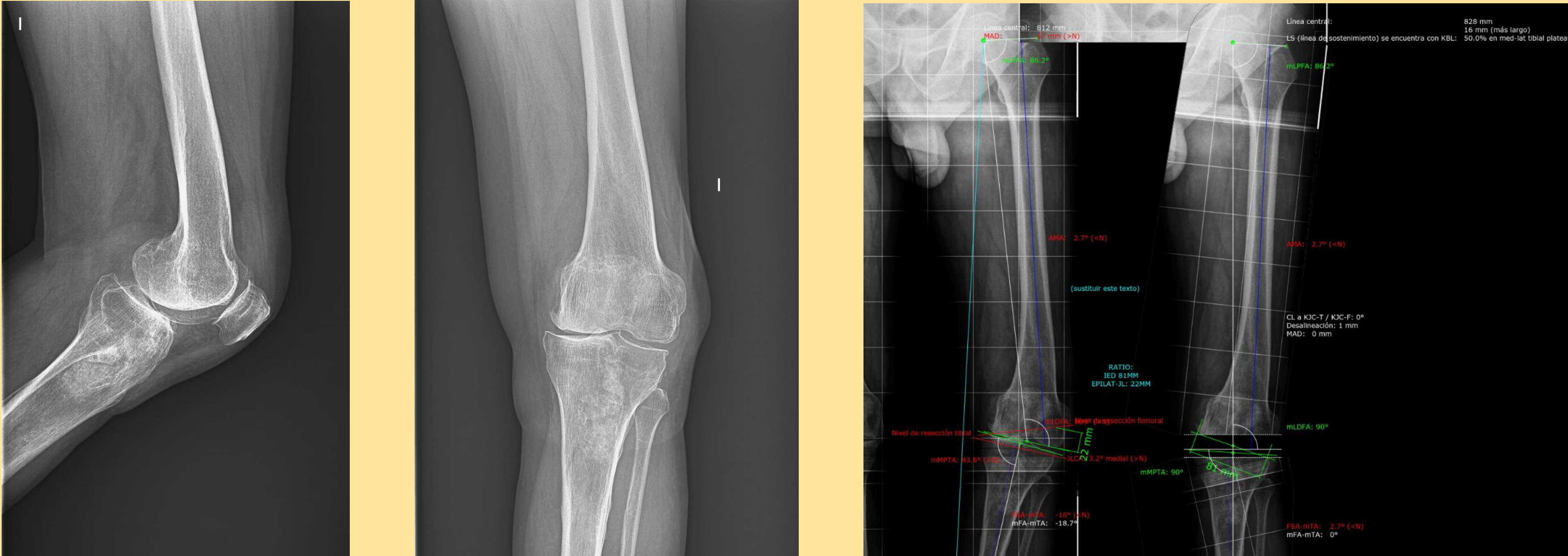
- Presentar el caso de un paciente con gonartrosis asociado a **deformidad extraarticular de fémur** y su tratamiento mediante **artroplastia total** de rodilla **primaria asistida por navegación con robot** (sistema ROSA, Zimmer).

CASO CLÍNICO

-Varón de 70 años. Derivado por gonalgia izquierda de características mecánicas. Refiere antecedente de accidente de tráfico hace >50 años (no aporta informes).

-Rx: gonartrosis tricompartmental en varo (**ángulo femoro tibial mecánico de 18º**). Deformidad extraarticular de **19º varo en el plano coronal**. No deformidad en el plano sagital. **mLDFA 109º** mMPTA 93º

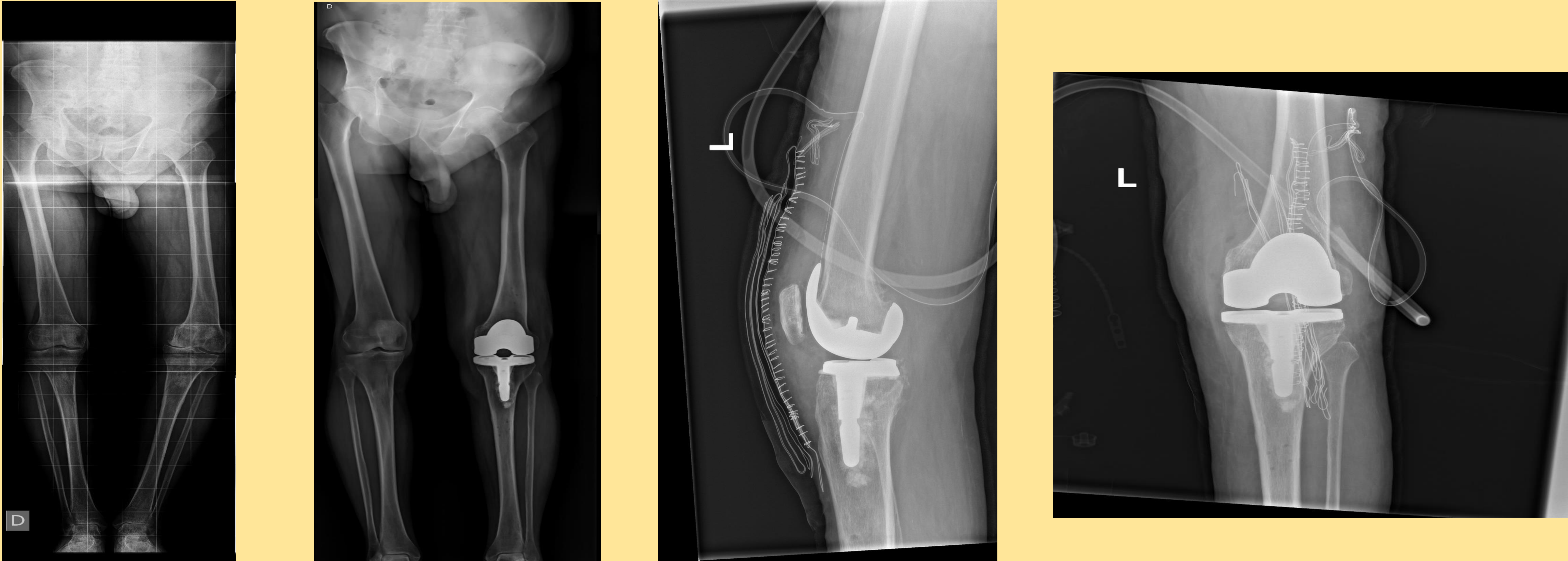
-La planificación preoperatoria desacartó el compromiso de la inserción del LCL mediante el corte femoral distal.



RESULTADOS

- La Tele Rx post IQ demostró la **corrección del eje mecánico de la extremidad**.

- El paciente presentó una buena evolución posterior sin complicaciones inmediatas, con mejoría del rango articular.



CONCLUSIONES

- Ante una gonartrosis asociada a deformidad extraarticular, la corrección intraarticular mediante PTR primaria, sin asociar osteotomías correctivas simultáneas o por etapas, supone **una buena opción que evita complicaciones** (mayor tiempo quirúrgico, no - unión...).
- Se debe **valorar** previamente si el corte femoral distal pudiera comprometer la **inserción de los ligamentos colaterales** (que se estima a unos **25mm de la interlínea**). Además, debemos descartar alteraciones rotacionales o discrepancias de longitud entre los miembros.
- En algunos estudios se ha señalado el límite de 20º de desviación para el fémur y 30º en tibia en el plano coronal como el límite para la corrección intraarticular de la deformidad. **Es fundamental individualizar en cada caso y realizar una correcta planificación preoperatoria.**
- La **navegación asistida por robot** permite realizar correcciones simultáneas durante la cirugía, mejorar la precisión de los cortes y corregir posibles errores que pudieran darse durante la misma.

- Wang JW and Wang CJ. Total knee arthroplasty for arthritis of the knee with extra-articular deformity. J Bone Joint Surg Am 2002; 84: 1769–1774.
- Hamada D, Egawa H, Goto T, Takasago T, Takai M, Hirano T, Kawasaki Y, Yasui N. Navigation-Assisted Total Knee Arthroplasty for Osteoarthritis with Extra-Articular Femoral Deformity and/or Retained Hardware. Case Rep Orthop. 2013;2013:174384.
- Tsoi C, Wong YC. Knee osteoarthritis with extra-articular femoral deformity treated with total knee arthroplasty: A case series. Journal of Orthopaedics, Trauma and Rehabilitation. 2022;29(1).
- Rhee SJ, Seo CH, Suh JT. Navigation-assisted total knee arthroplasty for patients with extra-articular deformity. Knee Surg Relat Res. 2013 Dec;25(4):194-201
- Khanna V, Sambandam SN, Ashraf M, Mounasamy V. Extra-articular deformities in arthritic knees-a grueling challenge for arthroplasty surgeons: An evidence-based update. Orthop Rev (Pavia). 2018 Feb 26;9(4):7374.

