

Gäller för: Anestesi- operation- intensivvård  
Innehållsansvar: Elin Salonen, (elice2), Specialistläkare  
Godkänd av: Lars Brühne, (larbr6), Överläkare

Giltig från: 2026-04-30  
Giltig till: 2028-04-24

# Robotassisterad laparoskopisk colorektalkirurgi

## Förändringar sedan föregående version

Revidering under utförande och samtliga ingrepp har sammanfogats till ett stycke.

## Syfte

Komplettering till befintlig rutin: se [Colorektal kirurgi laparoskopisk kirurgi](#)

## Utförande

Universalbord med blå antiglidmadrass (engångs).

Provtippa patienten efter sövning med huvudet nedåt och kontrollera att patienten inte glider. Tippa tillbaka i planläge och dubbelkolla att patienten inte glidit vid provtippningen. Därefter tippning i önskat läge.

Bröstrem fästes.

Roboten pådockas.

**OBS! Operationsbordsläget vid robotassisterad kirurgi är strängt förbjudet att rubba!**

Operationsbordskontrollen skall efter pådockning vara låst och sitta i laddstationen på väggen.

Vid robotincheckning namnges personerna som skall sköta avdockning i händelse av nödsituation.

## Sigmoideumresektion, Högersidig hemicolektomi, Rektumresektioner och Ileocekal resektion

För att få bäst plats på operationssalen sker nålsättning helst i vänster arm (både PVK och artärnål) och pumparna placeras på vänster sida. Förlängningar ska finnas på samtliga PVK:er och aggregat. Patientens armar placeras på armbord och bäddas in längs med kroppen.

Det är av största vikt att patienten är djupt muskelrelaxerad och TOF mäts var 15:e minut med mål TOF 0. Frikostighet med Rokuronium för att uppnå detta och inför väckning sker reversering med fördel av Sugammadex, vg se rutin [Muskelrelaxantia, reversering](#)

# Information om handlingen

**Handlingstyp:** Rutin

**Gäller för:** Anestesi- operation- intensivvård

**Innehållsansvar:** Elin Salonen, (elice2), Specialistläkare

**Godkänd av:** Lars Brühne, (larbr6), Överläkare

**Dokument-ID:** NU10033-158836868-143

**Version:** 2.0

**Giltig från:** 2026-04-30

**Giltig till:** 2028-04-24