



XCVIII CONGRESO CHILENO E INTERNACIONAL DE CIRUGÍA

24 al 27 de noviembre de 2026

Hotel de la Bahía – Enjoy La Serena, Chile



PROGRAMA CURSO PRE – CONGRESO CIRUGÍA TORÁCICA

“INTRODUCCIÓN A LA CIRUGÍA ROBÓTICA TORÁCICA: DE LA TEORÍA A LA SIMULACIÓN”

DEPARTAMENTO DE CIRUGÍA TORÁCICA – SOCIEDAD DE CIRUJANOS DE CHILE

MARTES 24 DE NOVIEMBRE – SALÓN PACÍFICO

HORARIO	TEMA	CONFERENCISTA
	MÓDULO TEÓRICO	
08:00 - 08:15	Bienvenida e Introducción Dr. Gerardo Mordojovich M.S.Ch.C.	
08:15 - 08:45	Montar un sistema robótico, organización del pabellón, configuración de trócares y docking	Dr. Pedro Undurraga M.S.Ch.C.
08:45 - 09:15	¿Qué instrumentos existen para nuestra disección? Instrumental y energía	Dr. Huascar Rodríguez
09:15 - 10:00	¿Cómo prevenir complicaciones y qué hacer cuando surgen?	Dr. José Ortega M.S.Ch.C.
10:00 - 10:30	Lobectomía robótica ¿Cómo lo hago?	Dr. Juan E. Cheyre M.S.Ch.C.
10:30 - 11:00	CAFÉ	
11:00 - 11:30	Segmentectomías pulmonares. Consideraciones técnicas y requisitos en su utilización	Dr. David Lazo M.S.Ch.C.
11:30 - 12:00	Timectomía robótica. Tumores y Miastenia Gravis	Dr. Raúl Berríos M.S.Ch.C.
	Sesión de videos	
12:00 - 12:10	Lobectomía robótica	Dr. Juan E. Cheyre M.S.Ch.C.
12:10 - 12:20	Segmentectomías robóticas	Dr. David Lazo M.S.Ch.C.
12:20 - 12:30	Timomectomía	Dr. Raúl Berríos M.S.Ch.C.
12:30 - 12:40	Timectomía por Miastenia Gravis	Dr. Raúl Berríos M.S.Ch.C.



XCVIII CONGRESO CHILENO E INTERNACIONAL DE CIRUGÍA

24 al 27 de noviembre de 2026

Hotel de la Bahía – Enjoy La Serena, Chile



PROGRAMA CURSO PRE – CONGRESO CIRUGÍA TORÁCICA

“INTRODUCCIÓN A LA CIRUGÍA ROBÓTICA TORÁCICA: DE LA TEORÍA A LA SIMULACIÓN”

DEPARTAMENTO DE CIRUGÍA TORÁCICA – SOCIEDAD DE CIRUJANOS DE CHILE

MARTES 24 DE NOVIEMBRE – SALÓN PACÍFICO

HORARIO	TEMA	CONFERENCISTA
12:40 - 12:50	Linfadenectomía extendida	Dr. José Ortega M.S.Ch.C.
12:50 - 13:00	Preguntas, discusión y cierre del módulo teórico	
13:00 - 14:00	ALMUERZO	
14:30 - 16:30	MÓDULO PRÁCTICO	
Estación 1: Simulación Virtual		Estación 2: Dry Lab Modelo Pulmonar
Simulador Virtual Ejercicios iniciales		Lobectomía robótica simplificada Modelo: Pulmón sintético
Objetivos: • Manejo de cámara • Coordinación bimanual • Disección básica • Energía • Suturas básicas Ejercicios: • Pick and place • Ring walk • Energy dissection • Needle driving		Objetivos: • Docking completo • Colocación de puertos • Disección hiliar • Identificación anatómica • Sección estructuras bronco-vasculares
16:30 - 17:00	CAFÉ	



XCVIII CONGRESO CHILENO E INTERNACIONAL DE CIRUGÍA

24 al 27 de noviembre de 2026

Hotel de la Bahía – Enjoy La Serena, Chile



PROGRAMA CURSO PRE – CONGRESO CIRUGÍA TORÁCICA

“INTRODUCCIÓN A LA CIRUGÍA ROBÓTICA TORÁCICA: DE LA TEORÍA A LA SIMULACIÓN”

DEPARTAMENTO DE CIRUGÍA TORÁCICA – SOCIEDAD DE CIRUJANOS DE CHILE

MARTES 24 DE NOVIEMBRE – SALÓN PACÍFICO

HORARIO	TEMA						
17:00 - 19:00	MÓDULO PRÁCTICO						
	<table><tr><td>Estación 1: Simulación Virtual</td><td>Estación 2: Dry Lab Modelo Pulmonar</td></tr><tr><td>Simulador Virtual Ejercicios iniciales</td><td>Lobectomía robótica simplificada Modelo: Pulmón sintético</td></tr><tr><td>Objetivos: • Manejo de cámara • Coordinación bimanual • Disección básica • Energía • Suturas básicas Ejercicios: • Pick and place • Ring walk • Energy dissection • Needle driving </td><td>Objetivos: • Docking completo • Colocación de puertos • Disección hiliar • Identificación anatómica • Sección estructuras bronco-vasculares </td></tr></table>	Estación 1: Simulación Virtual	Estación 2: Dry Lab Modelo Pulmonar	Simulador Virtual Ejercicios iniciales	Lobectomía robótica simplificada Modelo: Pulmón sintético	Objetivos: • Manejo de cámara • Coordinación bimanual • Disección básica • Energía • Suturas básicas Ejercicios: • Pick and place • Ring walk • Energy dissection • Needle driving	Objetivos: • Docking completo • Colocación de puertos • Disección hiliar • Identificación anatómica • Sección estructuras bronco-vasculares
Estación 1: Simulación Virtual	Estación 2: Dry Lab Modelo Pulmonar						
Simulador Virtual Ejercicios iniciales	Lobectomía robótica simplificada Modelo: Pulmón sintético						
Objetivos: • Manejo de cámara • Coordinación bimanual • Disección básica • Energía • Suturas básicas Ejercicios: • Pick and place • Ring walk • Energy dissection • Needle driving	Objetivos: • Docking completo • Colocación de puertos • Disección hiliar • Identificación anatómica • Sección estructuras bronco-vasculares						
19:00	CIERRE DE LA ACTIVIDAD						