

15 : 15 ~ 16 : 10

## II. ロボット支援手術の現状と展望

藤田医科大学 総合消化器外科 主任教授

宇山 一郎

内視鏡手術支援ロボット（ダヴィンチサージカルシステム；以下ダヴィンチ）は多関節機能、3D画像、手振れ防止、motion scaling機能など、現行内視鏡手術の欠点を補完する新たな手術ツールである。このダヴィンチを用いた手術は、欧米では婦人科、泌尿器科領域では既に標準手術となっている。本邦においては、本年4月より前立腺癌、腎癌に加えて新たに12術式が保険収載され、普及しつつあり、前立腺癌においては標準術式になるというパラダイムシフトが起こっている。我々は、現行内視鏡手術は開腹手術と同等のアウトカムを小さい術創で行うことを目的としたminimal access surgeryであるが、minimally invasive surgery（開腹術より合併症が少ない手術）ではないと考えていた。つまり、動作制限のある現行内視鏡手術では真の意味でのminimally invasive surgeryを追求することは不可能と判断していた。そこで、“合併症のゼロ”のminimal access surgeryを目的とし、2009年よりダヴィンチ手術を導入した。現在までに、消化器外科領域において、胃癌（381例）、食道癌（81例）、肝胆膵疾患（92例）、大腸癌（146例）、合計700例施行してきた。胃癌においては、先進医療Bによる前向き臨床試験を行い、ダヴィンチ手術は腹腔鏡胃癌手術より有為に術後合併症が少ないことを立証した。本講演では、このダヴィンチを用いたロボット手術の手技を中心に現状と展望について述べたい。