

平成 28 年 10 月 31 日
愛 媛 大 学

「内視鏡下手術用ロボットを用いた腹腔鏡下胃切除術」が 先進医療として認可

平成 28 年 11 月 1 日から、愛媛大学医学部附属病院消化器腫瘍外科における手術支援ロボットを用いた腹腔鏡下胃がん手術が、厚生労働省から先進医療（先進医療 B）として認可を受けました。本手術は、ロボット手術の安全性、有効性、経済性を検証する多施設共同臨床試験として実施されるもので、現在認可されている施設は当院を含め 4 施設のみです。

当院では、手術支援ロボット「ダ・ヴィンチ Si」を使用し、精緻な器具の操作が可能となることから、従来の手術で発生していた合併症を減らすことが期待されています。また、混合診療として扱うことが認められるため、患者の費用負担の軽減にも繋がります。

つきましては、是非、取材いただくとともに、地域へ広く周知くださいますようお願いいたします。

記

技術名：内視鏡下手術用ロボットを用いた腹腔鏡下胃切除術

手術適応：臨床病期 I～II の胃がんが適応（他にいくつかの基準を満たす必要あり）

費用面：混合診療が可能。先進医療に関わる患者負担額は約 63 万円。

民間保険の先進医療特約の支給対象となる場合もあり。

詳しくは別紙をご参照ください。

※先進医療とは…厚生労働大臣から承認を受けた大学病院などの限られた医療機関でのみ行われる、一般診療の医療水準を超えた最新の医療行為のこと。

※送付資料 3 枚（本紙を含む）

本件に関する問い合わせ先

愛媛大学大学院医学系研究科

消化管・腫瘍外科学

教授 渡部 祐司

TEL: 089-960-5975

当院における「内視鏡下手術用ロボットを用いた腹腔鏡下胃切除術」が先進医療として認可

平成28年11月1日から、愛媛大学医学部附属病院消化器腫瘍外科における手術支援ロボットを用いた腹腔鏡下胃がん手術が、厚生労働省から先進医療（先進医療B）として認可を受けました。技術名は「内視鏡下手術用ロボットを用いた腹腔鏡下胃切除術」で、ロボット手術の安全性、有効性、経済性を検証する多施設共同臨床試験として行われます。

本試験についての詳細は、研究代表施設である藤田保健衛生大学病院のホームページをご覧ください。

※先進医療とは・・・厚生労働大臣から承認を受けた、大学病院などの限られた医療機関でのみ行われる一般の診療で認められている医療の水準を超えた最新の医療行為のことをいいます。

■特徴

【技術面】

当院では、米国Intuitive Surgical社の製品「ダ・ヴィンチSi」を使用します。ロボット操作は外科医が行い、3Dの高精細画像を見ながら外科医の精細な手の動きを更に精緻に制御する4本のアームを介して行います。腹部の傷の大きさは、従来行ってきた腹腔鏡下手術によるものとほぼ同じになります。

この臨床試験では、参加施設・術者（執刀医）個人について、ロボット手術や腹腔鏡下手術の経験や、技術を担保する認定資格などに関する一定の基準が設けられており、それらを満たした施設の外科医のみが実施することができます。

【費用面】

先進医療は、(1) 通常診療に係る費用、(2) 先進医療に係る部分の費用、について混合診療として扱うことが国から特別に認められています。通常診療部分は保険診療として行い、さらに年齢や所得に合わせて高額療養費制度が適用されるため負担が軽減されます。また、先進医療に係る費用は患者自己負担となりますが、本先進医療においては一部をIntuitive Surgical社が負担します。したがって、先進医療に係る費用においては、患者負担額は約63万円となります。また、患者さんが加入されている民間医療保険の契約内容によっては、先進医療特約の支給対象となる場合もあります。（詳細は別紙をご参照ください）

【期待される効果】

ロボット手術で外科医が操る手術器械は、通常の腹腔鏡下手術用器具にはない関節機能を持つため、より繊細な動きが可能です。手術野を3Dの精緻なカメラで観察することができ、精緻な器具の操作が可能であることから、従来の手術で発生していた合併症を減らすことが期待されています。

【手術適応・術式】

臨床病期I～IIの胃がんが適応となります。先進医療としてこの手術を受けるためには、そのほかにもいくつかの基準を満たしている必要があります。

【お問合せ】手術を希望される方、詳しい情報を知りたいとお考えの方：

手術を希望される方や、詳しい情報を知りたい方は、当院消化器腫瘍外科を受診し、ご相談ください。医療相談（セカンドオピニオン）も承っています。

消化管・腫瘍外科学講座 渡部祐司

電話：089-960-5975

医事課 清水智宏

電話：089-960-5227



術者は操作器具（サージョンコンソール）に座り3Dカメラ画像を見ながら、2つのコントローラを介して患者体内に挿入されたロボット鉗子を

3D 高精細画像を用いて、人間の手の限界を超えた角度や微細な操作が可能です。手ブレ補正機能も備えており、手術の質の向上と局所の合併症軽減が期待されます。

