

手術支援ロボット ダヴィンチ -da Vinci-

ダヴィンチは3つの機械から成り立っており、
医師はロボットのアームについている鉗子や
カメラを遠隔操作して手術を行います。
操作する医師のほか助手の医師と看護師が
補助を行い、協調して手術を行います。

-da Vinci- ペイシェントカート

4本のアームがあり、
アームに鉗子を装着し身体に挿入、
術者によりコントロールされる。



ロボット手術の利点

- ・10倍に拡大してよく見える
- ・開腹手術と比較して
 - ・痛みが少ない
 - ・出血が少ない
 - ・術後尿失禁の回復が早い
 - ・術後性機能障害の回復が早い

-da Vinci- サージカルコンソール

術者が座り手足を使って
鉗子や内視鏡をコントロールする。

ロボット手術後の可能性のある副作用

- ・[出血] 輸血率は1%以下
- ・[感染症] 1%以下
- ・[術後尿失禁] 術後3ヶ月77%、
6カ月91%、12カ月97%改善。
- ・[術後性機能障害] 術後5年まで
に両側の神経温存で70-80%、
片側温存で40-50%は性機能
が回復します。



診療受付時間

[平日午前] 8:30~11:30
[平日午後] 13:00~16:00



[土曜午前] 8:30~11:30 ※午前のみ診療

当院へのアクセス

[徒歩] JR三鷹駅南口出口『徒歩12分』

[車] 病院敷地内の駐車場(駐車台数:6台)
※周辺にコインパーキングあり

[シャトルバス] JR三鷹駅北口→東京国際大堀病院『5分』
午前8:15~30間隔で運行
※土曜は午前のみ運行

[路線バス] 京王バス バス停①鷹64
小田急バス バス停③鷹66
小田急バス バス停⑧鷹59 ※平日のみ
運行ルート:三鷹駅①③⑧→仲町通り
所要時間:バス3分→徒歩3分

[タクシー] JR三鷹駅南口から約5分
※距離:約1km



医療法人社団 實理会
東京国際大堀病院
TOKYO INTERNATIONAL OHORI HOSPITAL



〒181-0013 三鷹市下連雀4-8-40

0422-47-1000

ロボット支援 手術のご案内 — 前立腺がん —



医療法人社団 實理会
東京国際大堀病院
TOKYO INTERNATIONAL OHORI HOSPITAL



早期前立腺がんに対する ロボット支援 前立腺全摘手術について

身体的な負担が少ない腹腔鏡下手術の特長を生かしながら、人の手による手術の問題点をロボットの機能で克服できました。

現在国内では300台以上が稼働しており、前立腺全摘除術だけで年間13,000件以上の実績があります。

手術の概要

- 入院期間：10-14日間
- 麻酔：全身麻酔
- 手術時間：2-4時間
- 保険適用手術

1. 手術前に行うこと

- 診断の確認（針生検・画像の確認）
- 手術前検査
 - 心電図、呼吸機能検査 / 胸部・腹部X線写真 / 採血（感染症など）
 - 必要に応じて内科医や麻酔科医と相談
- 他の大きな病気の確認
- 内服薬の確認

2. 入院から退院まで

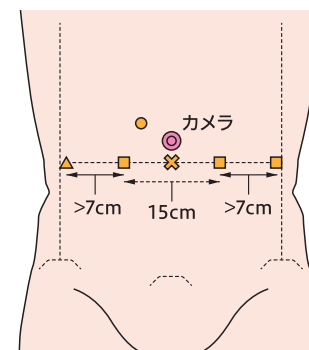
- 手術日前日に入院していただきます。
- 入院後、担当医と看護師より手術の説明があります。
- 手術日は午前9時あるいは午後1時から手術を行います。
※手術の流れは下記をご参照ください。
- 手術時間は約2時間、リンパ節処理の場合は約3-4時間
- 手術当日はベッド上で過ごしていただき、手術翌日から歩行可能です。
- 手術翌日から水分摂取可能となり、翌々日から食事摂取可能になります。



- 手術後6日目に尿道に入った管を抜きます。
- 数日、排尿状態を確認し退院になります。

身体への負担の少ないロボット支援手術

ロボット支援手術では、腹部に計6個の小さい穴を開けて、特殊な鉗子を入れます。
※鉗子はロボットの腕（アーム）と繋がっています。従来の手術のように大きく切開する必要がなく患者さんの身体への負担が少なく、回復が早いのが特徴です。



3. 退院後について

- 約1ヶ月後に外来で摘出した前立腺の病理結果を説明します。また定期的にPSA血液検査を行います。
- 最初は1ヶ月ごと2回、その後3ヶ月ごと数回、問題なければその後は6ヶ月ごとを最低5年後まで実施します。
- 退院後、生活上の大きな制約はありませんが（テニス、ゴルフも可能です）、手術後3ヶ月は激しい腹筋運動は避けてください。
- 飲酒も可能ですが過度な飲酒は避けましょう。喫煙者はこれを契機に禁煙にチャレンジして下さい。
- 手術後、便秘傾向になる時はお薬で調節します。
- 手術後のPSA値の下りが悪く、一旦下がった後に再上昇するなどの場合は追加の治療が必要な場合があります。