

# ESS Website

医療従事者様専用の会員制サイト

## ENSEAL® G2 Articulating を用いたRALP



### 川端 岳 先生 / 関西労災病院 泌尿器科 部長

ロボット支援腹腔鏡下前立腺全摘除はここ数年で一気に普及が進み、今では開創手術や腹腔鏡下手術よりはるかに多く行われるようになってきました。その理由としては3Dでかつブレのない近接視野が得られ、手ブレのない繊細な手技が従来の手術熟練者でなくても可能であるという特徴からであると思われます。また出血量が少ないことも大きな利点ですが、そのために極端な手術体位が要求され、ロボットアームの構造のために従来は主に経後腹膜に行われていたものが経腹膜に行われていることが多いのが現状です。さらに、通常助手用のトロカールが2本必要で合計6本のトロカールを使用し、腹腔鏡下手術では頻用されているシーリングデバイスの使用がロボットアームとの干渉により困難となっていることも事実です。

そこで、後腹膜到達法を採用することで頭低位を10~15度に低減すること、および助手用のトロカールはエアシールポートのみとしてそこから洗浄吸引管と曲がるタイプのエンシールを同時に挿入することによりトロカール数を減らしつつシーリングデバイスを有効に使用するという工夫を行っており、手術手技の解説とともに供覧しておりますのでご参考にしていただければ幸いです。

#### 症例ビデオ特集

※実際の先生の手術手技をご覧ください。

音声解説入り

