

平成25年12月24日

広島大学病院市民公開講座
「手術ロボット(ダヴィンチ)の操作を実際に体験できます！」
を開催します

[大学病院機能、地域中核機能]

広島大学病院では、市民公開講座「手術ロボット(ダヴィンチ)の操作を実際に体験できます！」を下記のとおり開催します。

今回は、最先端ロボット手術についての講演と、平成22年に中四国地方で初めて導入した内視鏡手術ロボット「ダヴィンチ」の操作を実際に体験いただけます。

記

【日 時】 平成26年1月13日(月) 13:00～17:00

【場 所】 広島大学医学部広仁会館 大会議室
広島大学病院診療棟 3F イベントホール
(広島市南区霞一丁目2番3号)

【内 容】 13:00～14:00 講演(広仁会館大会議室)
「最先端ロボット手術の実際」
講師：広島大学大学院医歯薬保健学研究院 教授 松原 昭郎

14:15～17:00 実演(診療棟 3F イベントホール)
「ダヴィンチとシミュレータの操作体験コーナー」
本物のダヴィンチとシミュレータを使ったロボット手術の体験

【申し込み方法】

申込書に必要事項をご記入の上、下記お問い合わせ先まで FAX またはメールにてお申し込み下さい。

お電話での申し込みも可能です。[受付時間:月～金 9:00～17:00]

※参加者多数の場合は、先着順となりますので、予めご了承ください。
※ 入場無料です。

【お問い合わせ先】

広島大学 腎泌尿器科学(市民公開講座担当)
TEL:082-257-5242 FAX:082-257-5244
E-mail:urology@hiroshima-u.ac.jp

入場
無料

広島大学病院 市民公開講座

手術ロボット(ダヴィンチ)の操作を実際に体験できます!

日時：2014年1月13日(祝) 13:00～17:00

場所：広島大学医学部 広仁会館 大会議室
広島大学病院 3階イベントホール

お気軽に
ご参加ください

講演：13:00～14:00 (広仁会館 大会議室)

最先端ロボット手術の実際(ロボット手術200例の経験から)

松原昭郎 広島大学大学院医歯薬保健学研究院腎泌尿器科学教授

実演：14:15～17:00 (診療棟3階イベントホール)

ダヴィンチとシミュレータの操作体験コーナー

本物のロボットを実際に操作、シミュレータによるロボット手術の体験



※参加者多数の場合は先着順となります。

予めFAXまたは電話での予約をお願い致します。



【申し込み方法】

裏面のFAX申込書に必要事項をご記入のうえ、FAXまたはメールにて申し込み下さい。

なお、電話での申し込みも可能です。[受付時間：平日の9:00～17:00]

【お問い合わせ先】：広島大学 腎泌尿器科学 (市民公開講座担当)

TEL (082) 257-5242 FAX (082) 257-5244

E-mail urology@hiroshima-u.ac.jp



 広島大学

FAX申込書

ダヴィンチとシュミレーターの操作体験コーナーに参加
ご希望の方は、下記にご記入いただきFAXにてお申込ください

ふりがな	
氏名	
ご住所	〒 ー
電話番号	ー ー
E-mail	

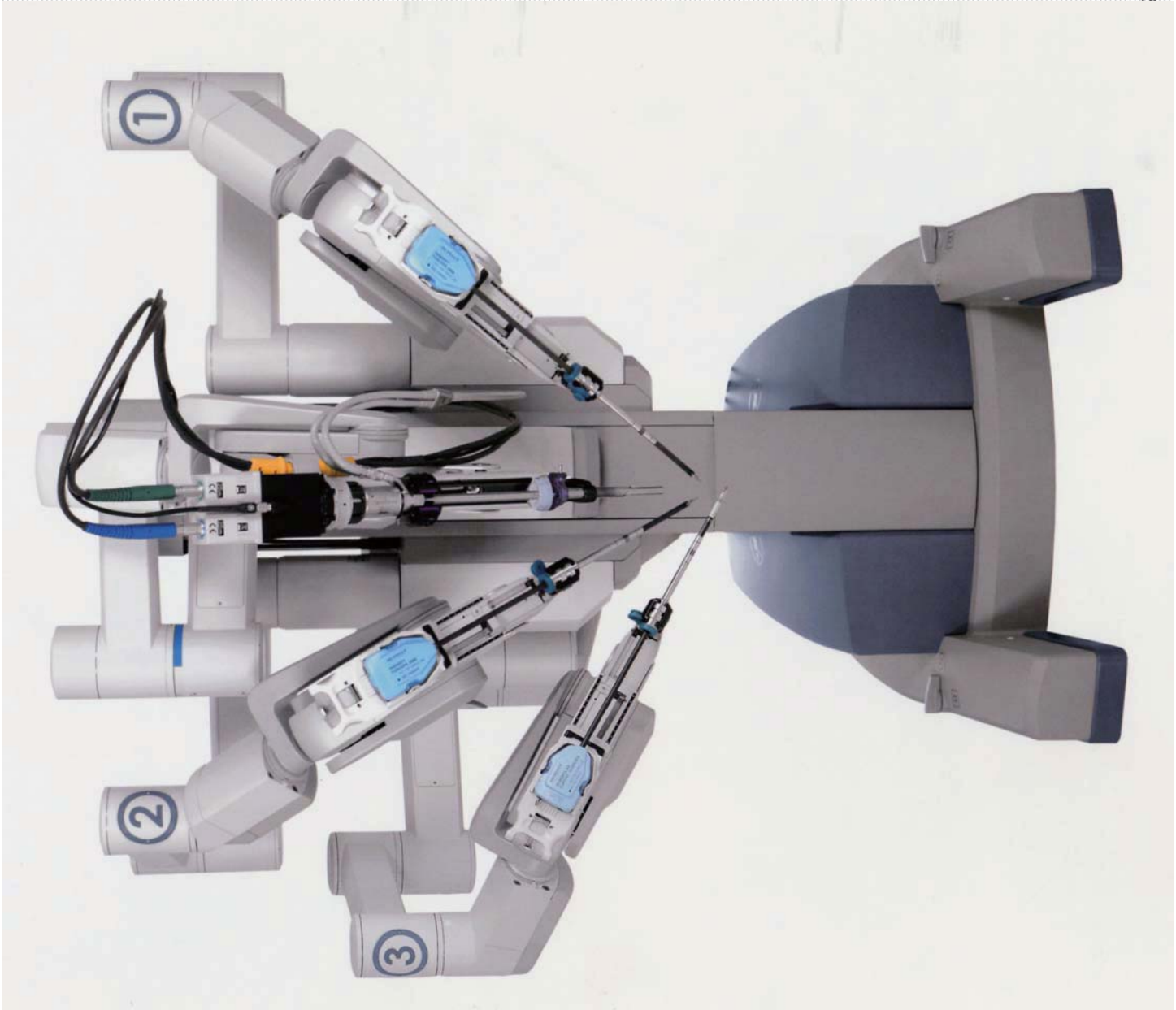
◆お申込み先◆
広島大学腎泌尿器科学
FAX (082)257-5244

FAXの送信面にご注意下さい

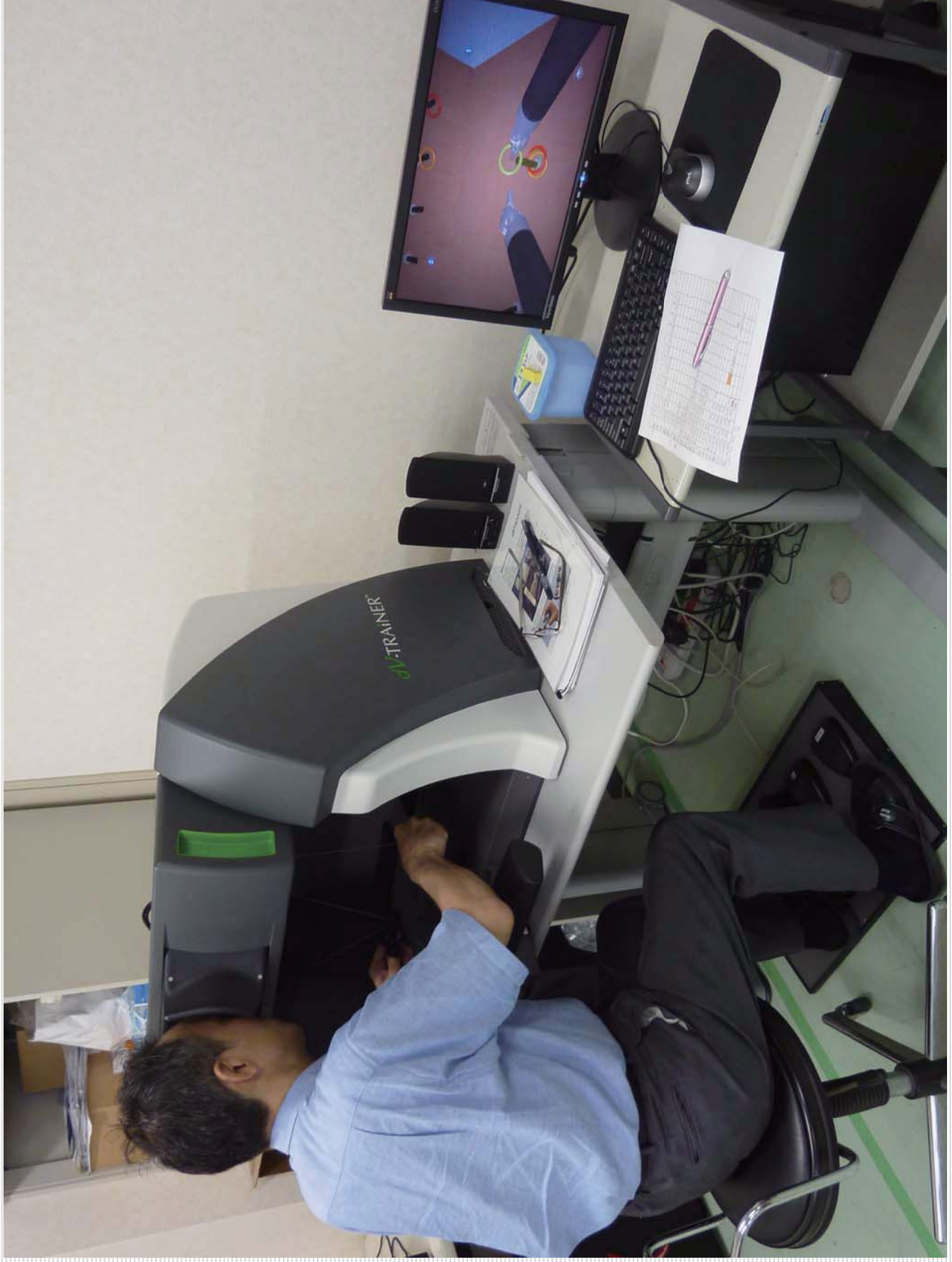
◆交通アクセス◆
広島市南区霞1-2-3
路線バス
・JR広島駅から(所要時間約15分)
 広電バス ■5号線 大学病院行
 終点の大学病院前で下車
・広島バスセンターから
 (所要時間約20分)
 広島バス ■23・23-1号 横県線 終
 点の大学病院前で下車



◆個人情報の取り扱いについて◆
申込者様のご住所・氏名・電話番号およびE-mailアドレスなどの個人情報を鑑別できる情報
(以下「個人情報」といいます)を他の目的には使用いたしません。
ご提供いただいた個人情報は、本院の個人情報保護規定に従い厳重に管理しております。











＜ダヴィンチトレーナーの基本スペック＞

1. ダヴィンチトレーナーの構成

● サージョンコンソール(高さ64cm、奥行き66cm、幅99cm、重さ50kg)、アットペダル(高さ11cm、奥行き41cm、幅58cm、重さ1.4kg)および専用コンピュータで構成されています。

2. サージョンコンソール

● 術者がステレオビュー(接眼部)を通して、シミュレーション画像を高解像度3Dで見ることが可能です。
● 術者が指で操作する左右のマスタークントローラを装備しています。



3. アットペダル

● クラッチペダル: 踏んでいる間は、術者のマスタークントローラとシミュレーション画像内のインストゥルメントの運動を無力化します。
● カメラペダル: 踏んでいる間は、術者のマスタークントローラとシミュレーション画像内のインストゥルメントの運動が無力化し、術者が両手でマスタークントローラを操作するとシミュレーション画像内のカメラが運動します。
● 2個のペダル: シミュレーション中にそれぞれハイポラおよびモノポラの電気焼灼をアクティブにします。



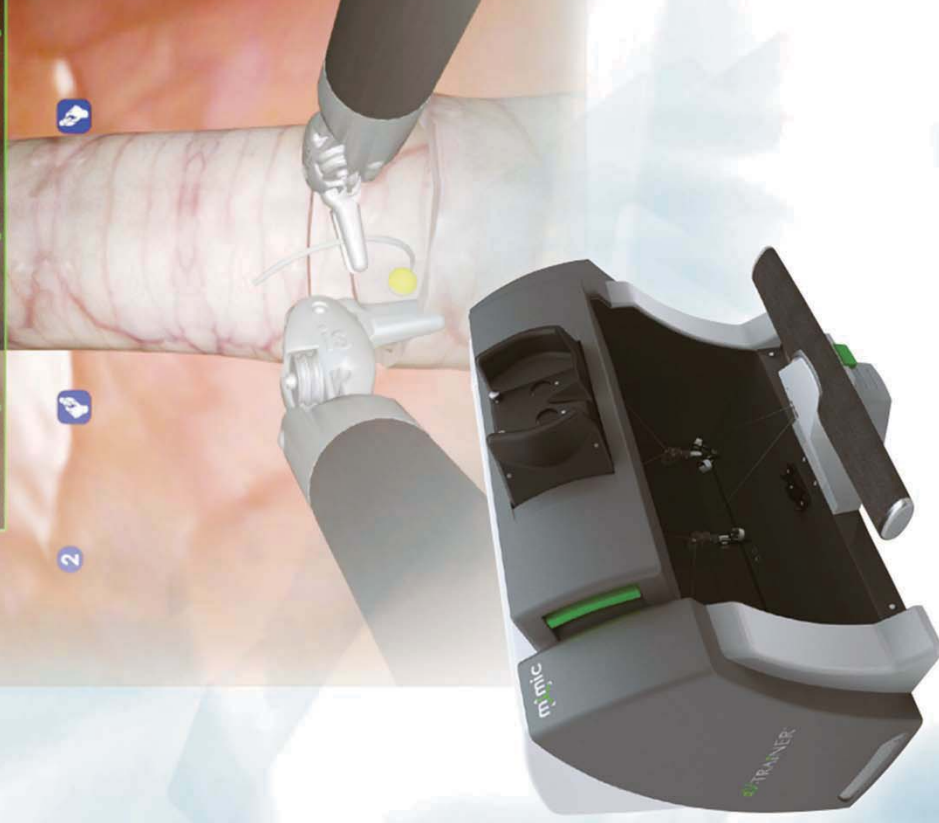
製造元のミミック社は2001年設立で米国ワシントン州シアトルに本社があり、ワシントン大学から独立し医療領域のシミュレーション技術を開発してきました。da Vinci サージカルシステムの製造元であるインテュイティブサージカル社とは2004年以来、協力関係にあります。



総販売元：株式会社トライメド
〒540-0038 大阪府中央区淡路町3-2-5
Tel:06-6920-6688 Fax:06-6920-6699
お問い合わせ: info@tri-med.co.jp
輸入元：株式会社 アダチ
大阪府中央区内野町3-2-10

Mimic Technologies Inc.
811 First Ave, Suite 408
Seattle, WA 98104, USA

2 Place the object at the indicated location and pull the needle through. Start it from the yellow side of the target.



da Vinci-TRAINER™

da Vinci サージカルシステムの製造元である
米国インテュイティブサージカル社と共同開発された
ダヴィンチトレーナーでロボティクサージェリーのスキルアップを