



IVR-CTを応用した経皮的穿刺における ロボット化

西尾福 英之 Hideyuki Nishiofuku 放射線診断・IVR学／准教授

■キーワード 経皮的生検、針保持具、CTガイド下、IVR

臨床

シーズ概要

生体の組織採取や経皮的な穿刺技術は現在の医療の中では不可欠な技術である。画像ガイド下(特にCTガイド下)の経皮的穿刺の頻度が増加する中で、術者被ばくやその診断能が問題となってきている。当科では、手技の質を低下させずに、術者被ばくを0にする機器の開発を行ってきた。さらに、中小企業や他大学の工学部と連携し、機器開発のロボット化にも取り組んでいる。

研究成果の応用可能性

H30年度から戦略的基盤技術高度化支援事業の助成を受け、機器開発を進めている。また、奈良先端大学との医工連携により開発を加速している。

Appeal Point

アピールポイント

本医療機器の開発により、被ばくを0にし、手技の簡略化が実現できる。

関連文献／特許

1. 特願 2018-044843
『穿刺刺針保持器』