人に優しい外科手術実現のために

特許は医療の高度化に貢献する ——

2004年2月5日

慶應義塾大学医学部長 北島 政樹

外科療法の転換

開腹手術



内視鏡下手術

The great surgeon, the great incision.

偉大な外科医ほど、大きな創で手術をする

Minimally invasive surgery

痛み、苦しみ、治療期間の最小化



最先端の技術と 医師の知識と経験が 融合して実現する

内視鏡下手術の例1

■ 手術支援ロボット ダ ヴィンチ "da,Vinci™"



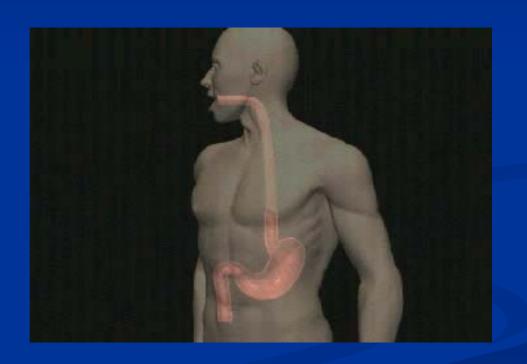




内視鏡下手術の例2

■センチネルリンパ節診断による内視鏡下胃局所切除術





腫瘍から最初にリンパ流を受けるセンチネルリンパ節に転移 がなければ、広域切除をすることな〈部分的な切除で良い

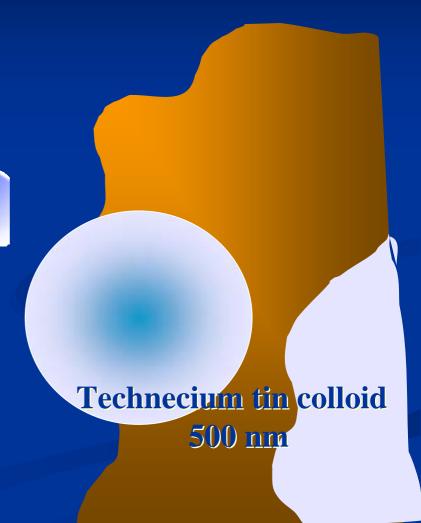
手術中に拡大/部分切除を判定

Hand-held gamma probe

- •Tc錫コロイドを調製し、センチ ネルリンパ節に最適化
- •ハンドヘルドガンマプローブを 内視鏡下手術用に改良



拡大切除か部分切除か

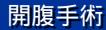


内視鏡下手術の利点

内視鏡下大腸切除術を対象とした97例のRandomized Control Trial (慶應義塾大学病院)

	開腹手術群	内視鏡下手術群	p値
	30例	29例	<0.01
開腹範囲(cm)	17 . 8	5.9	<0.01
鎮痛剤使用(日)	3 . 4	1.7	<0.01
排ガス(日)	3.3	2.0	<0.01
飲水開始(日)	3.2	1.6	<0.01
入院期間(日)	12 . 7	(7.1	<0.02







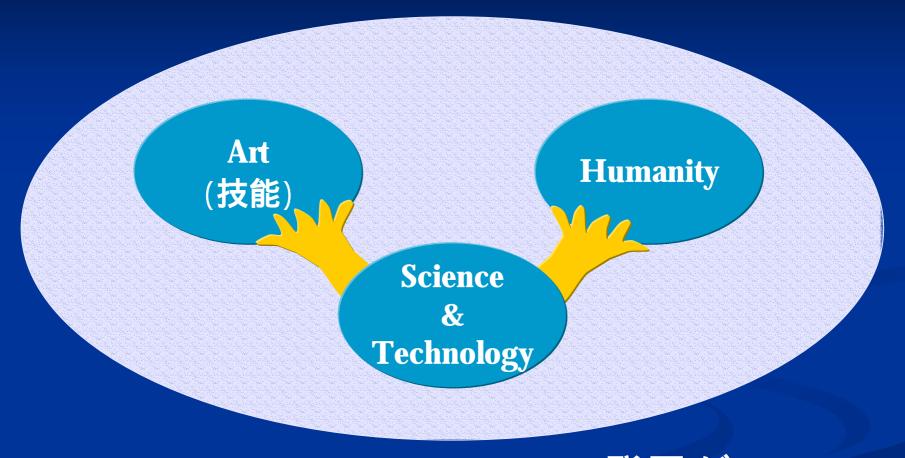
内視鏡下手術

安全な内視鏡下手術の普及には



- 名医の技を広める
- 医工連携による先端医療の実現
- 外国製機器からの脱却

医療行為



Science & Technology の発展が 人に優しい医療には不可欠

医療行為と特許(現行)

■ Science & Technology の部分が特許と関係

特許は認められない

特許可

Science & Technology

- ・人体を要件とする方法等
- 診断方法 治療部位の特定
- 治療方法、手術方法、診断と手術の組合せ
- 装置の使用方法
- 薬剤の使用方法
- 細胞の採取、体内に注入する方法

- ・ 装置
- *薬剤
- ・ 細胞等を体外で処理する方法

内視鏡下手術では

3次元画像処理

使用方法

患部の特定方法

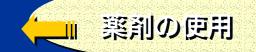
手術支援ロボット

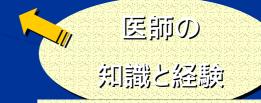
掴む 切る 縫う方法 - 慰傭を得る方法

レーザ技術

慧哥公の共動方法

内視鏡下手術



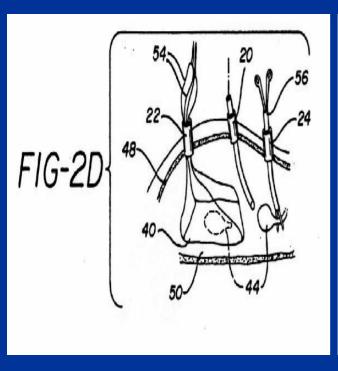


診断 治療方法のバラハウ



医療技術と医療材料の特許の例 (参考) エンドキャッチ

米国特許 第5074867号 外科用器具アセンプリおよび関連する外科施術法





医療行為と特許(あるべき姿)

■ 医療技術を高度化し、これらの活用を促進するためには、 企業・産業へのインセンティブが不可欠

医療以外の分野と同様に、Science&Technologyのすべての 範囲を特許の対象とする

Science &
Technology

特許要件(新規性・進歩性)を満たすものに特許を与える



Science 《方法·装置·使用法》 Technology

医療方法も他の分野と同様に特許対象とする (医師は免責)

安全性、利益相反、信頼性に関する問題については、特許の 有無に関わらず研究体制や医師の立場をどのように取り扱う かの問題として別途慎重な検討が求められるべきである。 拡大する医療問題へ アカデミズム 対処は、 の知と産業の開発力と 融合をはじめ、 学の力を結集すること が必要

るようにする新技術を、 かんだ感触が医師に伝わ 使った手術で、 新技術で骨や筋肉、内臓 学病院などで導入され始 縫合や切除が可能で、大 ムが開発した。手術ロボ 慶応義塾大学の研究チー ようになれば、手術の安 などの感触を認識できる めている先端医療機器。 ットは人間よりも精密な ロボットアー 患部をつ ム(腕)を

任講師の研究成果。

位置を確認しながら操る 内視鏡の画像で手術する がアームを操作して行 ではわからなかった。 か、患部をつかむ感触ま した通りに動く。医師は つ。アームは医師が操作 る。 りもきめ細かな操作がで ウス」などがある。医師よ 製の「ダビンチ」や「ゼ

て動物実験などに着手す

授と医学部の小沢壮治専 ロボット手術は外科医 理工学部の大西公平教 保持する「鉗子(かんし)」 の先端で患部をはさんで 硬さの違いが明確に分か を伝える仕組み。患部の り具合を計算し、装置を の位置変化から力のかか 操作する医師の手に感触 手術ロボットには米国

に自在に動くように改良 て手術を実施している。 のう摘出などに利用され 病院などで導入され、 をつけないですむ。 年から「ダビンチ」を使っ ている。慶大も二〇〇〇 臓手術や前立腺切除、 し、安全性などを確認し に鉗子が人間の手のよう 研究チームは今年度内 患者の体に大きな傷 大学 胆

ムが新技術開発

- 12 -