

課題番号	研究課題名	研究代表者	評価結果
16109008	触覚提示・画像誘導機能を持つ内視鏡型手術ロボットの開発	鈴木 直樹（東京慈恵会医科大学・医学部・教授）	A
<p>本研究では、内視鏡と手術用ロボットの両者の利点を活かし、体表面を貫くことなく消化管を進入路として開腹手術と同等の作業可能な内視鏡ロボットの開発を目的とし、そのために必要な項目として、手術操作性、画像誘導機能、触覚提示機能の開発と、ヒト体内での検証、tele-MOTESへの応用を設定し、精力的に取り組むことによりそれらの課題を克服可能なレベルまでに達した。特に、中間評価で指摘された事項についても、soft cadaver を用い、国際協力にて達成したことは高く評価される。</p> <p>本研究は、独創的な研究として権威ある国際的な賞を受賞し、また、触覚提示機能の開発は世界に先駆ける大きな成果であり、国際的にも高く評価されている。今後も本研究を推進することにより、内視鏡手術の新たな発展とその臨床応用が期待される。</p>			