

利用分野

内視鏡挿入時における操作を機械的にすることで操作自体を単純化し、大腸内視鏡のみならず内視鏡手技全般を容易化・標準化することが可能な大腸内視鏡ロボットを提供する。

シーズ

モニターで消化管内を観察しながら全ての操作をジョイスティックとフットスイッチにより可能とするために、モニターとジョイスティック2本、フットスイッチ3個からなる操作装置を試作した。右側のジョイスティックがスコープ本体の上下アングルノブと左右アングルノブの操作を担当し、左側のジョイスティックがスコープ本体の回旋と出し入れの操作を担当する。



ニーズ

全大腸内視鏡検査は、肛門より内視鏡を挿入して観察する。内視鏡医の操作の癖や習慣により程度の差はあるが腹満感や疼痛等の苦痛を伴う。操作自体が単純化され、大腸内視鏡のみならず内視鏡手技全般を容易化・標準化することが臨床現場では強く望まれている。

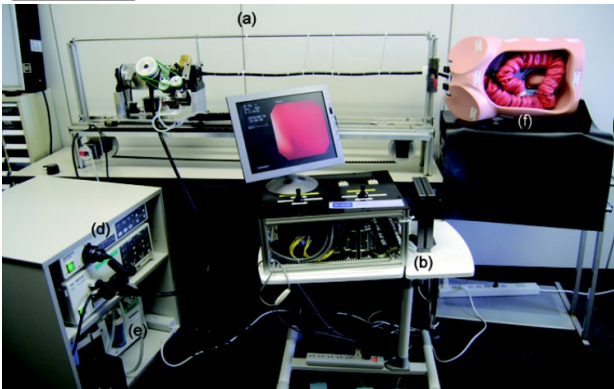
連携分野

九州工業大学との共同研究により、プロトタイプ機を開発した。実用化に向けた研究を継続中である。



知財保護

特許第5605613号



医師のストレスは患者のストレス



本学マスコットキャラクター
ラマティ