

# AI Robotic Surgeryを実現するDX Platformの開発

研究開発代表者 神戸大学未来医工学研究開発センター/大学院医学研究科医療創成工学専攻 センター長/教授 村垣善浩

- 背景：** 人口減少に伴う医師不足と高齢化に伴う外科手術の増加の一方で、質と安全を担保した外科治療が求められている
- 課題：** 現状の医師数や手術環境では増加する外科治療の全てを安全かつ信頼性のある技術で実施することが困難になってきている
- 提案：** 医療機器がネットワーク化されたスマート治療室(SCOT)の情報基盤を拡張し、AIを用いて合併症軽減や患者個人に適した麻酔管理など低リスクで高効果な手術であるAI Robotic Surgeryを提供する。そのために
- ▶ 手術関連医療機器における自律化機能を実現するための 次世代型OPeLiNK を核とする情報基盤システム DX platform の構築
  - ▶ 不可能と考えられている手術支援ロボットや麻酔ロボットシステムや手術台ロボットの自律制御機能の社会実装 を行う

