

研究課題名	僧帽弁輪縫縮術に用いる continuous wrapping suture 法の feasibility についての検討
研究の意義・目的	胸部外科領域においてロボット支援下手術(ロボット支援下手術とは手術用ロボットを用いて行う手術のことで、手術器具や内視鏡を取り付けたロボットアームを挿入し、医師が内視鏡画像を見ながら手術操作を行う手術のこと)は適応拡大され今や標準術式となっている。ロボット支援下僧帽弁形成術(ソウボウベンケイセイジュツ: 僧帽弁とは左心房と左心室の間にある弁のこと。僧帽弁形成術とは、主に僧帽弁の弁機能不全により血液が左心室から左心房に逆流してしまう病気である僧帽弁閉鎖不全症に対する治療であり、自身の弁を残したまま機能不全をきたした弁を修復し弁機能を改善させる方法である)はその良い適応であり、ロボット支援下での完全鏡視下手術を積極的に施行するにあたり様々な工夫を用いている。ロボット支援下僧帽弁形成術において、我々は僧帽弁輪縫縮(ソウボウベンベンリンホウシユク、僧帽弁弁輪とは僧帽弁を囲む輪状の線維組織のことで、これを縫い縮めることで弁逆流を制御する手法である)の手技をほぼ全例に行っているが、従来から一般的に施行されている間欠的単結節縫合法(interrupted suture)による弁輪縫縮法から連続縫合で人工弁輪をラッピングする連続ラッピング縫合法(continuous wrapping suture)へと変遷してきた。三尖弁弁輪(三尖弁とは右心房と右心室の間にある弁のこと)においては過去に検討してきたが、僧帽弁の弁輪において実施可能であるかを周術期、遠隔期成績を用いて検討する。ロボット支援下手術での手術時間の短縮や今後の発展につながると考える。
研究を行う期間	機関の長の実施許可日 ~ 2027 年 3 月
研究協力を お願いしたい方 (対象者)	2018 年 1 月から 2023 年 12 月までに当院で人工弁輪を用いた僧帽弁形成術を受けた方が対象となります。 尚、2018 年より過去に人工弁輪を用いた僧帽弁形成術を受け、対象期間中に再手術となった方は対象から除外されます。
協力をお願いしたい 内容と研究に使わせて いただく試料・情報 等の項目	診療の過程で得られた下記項目を本研究に使用させてください。 診療情報：診断名、年齢、性別、患者背景(臓器障害、不整脈の有無、過去の手術歴)、手術情報(術式、手術時間、輸血の有無、人工弁輪の種類、サイズ、弁形成手技)、周術期・遠隔期の心臓超音波所見 周術期合併症(院内死亡、心血管合併症、脳合併症、再手術介入の有無、入院日数や ICU 入室日数) 遠隔期合併症(遠隔期死亡、心不全入院歴)
試料・情報を 利用する者の範囲 および管理について 責任を有する者の 研究機関の名称	この研究は、公立大学法人大阪 大阪公立大学大学院医学研究科心臓血管外科学のみで行います。 【研究責任者】 心臓血管外科学 准教授 高橋洋介
本研究の 利益相反	利益相反の状況については研究者等が利益相反マネジメント委員会に報告し、その指示を受けて適切に管理します。 本研究に関連し開示すべき利益相反関係にある企業等はありません。
研究に協力を	診療情報が当該研究に用いられることについてご了承いただけない場合には研究対

したくない場合	象としますので、下記の連絡先までお申出ください。その場合でも不利益を受けることはありません。
連絡先	大阪公立大学大学院医学研究科 心臓血管外科学 (担当者氏名) 野田和樹 電話番号：(06)6645-3980 メールアドレス：su23682q@st.omu.ac.jp