

論文審査の結果の要旨および担当者	
学位申請者	中尾 英一郎
論文担当者	主 査 舟木 壮一郎
	副 査 池田 正孝
	副 査 新崎 信一郎
学位論文名	Efficacy of robot-assisted double-flap techniques after Proximal gastrectomy and refinements to minimize anastomosis-related complications (噴門側胃切除術後のロボ ット支援下ダブルフラップ法再建の有効性と、吻合関連合併症を最 小限に抑えるための改良)
論文審査の結果の要旨 目的：ダブルフラップ法（DFT）再建は、噴門側胃切除術（PG）後の逆流性食道炎の防止機構を備えた再建術であるが、その複雑性と吻合部狭窄の高発生率が懸念されている。これらの問題に対処するために筆者は改良を加えたロボット支援技術の有効性を実証することを目的とした。 方法：当施設で経時的に改良された手術法について、外科的治療成績を比較した。従来の開腹による DFT 群（group 0, n=16）、早期ロボット DFT 群（group RE, n=19）は、基本的に従来法による DFT を行い、後期ロボット DFT 群（group RL, n=21）は、ロボットの機能性を最大限に活用し、早期ロボット DFT の技術に改良を加えたもの、具体的にはフラップの大きさと作成位置の変更、胃の横隔膜脚への吻合前の固定、吻合における結節縫合、食道を皮弁全体で最大限に埋め込むことなどを改良した。 結果：バルーン拡張を必要とする吻合部狭窄は、group 0 で 2 例（11.8%）、group RE で 3 例（14.3%）に発生したが、group RL では発生しなかった。ロサンゼルス分類グレード B 以上の逆流性食道炎は、group 0 では 25.0%であったが、group RE では 10.5%に減少し、group RL では 1 例も認められなかった（group RL vs group 0, オッズ比 0.065, 95%信頼区間 <0.001-0.684、$P=0.007$）。 結論：筆者の改良を加えたロボットによる DFT 再建は、抗逆流効果を向上させながら、吻合部狭窄を最小限に抑えるのに役立つ。 本研究では噴門側胃切除術に対してロボット支援技術を用いて様々な改良を加えた方法を従来法と比較検討し、その優位性を報告した意義ある研究内容であり、学位授与に値すると判断いたしました。	