

※注意 こちらは最新文書ではありません。
最新版は、日本内視鏡外科学会ホームページにてご確認ください。

ロボット支援手術プロクター認定制度規則（消化器・一般外科）

第1章 総則

（目的）

第1条

ロボット支援手術は、消化器癌を含め多くの外科手術に応用されているが、内視鏡下の手術野で特殊な器具を用いて行う手術であり、高度な技術が要求される。この日本内視鏡外科学会ロボット支援手術プロクター認定制度（以下、本制度と略す）は、日本内視鏡外科学会（以下、本学会と略す）が、消化器・一般外科ロボット支援手術のプロクター（手術指導医）を認定し、円滑且つ安全なロボット支援手術の導入に寄与するよう制定するものである（以下、本規則という）。これにより本邦における消化器・一般外科ロボット支援手術の健全な普及と進歩を促し、ひいては国民の福祉に貢献することを目的とする。

（対象）

第2条

本制度は、消化器・一般外科に対するロボット支援内視鏡手術の手術手技において、術者として標準的な技量を取得し、他者によるロボット支援手術を円滑且つ安全に指導できる（プロクタリング）指導者（プロクター）を認定するものである。ただし、各領域について、本規則の条項と異なる定めがある場合には、その定めに従うものとし、その限りにおいて本規則は適用されないものとする。

第2章 ロボット支援手術プロクター認定制度部会（消化器・一般外科）

（設置）

第3条

本学会は、第1条の目的を達成するために、日本内視鏡外科学会ロボット支援手術検討委員会（消化器・一般外科領域）がその認定業務の実務を行う（以下、本制度部会と略す）。

（業務）

第4条

1. 本制度部会は、本制度に関して、関連学会との連絡および調整、本学会が主催するロボット支援手術プロクター教育セミナーの企画・実施、その他本制度に関するすべての業務に対処することを目的とする。

2. 本制度部会において決定された重要案件は、本制度部会長が、本学会ロボット支援手術検討委員会の議を経て、本学会理事長に報告し、本学会理事会の承認を経て、実施されるものとする。
3. 本制度部会は、同会の審議に基づき、ロボット支援手術プロクター(消化器・一般外科)の認定・更新を管理し、その内容について、ロボット支援手術検討委員会の承認を経て、本学会理事会に報告するものとする。

(補充)

第5条

本制度部会員に欠員が生じた場合、または、ロボット支援手術検討委員長が必要と認められた場合には、ロボット支援手術検討委員長の確認を経て人員の補充を行うものとする。

第3章 プロクター(手術指導医)申請資格

(申請資格)

第6条

ロボット支援手術プロクター認定(消化器・一般外科)は術式ごと・手術支援ロボット(内視鏡手術用支援機器)機種注)ごとに行われる。これを申請する者(以下、申請者と略す)は、次に定める全ての条件を満たさねばならない。*

- (1)日本消化器外科学会消化器外科専門医であること。
- (2)日本内視鏡外科学会技術認定取得者であること。
- (3)消化器・一般外科ロボット支援手術を独力で遂行できる技術を有していること。
- (4)消化器・一般外科ロボット支援手術に関して各種学会および学術雑誌において、1件以上の該当術式に関する論文発表、あるいは学会発表(主著、あるいは共著)を有すること。
- (5)ロボット支援食道切除術のプロクター認定の申請者は、主たる術者としてこれを20例以上執刀した経験があること。
- (6)ロボット支援胃切除術のプロクター認定の申請者は、主たる術者としてこれを40例以上(うち、5例は食道切離・再建を伴う症例とし、そのなかに胃全摘術2例以上を含むこと)執刀した経験があること。
- (7)ロボット支援大腸切除術のプロクター認定の申請者は、主たる術者としてこれを40例以上執刀した経験があること。
- (8)本学会が主催する、ロボット支援手術プロクター教育セミナーに参加していること。

- * すでにプロクター認定資格を有する者が、新たに別の手術支援ロボット機種(手術支援ロボット甲、とする)によるプロクターを申請する場合、手術支援ロボット甲における当該術式の術者経験 10 例(食道領域は 5 例)が必要である。
- * すでに他機種でのプロクター認定資格を有する新機種導入時の学会認定暫定術者(消化器外科領域ロボット支援内視鏡手術新機種導入時の学会認定術者・プロクターに関する指針参照)がプロクターを申請する場合、当該術式 4 例以上(食道領域は 2 例以上)の経験があれば同術式のプロクター申請ができる。

第 4 章 申請・認定方法

(申請方法)

第 7 条

申請者は、次に定める書類および申請料を、本制度部会に提出する。* *

- (1)消化器・一般外科ロボット支援手術プロクター認定申請書
- (2)履歴書
- (3)日本消化器外科学会 消化器外科専門医認定証(写)
- (4)日本内視鏡外科学会 技術認定証(写)
- (5)消化器・一般外科ロボット支援手術実績一覧表
- (6)消化器・一般外科ロボット支援手術関連業績目録
- (7)申請者の消化器・一般外科ロボット支援手術手技を評価しうる 2 名の推薦状
- (8)ロボット支援手術プロクター教育セミナーの受講証明書(写)
- (9)消化器・一般外科ロボット支援手術プロクター認定申請料(別に定める)

* * すでに当該術式についてプロクター認定資格を有する者が、別の手術支援ロボット甲によるプロクターを申請する場合、上記(1)(5)(9)を提出する。

* * すでに当該術式について、他機種でのプロクター認定資格を有する新機種導入時の学会認定暫定術者が、当該新機種のプロクターを申請する場合、上記(1)(5)(9)を提出する。

(審査方法)

第 8 条

本制度部会は、申請書類をもとに、申請者の書類審査を行い、判定を行う。判定結果は、ロボット支援手術検討委員会の議を経て、本学会理事会に報告する。

(認定)

第 9 条

1. 本学会理事長は、本制度部会の審査結果に基づき消化器・一般外科ロボット支援手術の術者として十分な技量があると判定した申請者に対して、日本内視鏡外科学会ロボット支援手術プロクター認定証(消化器・一般外科)を交付する。
2. 前項により認定証の交付を受けた者を「日本内視鏡外科学会ロボット支援手術認定プロクター(消化器・一般外科)(以下、認定プロクターと略す)と称する。

(認定プロクターの公表とプロクター依頼手続きおよび責任)

第 10 条

認定プロクター(手術指導医)名は、日本内視鏡外科学会 HP 上に掲載する。
指導依頼をした手術における責任の所在については、あらかじめプロクター依頼側が明確にし、依頼する際に認定プロクターへ提示することが推奨される。

(資格更新)

第 11 条

消化器・一般外科のプロクター認定資格は 5 年ごとに更新を必要とする。その際に認定されている**すべての術式について、手術支援ロボット機種別に資格が更新される**。更新は、下記各号について本制度部会で審査し、ロボット支援手術検討委員会の議を経て、本学会理事会に報告する。

- (1)消化器・一般外科ロボット支援手術プロクター更新申請書
- (2)日本消化器外科学会 消化器外科専門医認定証(写)
- (3) 消化器・一般外科ロボット支援手術プロクター更新申請料(別に定める)

(資格喪失)

第 12 条

次に該当するものは、本制度部会で審議し、その資格を喪失する。

- (1)正当な理由を付して認定資格を辞退したとき。
- (2)日本内視鏡外科学会会員資格を喪失したとき。
- (3)申請書に虚偽が認められたとき。
- (4)その他、プロクターとして不相当と認められたとき。
- (5)臨床に従事しなくなったとき。

注)以下のロボット支援手術機器(消化器外科領域で保険適用となった時点より有効)について各群内の機種は同一機種とみなす。

- (1) インテュイティブサージカル合同会社: da Vinci S サージカルシステム、da Vinci Si サージカルシステム、da Vinci X サージカルシステム、da Vinci Xi サージカルシステム
- (2) インテュイティブサージカル合同会社: da Vinci SP サージカルシステム
- (3) アセンサス・サージカル・ジャパン株式会社: センハンス・デジタルラパロスコピー・システム
- (4) 株式会社メディカロイド: hinotori サージカルロボットシステム
- (5) コヴィディエン ジャパン株式会社: Hugo RAS システム
- (6) リバーフィールド株式会社: Saroa サージカルシステム
- (7) 朝日サージカルロボティクス株式会社: ANSUR

附則

1. 本規則は、令和元年 12 月 4 日に発効する。
2. 本規則は、本制度部会の提議に基づき、ロボット支援手術検討委員会と本学会理事会の議を経て改訂するものとする。

附則

1. この規則の変更は令和 4 年 9 月 5 日から施行する。
2. 前項の定めにもかかわらず、第 6 条 9 号の要件は 2024 年以降の申請者について適用するものとし、2022 年および 2023 年の申請者については、なお従前の例の通りとし、ロボット支援手術プロクター教育セミナー参加を申請資格に含めないものとする。

変更履歴 令和 3 年 9 月 6 日
令和 4 年 9 月 5 日
令和 4 年 12 月 7 日
令和 6 年 2 月 27 日
令和 6 年 9 月 3 日
令和 6 年 12 月 4 日