

Präziser Mini-Roboter

„DaVinci“ wird bei Prostata-Operationen eingesetzt

Bochum. „Minimal-invasiv“ war gestern. Die weitere Optimierung chirurgischer Eingriffe schafft „DaVinci“, ein Präzisions-Operationsgerät, das in den USA bei fast 80 Prozent aller Prostatakrebs-Operationen eingesetzt wird, in Deutschland aber bisher noch wenig verbreitet ist. Am Prostata-Zentrum der Bochumer Augusta-Kranken-Anstalt haben sie den in der Grundausstattung knapp 2 Mio. Euro teuren „OP-Assistenten“ angeschafft.

Chefarzt Burkhard Ubrig und Geschäftsführer Ulrich Froese gründen jetzt das Institut für Robotik. Dort sollen urologische und gynäkologische Operationen präziser als jemals zuvor durchgeführt werden.

20-fache Vergrößerung

Das Gerät ermöglicht dreidimensionales Sehen und zehn- bis 20fache Vergrößerung - und damit extrem präzises Operieren: Eine Kombination der Vorteile einer offenen und einer minimal-invasiven Operation. Abwinkelbare Instrumente lassen sich im Körper wie Handgelenke bewegen. Die Bewegungen lassen sich „filtern“, also verlangsamen und verfeinern für den absolut präzisen Einsatz der mik-



Sehr genaues Operieren ermöglicht „DaVinci“, der jetzt auch am Bochumer Augusta-Krankenhaus „arbeitet“.

rofeinen Instrumente. Selbst die bei jedem Menschen vorhandenen feinen Zitterbewegungen der Hände werden von DaVinci einfach weggefiltert: Ein OP-Assistent, der dem Operateur wirklich hilft.

Durch die hochentwickelte Technologie hat der Arzt hat ein Höchstmaß an Genauigkeit, das beim Entfernen der Prostata das Risiko von Impotenz und Inkontinenz minimiert. Prostata-Krebs ist die häufigste Krebsart bei Män-

nern. Namhafte amerikanische Häuser wie das Johns Hopkins Hospital oder die Mayo Clinic nutzen die Vorteile für Ärzte und Patienten schon lange. Mancher Patient nahm für den DaVinci deshalb Auslandsreisen in Kauf. Denn: Er sei kürzer im Krankenhaus, habe weniger Schmerzen, weniger Blutverlust und nur kleine Operationsnarben. Eingesetzt wird der DaVinci am Augusta in Urologie, Chirurgie und Gynäkologie.