



達文西機器手臂 與婦科疾患

文／婦產部

隨著科技日新又新，婦產科微創手術也不斷進步，如今又有達文西機器手臂手術系統提供更立體的3D影像，藉由它的協助，婦產科醫師在做許多複雜的腹腔鏡手術時，均可藉由機器手臂代替人手精準地從遠端執行。

達文西機器手臂手術系統與傳統腹腔鏡手術系統最主要的不同是，前者如同手腕關節般靈活，可以做更精細的手術動作，例如縫合；3D影像可將畫面放大至10倍，醫師在手術時看得更清楚，可避免傷害正常組織。因此，達文西機器手臂十分適合用於深部的骨盆腔手術。

依據達文西公司的統計數字，以此系統操作最多的術式為泌尿科攝護腺手術及婦產科子宮切除手術。由於機器手臂手術系統相較於腹腔鏡手術，擁有上述優點，並且腹腔鏡也用於一部分的婦癌手術，所以在2012年於加拿大舉行的第14屆國際婦癌雙年會與美國婦癌醫學會中，均針對機器手臂輔助的婦

癌手術做了廣泛討論與建立共識，期能保護婦女癌症病患的權益，提高治療品質，降低無謂的醫療浪費。

臨床執行現況

目前，婦產科已將達文西機器手臂應用在子宮切除、子宮肌瘤切除、輸卵管重接、陰道至薦骨懸吊術，以及癌症分期手術，其中又以子宮切除手術的應用最為普遍。本院自兩年多前引進機器手臂手術系統之後，至今年3月止，婦產部已執行88例。

就國外累積的研究報告，以機器手臂施行手術，無論是手術時間、手術預後、術後住院時間或手術併發症，都趨近甚至超越傳統腹腔鏡手術。

隨著對達文西機器手臂系統的肯定，台灣外科醫師的應用正逐年增加，但是使用機器手臂輔助手術的費用遠比傳統方式昂貴許多，國外多有醫療保險給付，但國內的健保是不給付的，因此醫療費用可能是機器手臂在台灣的發展過程中比較大的挑戰。

現今越來越多醫師接受過內視鏡微創手術的訓練，我們預期以機器手臂治療婦癌，尤其是子宮內膜癌的病人，將會日漸增加。

運用於治療婦科疾患的優勢

現有的文獻報告中，於婦癌領域使用達文西機器手臂手術系統或是傳統內視鏡手術者，多以早期癌症或是體積比較小的腫瘤為主。以下針對不同的婦癌做簡單介紹：

●子宮頸癌

早期子宮頸癌使用機器手臂進行根除性子宮全切除手術，癌症病人的存活率與傳統剖腹或腹腔鏡手術並無明顯差異，但在神經保留的子宮根除性手術方面，若有機器手

臂系統輔助，可以把深部骨盆腔看得十分清楚，神經保留會做得比較精確。

●子宮內膜癌

子宮內膜癌大多能在早期就被診斷出來，因此最適合接受機器手臂手術。在系統性回顧研究中顯示，相較於傳統腹腔鏡與剖腹手術，機器手臂手術的安全性良好，且不影響子宮內膜癌的復發率及存活率。

機器手臂手術系統用於治療子宮內膜癌的優點：由於許多罹患子宮內膜癌的婦女過胖，在這種情況下若做傳統剖腹手術，會使手術不易進行，但機器手臂則比較不受影響。此外，肥胖病人的術後傷口較易感染，使用機器手臂手術系統，感染率可大幅下降。

可執行的婦科手術及適應症

子宮頸癌根治性子宮切除手術

適應症	手術效益
子宮頸癌第1期A2、第1期B、第2期A	<ul style="list-style-type: none"> 子宮頸癌5年存活率：子宮頸癌第1期A2約95%；第1期B1約85-90%；第1期B2約75-85%；第2期A約70-80%。 手術治療和放射治療有相同的療效，但對於年紀較輕及身體情況良好的病患，手術治療可以保留卵巢來分泌生殖賀爾蒙，亦可避免因放射治療導致陰道萎縮及硬化而影響性生活，因手術引起的長遠後遺症比放射治療少。

癌症分期及減積手術

適應症	手術效益
卵巢癌、子宮內膜癌	<ul style="list-style-type: none"> 卵巢癌或子宮內膜癌目前仍以手術治療的預後較好，對於初期的病人主要是根除腹腔內的腫瘤並做疾病的分期，再來決定之後是否需要追加其他輔助性治療。對於較後期的病人除了上述效益外，亦可改善腸阻塞、壓迫、腹部積水等症狀。 如果能做到最佳的減積手術（optimal debulking），即殘留腫瘤小於1-2公分以下，可使病人平均存活41-48個月，即使在次理想減積手術（suboptimal debulking）的情況下，仍有24-38的月的存活期。

子宮肌瘤切除手術

適應症	手術效益
子宮肌瘤並且有開刀的適應症，例如因子宮肌瘤造成經血過多合併嚴重貧血，肌瘤過大造成壓迫症狀如頻尿、便秘等。	手術傷口很小、術後疼痛減少、住院天數較短、較快恢復正常生活

子宮完全切除手術

適應症	手術效益
切除子宮	手術傷口很小、術後疼痛減少、住院天數較短、較快恢復正常生活

團隊成員

醫師	專長
林武周	婦癌腫瘤手術、骨盆重建手術、婦癌微創手術、子宮內膜癌分期手術
葉聯舜	婦癌腫瘤手術、婦科內視鏡微創手術、更年期婦女的健康照護
張維君	婦癌手術、化療或照護，婦科良性腫瘤等大小手術
張穎宜	腹腔鏡施行子宮切除手術、腹腔鏡卵巢轉位手術、腹腔鏡輸卵管再接通顯微手術