



Lancement de la robotique hybride en chirurgie générale au CHUV

Des chirurgiens du CHUV ont réalisé la première intervention chirurgicale générale robotique hybride au monde. Distalmotion et le CHUV annoncent le lancement d'une étude clinique. Le Service de Chirurgie Viscérale du CHUV en tant que centre de référence global joue un rôle de pointe dans l'introduction de la chirurgie robotique hybride.

Lausanne, 16 Juillet 2021: Distalmotion et le Centre Hospitalier Universitaire de Lausanne (CHUV) ont annoncé aujourd'hui la première opération en chirurgie générale utilisant Dexter, le robot chirurgical de Distalmotion. Le Prof. Dieter Hahnloser, le PD Dr Fabian Grass et leur équipe du Service de chirurgie viscérale du CHUV ont pu réaliser la première intervention coloproctale robotisée hybride au monde sans complications. Cette première intervention était une rectopexie. Ceci marque la première utilisation clinique de Dexter en chirurgie générale.

Distalmotion et le CHUV ont également annoncé le lancement d'une étude clinique. Le Service de Chirurgie Viscérale du CHUV, dirigé par le Prof. Nicolas Demartines, Chef du Département de Chirurgie, étudiera et évaluera les avantages cliniques de Dexter en chirurgie coloproctale, et contribuera également à l'élaboration de directives de procédure et de protocoles de formation pour la chirurgie robotique hybride avec Dexter. Le CHUV est ainsi appelé à devenir un centre de référence mondial pour la chirurgie robotique hybride.

Avec certaines autres institutions européennes, le CHUV est depuis longtemps le berceau de la chirurgie robotique hybride. Depuis les premiers concepts et prototypes jusqu'à la première utilisation clinique et les études cliniques qui ont suivi, le Prof. Hahnloser et le PD Dr Grass ont apporté une contribution essentielle au développement de Dexter.

La robotique dans la chirurgie minimalement invasive : Une nouvelle approche, une nouvelle ère

L'approche traditionnelle (non hybride) de la robotique chirurgicale oblige les chirurgiens à choisir entre la laparoscopie manuelle et la robotique - ce qui les oblige à faire un compromis pour compenser l'abandon de l'une ou l'autre technique. Dexter corrige cette fausse dichotomie. Les chirurgiens de Dexter peuvent choisir librement les étapes d'une procédure qu'ils effectuent par laparoscopie et celles pour lesquelles ils ont recours à la robotique, maximisant ainsi les avantages de chaque technique.

Commentant la façon dont la collaboration de longue date avec Distalmotion a abouti à la première intervention de Dexter, le Prof. Hahnloser a déclaré : "Nous avons pu accompagner et perfectionner le développement de l'approche hybride depuis le début et nous nous réjouissons qu'enfin, la robotique hybride puisse être utilisée pour les patients. La première intervention réussie sans complication va de pair avec le lancement d'une étude clinique qui va nous permettre d'évaluer les possibilités de la robotique hybride avec Dexter. " PD Dr Grass ajoute : "L'approche hybride permet de surmonter les contraintes antérieures et nous permet de tirer le meilleur des deux techniques : la laparoscopie et la robotique. Grâce à cette approche, la chirurgie minimal-invasive pourrait devenir plus largement accessible dans notre domaine."

Le Prof. Hahnloser conclut : "Il s'agit d'un changement de paradigme dans la façon dont nous abordons la chirurgie robotique. Grâce à l'approche hybride, les chirurgiens restent stériles tout au long d'une opération, ce qui leur garantit un accès direct à leur patient et à leurs équipes. Cela permet également d'optimiser la dynamique du travail d'équipe et de débloquer de nouvelles possibilités de formation au bloc opératoire." Le Prof. Demartines, chef du Département de chirurgie du CHUV, ajoute : "C'est le rôle des centres universitaires d'évaluer scientifiquement les avantages des nouveaux outils et des techniques associées, et je suis heureux que notre équipe remplisse cet objectif avec succès."

Se réjouissant de la poursuite de la série de cas qui permettra d'amasser davantage de preuves cliniques et de contribuer à la normalisation des protocoles de procédure Dexter, Michael Friedrich, PDG de Distalmotion, réfléchit : "Si vous vous

concentrez sur l'utilisation de l'aide robotique là où elle est la plus judicieuse, alors un modèle hybride et polyvalent comme Dexter contribuera grandement à faciliter la vie des chirurgiens et, en fin de compte, à produire de meilleurs résultats pour les patients. Les premières procédures Dexter le confirment et nous sommes impatients de poursuivre la démonstration et la normalisation de la chirurgie robotique hybride grâce à l'étude clinique qui suivra."

Définition de la chirurgie robotique hybride : du concept à la réalité clinique

Jusqu'à présent, l'aide robotique a eu du mal à être largement adoptée en chirurgie générale, malgré les preuves croissantes de ses principaux avantages et de son potentiel à contribuer à l'amélioration des résultats pour les patients. D'autre part, certains flux de travail laparoscopiques se sont avérés efficaces et se sont solidement établis dans les salles d'opération. L'idée d'intégrer les avantages des deux techniques - laparoscopie et robotique - a donc intéressé très tôt il y a plusieurs années, le Prof. Hahnloser et le Dr Grass.

Le Service de Chirurgie Viscérale du CHUV fait depuis lors partie intégrante de l'évolution de Dexter et a contribué à faire de la chirurgie robotique hybride une réalité clinique. Ces dernières années, le Prof. Hahnloser et son équipe ont joué un rôle actif dans l'exploration, la qualification - et la disqualification - de divers prototypes de Dexter et ont contribué à définir les principes sous-jacents de l'approche hybride de Dexter.

Le Prof. Hahnloser partage quelques réflexions et perspectives sur le développement de Dexter : "Nous avons suivi un processus de développement itératif, dans lequel l'utilisateur final - nous, les chirurgiens - a pu apporter sa contribution dès le départ. Ce processus a fini par définir une nouvelle catégorie de chirurgie et a donné naissance à un robot véritablement facile d'utilisation. Lors de notre première intervention, Dexter a démontré sa polyvalence et sa facilité d'utilisation. Le système et toutes ses fonctionnalités se sont intégrés au flux de travail de notre équipe de manière transparente et rapide."

PD Dr Grass raconte: "Le concept de chirurgie robotique hybride répond à nos besoins spécifiques, en tant que chirurgiens, et dans un certain sens, a été conçu pour nous remettre à la place du conducteur. Le premier cas a rapidement montré que le système Dexter répond à cet objectif, en répondant à nos exigences spécifiques, en s'apparentant aux réalités cliniques du bloc opératoire, tout en nous permettant de déployer nos préférences individuelles et la dynamique du travail d'équipe."

Le Prof. Hahnloser a également observé : "La rapidité avec laquelle chaque membre de l'équipe, de nos ingénieurs biomédicaux aux infirmières de bloc, s'est familiarisé avec le système et s'y est senti à l'aise met en évidence deux avantages potentiels de l'approche hybride : une utilisation interdisciplinaire, entre équipes et spécialités, et une faible intensité de formation avec des courbes d'apprentissage gérables."

Michael Friedrich résume : "Tout indique que la chirurgie robotique hybride est accessible pour un large répertoire de procédures, qu'elle s'adapte aux salles d'opération de toutes tailles et qu'elle est rapide et facile à adopter pour les équipes, quelle que soit leur expérience préalable de la robotique. Sur le plan clinique et économique, cela devrait permettre d'avoir plus d'un robot par établissement, très probablement plusieurs robots par service - un changement de paradigme pour la plupart des hôpitaux et des systèmes de santé."

--- FIN DU COMMUNIQUÉ DE PRESSE ---

Contexte et Contact

Le CHUV en bref

Le CHUV est l'un des cinq centres hospitaliers universitaires suisses, aux côtés des hôpitaux de Genève, Berne, Bâle et Zurich. Il poursuit trois missions de base confiées par les pouvoirs publics: les soins, la formation et la recherche. En 2020, grâce à ses 11'942 collaborateurs-trices, le CHUV a accueilli 48'227 patient-e-s hospitalisé-e-s pour plus de 456'974 journées d'hospitalisation. Il a traité 75'457 urgences, assuré 1'346'973 consultations ambulatoires et accueilli 3'180 naissances. Le Service de Chirurgie Viscérale effectue environ 2'500 interventions par an. Son budget annuel est de 1.782 milliard de francs. Afin d'assurer la formation des médecins, le CHUV est étroitement lié à la Faculté de biologie et de médecine de l'Université de Lausanne. Il collabore également avec les autres institutions universitaires lémaniques (EPFL, ISREC, Institut Ludwig, Université de Genève), les Hôpitaux universitaires de Genève, ainsi qu'avec d'autres hôpitaux, établissements de soins ou institutions. Depuis 2019, selon le classement du magazine Newsweek, le CHUV est placé dans le top 10 des meilleurs hôpitaux dans le monde.

À propos de Distalmotion

Distalmotion est une société internationale de dispositifs médicaux fondée et basée à Lausanne, en Suisse. Notre mission est d'éliminer la complexité de la chirurgie robotique afin d'établir un nouveau standard de soins, où tous les patients en chirurgie générale, gynécologie et urologie ont accès aux meilleurs soins minimal-invasifs. Pour ce faire, nous avons développé un robot chirurgical appelé Dexter. Conçu, développé et fabriqué en Suisse, Dexter intègre les avantages de la laparoscopie et de la robotique. Dexter est le premier et le seul robot chirurgical hybride au monde. Pour plus d'informations, visitez le site dexter.surgery et suivez-nous sur LinkedIn/Twitter : @Distalmotion.

Contact

Nicolas Gromotka
Marketing & Communications Manager
+41 78 923 93 34
press@distalmotion.com

Crédits Photos et Logos

Photo 1: Dexter en action – Première chirurgie robotique hybride en chirurgie générale au CHUV, Lausanne
Crédits : “Distalmotion & CHUV, 2021”

Photo 2: Dexter en action - Première chirurgie robotique hybride en chirurgie générale au CHUV, Lausanne
Crédits : “Distalmotion & CHUV, 2021”

Logos Distalmotion et Dexter : libre d'utilisation