

Erste Dexter® Eingriffe in der Urologie

Dr. Dominik Böhlen aus Bern hat als weltweit erster Urologe eine Reihe von chirurgischen Eingriffen mit Dexter® durchgeführt.

Lausanne / Bern, 24. Juni 2022: Heute geben wir den erfolgreichen Einsatz von Dexter® in urologischen Operationen bekannt. Dexter wurde zuvor in der Allgemein Chirurgie und in der gynäkologischen Chirurgie eingesetzt. Dr. Böhlens Eingriffe waren die ersten Einsätze in der urologischen Chirurgie.



Dr. Böhlen und sein Team setzten Dexter ein, um bei den schwierigsten Arbeitsschritten während verschiedener chirurgischer Eingriffe zu unterstützen. Bei einem Eingriff wurden Krebszellen entfernt (radikale Prostatektomie), bei einem anderen Eingriff wurde eine vergrößerte Prostata behandelt (Millin Prostatektomie). Bei der radikalen Prostatektomie werden die gesamte Prostata und die dazugehörigen Samenblasen entfernt, während bei der Millin Prostatektomie nur der Teil der Prostata entfernt wird der den Urinfluss behindert.

Eine Schweizer Lösung für einen neuen, weltweiten Versorgungsstandard

Dexter stellt einen neuen Ansatz für die Roboterchirurgie dar, ein Konzept das als On-Demand Robotik bezeichnet wird und dem Chirurgen im Operationssaal (OP) die Möglichkeit gibt, frei zwischen allen verfügbaren Werkzeugen und Techniken zu wählen.

Ein Chirurgie-Roboter ist besonders vorteilhaft für Arbeitsschritte in engen und schwer zugänglichen Bereichen der Anatomie, wo höchste Präzision und Kontrolle der chirurgischen Instrumente erforderlich sind.

Der Roboter ist jedoch nicht immer der beste Helfer im OP, manchmal sind andere Instrumente und Operationstechniken vorzuziehen.

Dennoch neigt der traditionelle Ansatz in der Roboterchirurgie dazu den Roboter für den gesamten Eingriff zu nutzen, sogar dann, wenn Handinstrumente und konventionelle operative Herangehensweisen für einzelne Schritte gleichwertig oder besser sind. Dadurch werden etablierte Instrumente und Herangehensweisen verdrängt, und der Operateur wird zu einer Entweder-Oder Entscheidung zwischen verschiedenen Operationstechniken gezwungen.

Das Konzept der On-Demand Robotik ist anders und bietet Chirurgen freie Wahl zwischen Instrumenten und Operationstechniken.

In den vergangenen Jahren hat Dr. Böhlen die Entwicklung des Roboters eng begleitet. Er war einer von zahlreichen europäischen Chirurgen, die die Labore, Büros und Testzentren von Distalmotion besuchten, um Prototypen zu testen und Feedback zu geben.

"Dies ist ein vielversprechender Meilenstein der bestätigt, dass dieser Roboter für Patienten und Gesundheitssysteme weltweit einen Unterschied machen kann. Der Verlauf und die Ergebnisse meiner ersten Operationen mit Dexter weisen auf die Vorteile der On-Demand Robotik für Chirurgen, Krankenhäuser und Patienten hin", sagt Dr. Böhlen und erklärt: "Dexter ist einfach zu bedienen und bietet uns Chirurgen zusätzliche Kontrolle und Sicherheit im OP. Mit diesem System können der Operateur und sein OP Team ihre Arbeitsschritte frei wählen und auf den jeweiligen Patienten, sowie OP Verlauf anpassen. Das ist ein grosser Vorteil, denn jeder Patient und jeder OP Verlauf ist einzigartig."

Dr. Böhlen fügt hinzu: „Des Weiteren kann ich mir gut vorstellen, dass diese Robotik Plattform die Lernkurven angehender Chirurgen beschleunigt. Dank der zusätzlichen Flexibilität und Kontrolle die Dexter bietet kann die Dynamik zwischen Chirurgen und angehenden Chirurgen im Trainingsumfeld agiler und effektiver gestaltet werden. Bleibt die Kostenfrage, welche in der traditionellen Chirurgie-Robotik bisher stets eine Limitierung war. Nach meiner Einschätzung ist On-Demand Robotik mit Dexter die erste und einzige ökonomisch nachhaltige Lösung, um die erheblichen Kostenfallen in der Robotik zu vermeiden.“

Unser CEO, Michael Friedrich, bekräftigt: „On-Demand Robotik ist ein neues Konzept für die minimal-invasive Chirurgie und Dexter ist der dazugehörige Roboter - mit Chirurgen, für Chirurgen entwickelt. Wir freuen uns sehr, dass Dexter jetzt auch für die urologische Chirurgie Einzug in den OP erhalten hat."