平成２６年７月１０日

各　　位

会 社 名　株式会社ホギメディカル
代表者名　代表取締役社長　　保木　潤一
（コード番号　３５９３　東証第　１　部）
問合せ先　執行役員　管理部　部長　大橋　進
（電話　０３－６２２９－１３００）

新製品「内視鏡操作システム」取扱いのお知らせ

当社は、新製品として「内視鏡操作システム」の取扱いをすることを決定いたしましたので、お知らせいたします。

記

１．取扱いの背景

当社グループは、今後の日本において想定される高齢化、人口減少、医療技術の躍進等の状況を勘案し、開発分野として「医療安全」、「低侵襲*」、「病院経営支援」、「在宅・介護・予防」に重点を置き、新たな製品の開発・発掘に取組んでまいりました。

開発分野の一つである「低侵襲」は、患者への負担が少なく、術後の回復が早い等の利点があるため、近年の外科手術においては、開腹手術に代わり低侵襲医療である内視鏡手術の増加が顕著になっております。

当社グループは、今後さらに増加が見込まれる当該分野における新製品といたしまして、文部科学省ＳＴＡＲＴプロジェクトの支援を受けて「東京工業大学・東京医科歯科大学発ベンチャー」として設立された「リバーフィールド株式会社（代表取締役社長　川嶋　健嗣氏）」が開発している「内視鏡操作システム」の取扱いをすることといたしました。

*「低侵襲」医療・・・手術・検査などに伴う負担をできるだけ少なくする医療。内視鏡やカテーテルなどを用いた手術で、従来と比べると切口が小さく患者への負担が少ないため回復も早い。

２．開発の経緯

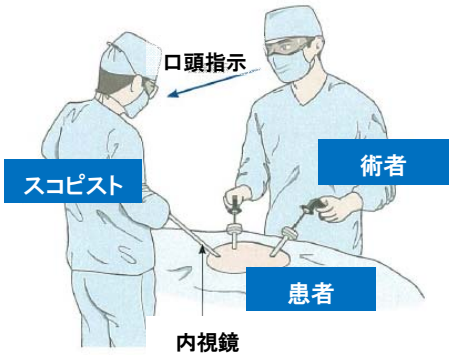
平成１４年	東京工業大学にて手術支援ロボット開発着手
平成１６年	手術支援ロボットの試作機第一号開発
平成２４年２月	文部科学省「大学発新産業創出拠点プロジェクト」開始
平成２４年７月	文部科学省プロジェクトの平成２４年度第１サイクル審査分の実施機関として決定
平成２６年５月	先端医療機器研究・開発を目的として、東京工業大学、東京医科歯科大学発ベンチャー「リバーフィールド株式会社」設立

３．製品の概要

現在、医療機関において実施されている内視鏡外科手術では、カメラ助手が術者の意思を読取って内視鏡の操作をする必要があり、最低２名の人員が必要なことに加え、術者と助手の円滑な意思疎通を必要としております。

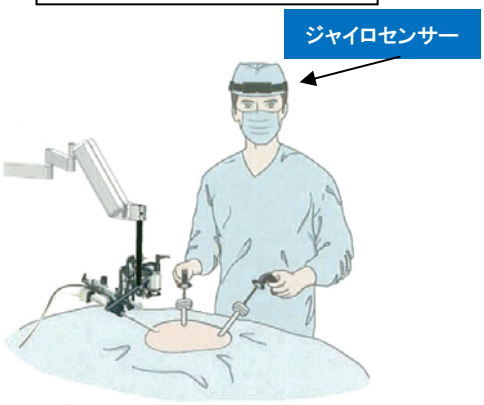
現在開発している「内視鏡操作システム」は、術者の頭部に頭の動きを検出するジャイロセンサーを装着することによって、内視鏡カメラを、両手を使うことなく直感的に操作することができるシステムとなります。これにより、術者は両手がふさがった状態でも自分の見たいアングルに内視鏡カメラを動かすことができ、カメラ助手なしで手術を行うことが可能となります。さらに、「内視鏡操作システム」は、上下左右の操作だけでなく、回転や前後の操作も可能であることと、内視鏡メーカーを選ばずに装着することが可能です。

従来手法



スコピストに口頭でカメラワークを指示

提案手法（イメージ図）



頭部のジャイロセンサーで術者の思い通りにカメラが移動

４．販売開始時期

平成２６年１２月の見込み

５．今後の見通し

平成２６年１２月に販売を予定しておりますため、「内視鏡操作システム」販売に伴う平成２７年３月期への業績に与える影響は軽微であり、当期の業績予測に変更ありません。

以　　上