

O-1-6-19**動的ナビゲーションシステムを用いたインプラント埋入手術における歯科衛生士の役割**

○三計 彩那, 濱田 美紀, 矢野 麻知子, 原田 和, 磯邊 和重
東京形成歯科研究会

Role of dental hygienists in dynamic navigation-guided implant surgery

○MITO A, HAMADA M, YANO M, HARADA N, ISOBE K
Tokyo Plastic Dental Society

I 目的: 動的ナビゲーションシステムを用いたインプラント埋入手術は術中にリアルタイムでドリルの位置・角度・深度を確認できることから高精度な埋入が可能とされており, その有用性が注目されている。一方で, オペレーターはナビゲーションモニターへの依存度が高くなるため, 術野の直接視との乖離が生じる可能性がある。そこで本発表では, 第15回日本口腔インプラント学会関東・甲信越支部学術大会における当院の運用報告を踏まえ, 当院における動的ナビゲーション下インプラント手術時の歯科衛生士の関わりについて, 術中の視覚情報共有およびチーム内連携の観点から報告する。

II 方法の概要: 当院では, 動的ナビゲーションシステムを用いたインプラント埋入手術を, オペレーター1名, 清潔域のアシスタント2名, 不潔域のアシスタント1名の体制で実施している。その中で歯科衛生士は, 術中アシストに加え, ナビゲーションシステムの安定運用を支援する役割を担っていた。具体的には, ①キャリブレーションおよび機器管理の補助, ②カメラ視野を確保するためのポジショニング, ③吸引位置の工夫による視野およびトラッキング維持, ④ナビゲーションモニターの確認, などを行っていた。またオペレーターが主にナビゲーションモニターを注視するのに対し, アシスタントが口腔内を観察し, オペレーターが口腔内を確認する際にはアシスタントがナビゲーションモニターを監視することで, 視覚情報の役割分担によるダブルチェック体制が構築されていた。

III 考察および結論: 動的ナビゲーション下インプラント手術では従来の術野中心のアシストに加え, トラッキングシステムの維持およびナビゲーション情報の監視といった新たな役割が歯科衛生士に求められることが示唆された。特に視覚情報の役割分担により手術の安全性および精度の向上に寄与する可能性があると考えられた。動的ナビゲーションシステムを用いたインプラント埋入手術において, 歯科衛生士は術中アシストに加え, システム管理および視覚情報の補完を担う重要な役割を果たしている。チームとしての役割分担を明確化することが安全かつ高精度な手術の実現に寄与すると考えられる。

(治療はインフォームドコンセントを得て実施した。また, 発表についても患者の同意を得た。)