

Michał Paluszek¹, Sebastian Sowada¹, Kamil Rohr². **Aspekty prawne i technologiczne telesterowania robotem.** ¹ 3S S.A., ² Fundacja Rozwoju Kardiochirurgii im. Prof. Zbigniewa Religi w Zabrze.

STRESZCZENIE

Wyobraźmy sobie „jutro” medycyny, gdy w szpitalach pojawią się roboty medyczne umożliwiające tele-manipulację podczas operacji małoinwazyjnej. Do wykonania tele-operacji potrzebne będzie więc już tylko połączenie konsoli sterowania z manipulatorem. Ta z pozoru prosta czynność niesie za sobą wiele zagrożeń, od zapewnienia pewności, jakości i stabilności tego połączenia zależy powodzenie zabiegu. Sygnał przebiega przez urządzenia mające swoje ryzyko błędnego zadziałania, czy wręcz awarii, a w cały proces zaangażowane jest wiele podmiotów, co kolei niesie za sobą szereg odpowiedzialności.

W pracy przedstawione zostaną aspekty techniczne i prawne zbudowania takiego połączenia na trasie pomiędzy konsolą sterowania znajdującą się w Fundacji Rozwoju Kardiochirurgii, a robotem medycznym znajdującym się w sali operacyjnej szpitala w Gdańsku. Pokażemy jak zbudować bezpieczne, pewne i szybkie połączenie, na co zwrócić uwagę i gdzie mogą pojawić się potencjalne zagrożenia oraz jak je wyeliminować. Omówione zostaną zarówno rozwiązania proste, jednak niosące ze sobą dużą odpowiedzialność szpitala, jak i rozwiązania umożliwiające przeniesienie odpowiedzialności na inne podmioty.

„Dziś” mamy jeszcze czas rozważać i analizować „jutro” trzeba będzie operować pacjentów zdalnie.