

研究協力のお願ひ

この研究は、大阪医科薬科大学 研究倫理委員会にて審査され、研究機関の長の許可を受けたくうえで実施しております。ご理解・ご協力のほど、よろしくお願ひ致します。

大阪医科薬科大学

整形外科学教室

記

研究の名称	脊椎手術支援用ロボットとナビゲーションによる椎弓根螺子刺入精度の比較
対象	2016年1月1日から2027年12月31日までの期間に脊椎手術支援用ロボットとナビゲーションを使用して脊椎固定術を受けられた患者さんの診療情報を研究に利用いたします。本学では、400例を予定しています。
研究期間	研究実施許可日 ~ 2028年3月31日
試料・情報の利用 目的及び利用方法	<p>利用目的：対象の患者さんの診察時の診療情報や身体所見、画像検査所見の情報（X線やCTなど）、手術記録、術後の経過や周術期合併症などをカルテから収集し、脊椎手術支援用ロボットとナビゲーションによる椎弓根螺子刺入精度の比較検討を行います。</p> <p>利用方法：患者さんの診療情報を抽出し解析を行います。抽出した診療情報は、加工して個人を特定できないように対処したうえで取り扱います。研究結果は学会や学術誌で発表される予定です。</p> <p>利用又は提供の開始予定日：2023年9月12日</p>
利用し、又は提供する 試料・情報の項目	情報：診療情報や身体所見、画像検査所見の情報、手術記録、術後経過、周術期合併症など

研究参加拒否書

大阪医科薬科大学 学長 殿
大阪医科薬科大学病院 病院長 殿

大阪医科薬科大学
研究責任者 藤城 高志 殿

研究の名称	脊椎手術支援用ロボットとナビゲーションによる椎弓根螺子刺入精度の比較
-------	------------------------------------

私は、上記研究への参加について検討した結果、研究参加を拒否します。

年 月 日 対象者 住所

氏名（自署）

ご本人が自署できない場合は、代諾者の方がご記入ください。

代諾者（続柄： ）

住所

氏名（自署）