



งานมหกรรมคุณภาพ (QUALITY CONFERENCE) ครั้งที่ 31

คณะแพทยศาสตร์โรงพยาบาลรามาธิบดี มหาวิทยาลัยมหิดล

วันศุกร์ที่ 30 สิงหาคม 2567



บูรณาการกระบวนการทำงานด้วยมิติคุณภาพ
เพื่อการพัฒนาที่ยั่งยืน...สู่การเป็นองค์กรแห่งนวัตกรรม

เรื่อง พัฒนาระบบการดูแลผู้ป่วยที่ได้รับการผ่าตัดมะเร็งต่อมลูกหมากโดยวิธีหุ่นยนต์ช่วยผ่าตัดคลินิกพิเศษ: RALRP

ผู้นำเสนอ พว.พุทธชาติ เอี่ยมสอาด พว.พิไลพร คล้ายมั่ง พว.สุพรรณษา ไสยศาสตร์และทีม
หอผู้ป่วยพิเศษอาครสิริกิติ์ 91 งานการพยาบาลผู้ป่วยในระบบพิเศษ1 ฝ่ายการพยาบาลโรงพยาบาลรามาธิบดี

ที่มาและเหตุผล

จากสถิติการเกิดโรคมะเร็งของสถาบันมะเร็งแห่งชาติกรมการแพทย์ (Cancer in Thailand Vol.X 2016-2018) พบว่าอุบัติการณ์การเกิดโรคมะเร็งต่อมลูกหมากคือ 3,755 รายต่อปี โดยพบเป็นลำดับที่ 4 ของมะเร็งในเพศชาย ในปี2554 คณะแพทยศาสตร์โรงพยาบาลรามาธิบดีได้เริ่มการผ่าตัดมะเร็งต่อมลูกหมากโดยวิธีหุ่นยนต์ช่วยผ่าตัดในเวลาราชการ โดยข้อมูลสถิติพบว่าตั้งแต่ปี 2561-2565 ผู้ป่วยมีจำนวนเพิ่มขึ้นในทุกปี และในปี 2563 โรงพยาบาลรามาธิบดีมีโครงการ Robot Premium คลินิกพิเศษนอกเวลา เพื่อเพิ่มโอกาสให้ผู้ป่วยที่รอผ่าตัดได้เข้ารับการผ่าตัดเร็วขึ้นและผู้ป่วยที่ต้องการใช้บริการที่หอผู้ป่วยพิเศษโรคมะเร็งต่อมลูกหมากเป็น Top-5 disease ของหอผู้ป่วยพิเศษอาครสิริกิติ์91 มีระยะเวลาในการเข้าพักรักษาตัวเฉลี่ย 7-14 วัน หอผู้ป่วยได้รับนโยบายจากคณะแพทยศาสตร์โรงพยาบาลรามาธิบดีรับผู้ป่วยกลุ่มนี้ในโครงการคลินิกพิเศษ โดยผู้ป่วยนอนโรงพยาบาลช่วงเวลา 10.00 น.และได้รับการผ่าตัดประมาณ 16.00 น.เป็นต้นไป ซึ่งโดยปกติผู้ป่วยที่มาผ่าตัดจะนอนโรงพยาบาลล่วงหน้า 1 วัน เพื่อมีเวลาในการเตรียมความพร้อมทั้งทางด้านร่างกายและจิตใจ พบปัญหาหลายประการ ดังนี้ 1.ด้านผู้ป่วย ได้แก่ ผู้ป่วยได้รับความรู้ในการปฏิบัติตนก่อนและหลังผ่าตัดไม่ครบถ้วน เนื่องจากเวลาที่จำกัดส่งผลให้วิตกกังวล ขาดความมั่นใจในการดูแลตนเอง ไม่ยอมจำหน่าย 2.ด้านพยาบาล ได้แก่ พยาบาลมีสมรรถนะที่แตกต่างกัน มีข้อจำกัดด้านเวลาส่งผลให้ความรู้ผู้ป่วยไม่ครบถ้วนและมีความรีบเร่งในการเตรียมผู้ป่วยเข้าห้องผ่าตัดทำให้วิตกกังวลกลัวทำงานไม่ทัน 3.ด้านหน่วยงาน ได้แก่ ไม่มีสื่อการสอนให้ความรู้ที่เป็น VDO และหน่วยงานไม่มีระบบการดูแลผู้ป่วยกลุ่มนี้ จากปัญหาดังกล่าวทางหอผู้ป่วยพิเศษอาครสิริกิติ์91 จึงได้พัฒนาระบบการการดูแลผู้ป่วยที่ได้รับการผ่าตัดมะเร็งต่อมลูกหมากโดยวิธีหุ่นยนต์ช่วยผ่าตัดขึ้น เพื่อพัฒนาคุณภาพในการบริการพยาบาลให้ได้มาตรฐานวิชาชีพ ผู้ป่วยปลอดภัย และพึงพอใจต่อการบริการพยาบาล

วัตถุประสงค์

- 1.เพื่อให้ผู้ป่วยมีความรู้และสามารถดูแลตนเองหลังผ่าตัดมะเร็งต่อมลูกหมากโดยวิธีหุ่นยนต์ช่วยผ่าตัด (RALRP) ได้ถูกต้อง
- 2.เพื่อให้ผู้ป่วยและญาติมีทักษะในการดูแลสายสวนปัสสาวะได้ถูกต้อง
- 3.เพื่อให้ผู้ป่วยและญาติมีทักษะในการดูแลแผล off drain ได้ถูกต้อง
- 4.เพื่อให้ผู้ป่วยและญาติพึงพอใจต่อระบบการดูแลผู้ป่วยหลังผ่าตัด RALRP (ระดับมาก-มากที่สุด)
- 5.เพื่อลดวันนอนโรงพยาบาล (LOS) ของผู้ป่วยหลังผ่าตัด RALRP
- 6.เพื่อให้พยาบาลพึงพอใจต่อระบบการดูแลผู้ป่วยหลังผ่าตัด RALRP(ระดับมาก-มากที่สุด)

แนวทางดำเนินการ

ทีมงานได้ทำการวิเคราะห์ปัญหาเกี่ยวกับระบบการทำงานบนหอผู้ป่วยในการดูแลผู้ป่วยกลุ่มนี้ (รูปที่1) ได้จัดทำแผนการดำเนินงานกิจกรรม(รูปที่2) และได้เริ่มการพัฒนากระบวนการขึ้นโดยใช้หลักการ PDCA และหลักการ Lean Principle ดังนี้

- 1.การพัฒนาครั้งที่1 เริ่มโครงการ Lean Robot เมื่อปี 2561และพัฒนาแบบประเมินผู้ป่วย Robot Premium ก่อนAdmit (รูปที่3: QR code 1)
- 2.การพัฒนาครั้งที่2 จัดทำคู่มือเรื่องการดูแลผู้ป่วยที่ได้รับการผ่าตัดมะเร็งต่อมลูกหมากโดยวิธีหุ่นยนต์ช่วยผ่าตัด (สำหรับผู้ป่วย) (รูปที่3: QR code 2)
- 3.การพัฒนาครั้งที่3 จัดทำ VDO สื่อการสอนผู้ป่วยจำนวน 4 ชุด (รูปที่3: QR code 3-6) และทำ QR code เพิ่มในคู่มือผู้ป่วย scan ชม VDO ได้สะดวกยิ่งขึ้น
- 4.การพัฒนาครั้งที่4 จัดทำแบบฟอร์มการวางแผนจำหน่ายและการดูแลต่อเนื่องในผู้ป่วยที่ได้รับการผ่าตัดมะเร็งต่อมลูกหมากโดยวิธีหุ่นยนต์ช่วยผ่าตัด (รูปที่3: QR code 7)

ผลสำเร็จของโครงการ

ตัวชี้วัด	สอดคล้องกับ วัตถุประสงค์ (ข้อที่)				ก่อนดำเนินการ การ	ผลดำเนินการ (เดือน / ปี)				
	1	2	3	4		เป้า หมาย	หลัง			
							ครั้งที่1 (ระยะที่1)	ครั้งที่2 (ระยะที่2)	ครั้งที่ 3 (ระยะที่3)	ครั้งที่ 4 (ระยะที่4)
1.อัตราความรู้และความสามารถในการดูแลตนเองของผู้ป่วย หลังผ่าตัด RALRP			✓		NA	≥ 95%	86	90	97	98
2.อัตราผู้ป่วยและญาติมีทักษะในการดูแลสายสวนปัสสาวะได้ ถูกต้อง			✓		75	100%	87	90	100	100
3.อัตราผู้ป่วยและญาติมีทักษะในการดูแลแผล off drain ได้ ถูกต้อง			✓		80	100%	92	95	100	100
4.อัตราความพึงพอใจของผู้ป่วยและญาติต่อระบบการดูแลผู้ป่วย กลุ่มนี้ (ระดับมาก-มากที่สุด)			✓		90	≥ 95%	94	96	100	100
5.จำนวนวันนอนโรงพยาบาลของผู้ป่วยลดลง			✓		7-14	≤ 5 วัน	≥ 5	≥ 5	4.4	3.8
6.อัตราความพึงพอใจของพยาบาลต่อระบบการดูแลผู้ป่วยกลุ่มนี้ (ระดับมาก-มากที่สุด)			✓		70	≥ 95%	84	87	95	100

รูปที่ 1 การวิเคราะห์ปัญหา

รูปที่ 2 แผนการดำเนินงานกิจกรรม

กิจกรรม	วางแผนดำเนินการ (เดือน / ปี)				ผู้รับผิดชอบ / บทบาท
	2561	2562	2563	2564-2566	
1.วางแผนพัฒนาระบบการดูแล	✓				พยาบาล
2.พัฒนาครั้งที่ 1 Lean Robotก่อนรับผู้ป่วย Admit	✓				พยาบาล
2.1 อบรมผู้ดูแลระบบหุ่นยนต์	✓				พยาบาล
2.2 อบรมทีมและบุคลากรทางการแพทย์	✓				พยาบาล
3.พัฒนาครั้งที่ 2 คู่มือสำหรับ Home healthcare	✓				พยาบาล
3.1 อบรมผู้ดูแล จัดทำสื่อ สื่อการเรียนรู้	✓				พยาบาล
3.2 อบรมทีมและบุคลากรทางการแพทย์	✓				พยาบาล
4.พัฒนาครั้งที่ 3 VDO สื่อการสอนและ QR codeในคู่มือผู้ป่วย	✓				พยาบาล
4.1 อบรมผู้ดูแล จัดทำ VDO สื่อการเรียนรู้	✓				พยาบาล
4.2 อบรมทีมและบุคลากรทางการแพทย์	✓				พยาบาล
5.พัฒนาครั้งที่ 4 แบบฟอร์มการวางแผนจำหน่าย	✓				พยาบาล
5.1 อบรมผู้ดูแล จัดทำแบบฟอร์มการวางแผนจำหน่าย	✓				พยาบาล
5.2 อบรมทีมและบุคลากรทางการแพทย์	✓				พยาบาล
6.วางแผนพัฒนาระบบการดูแลผู้ป่วย	✓				พยาบาล

รูปที่ 3 การพัฒนาครั้งที่ 1-4 (QR code 1-7)

QR code 1	QR code 2	QR code 3	QR code 4	QR code 5	QR code 6	QR code 7

สรุปผลที่ได้จากการทำโครงการ

- 1. ผู้ป่วยได้รับความปลอดภัย ฟื้นตัวเร็ว ลดความวิตกกังวล จำนวนวันนอนลดลง และค่าใช้จ่ายลดลง
- 2. พยาบาลมีความสุขในการทำงาน มีความพึงพอใจในระบบการดูแล ทำงานได้ทันเวลาไม่เกิดภาวะเครียด
- 3. มีมาตรฐานและแนวปฏิบัติในการดูแลผู้ป่วยกลุ่มนี้ มีคู่มือและ VDO จำนวน 4 ชุดซึ่งเป็นประโยชน์ทั้งพยาบาลและผู้ป่วยทำให้ได้รับความรู้และคำแนะนำเป็นแนวทางเดียวกันและมีระบบที่มีมาตรฐานในการดูแลผู้ป่วยกลุ่มนี้
- 4. หน่วยงานมีวิธีการทำงาน (Work instruction: WI) 2 เรื่อง คือ การเตรียมผู้ป่วยก่อนผ่าตัดมะเร็งต่อมลูกหมากโดยวิธีใช้หุ่นยนต์ช่วยผ่าตัดระบบคลินิกพิเศษนอกเวลาและการดูแลผู้ป่วยหลังผ่าตัดมะเร็งต่อมลูกหมากโดยวิธีใช้หุ่นยนต์ช่วยผ่าตัดระบบคลินิกพิเศษนอกเวลา ใช้ในงานการพยาบาลผู้ป่วยในระบบพิเศษ 1
- 5. มีการสื่อสารการพัฒนากระบวนการดูแลผู้ป่วยกลุ่มนี้ไปยังหอผู้ป่วยอื่นในอาครสิริกิติ์ชั้น 8-9 ที่ให้บริการพยาบาล