

SCUOLA	MEDICINA E CHIRURGIA
ANNO ACCADEMICO	2017/2018
CORSO DI LAUREA (o LAUREA MAGISTRALE)	LAUREA MAGISTRALE A CICLO UNICO IN MEDICINA E CHIRURGIA LAUREA MAGISTRALE IN SCIENZE INFERMIERISTICHE
INSEGNAMENTO/CORSO INTEGRATO	Corso monografico CHIRURGIA ROBOTICA
TIPO DI ATTIVITÀ	A scelta dello studente
AMBITO DISCIPLINARE	
CODICE INSEGNAMENTO	
ARTICOLAZIONE IN MODULI	NO
NUMERO MODULI	-----
SETTORE SCIENTIFICO DISCIPLINARE	MED 18
DOCENTE RESPONSABILE	PROF. ATTILIO IGNAZIO LO MONTE
CFU	3
NUMERO DI ORE RISERVATE ALLO STUDIO PERSONALE	51
NUMERO DI ORE RISERVATE ALLE ATTIVITÀ DIDATTICHE ASSISTITE	24
PROPEDEUTICITÀ	NESSUNA
ANNO DI CORSO	TUTTI
SEDE DI SVOLGIMENTO DELLE LEZIONI	Complesso Aule Nuove (aula da definire)
ORGANIZZAZIONE DELLA DIDATTICA	LEZIONI FRONTALI (in aula e in sala operatoria)
MODALITÀ DI FREQUENZA	Obbligatoria
METODI DI VALUTAZIONE	QUIZ A RISPOSTA MULTIPLA
TIPO DI VALUTAZIONE	Idoneità
PERIODO DELLE LEZIONI	Primo semestre
CALENDARIO DELLE ATTIVITÀ DIDATTICHE	Tra il 15 gennaio ed il 2 marzo 2018
ORARIO DI RICEVIMENTO DEGLI STUDENTI	Venerdì dalle ore 9.00 alle 11 (plesso cardiocirurgia piano rialzato entrando a sinistra oltre la porta a vetri)

RISULTATI DI APPRENDIMENTO ATTESI

Gli studenti dovranno dimostrare di conoscere e comprendere, partendo dalla storia, i principi di base della robotica, dei sistemi tecnologici sviluppatasi negli ultimi 30 anni e le modifiche apportate ai vari sistemi per il miglioramento sia nell'effettuazione del movimento dinamico che nella risposta di ritorno verso l'operatore. L'insegnamento si propone di sviluppare nello studente la conoscenza di un settore della branca chirurgica che gradualmente sta assumendo un ruolo cardine nelle nuove frontiere della terapia chirurgico-clinica. Dovranno inoltre avere acquisito una buona conoscenza dello strumentario specialistico e delle tecniche di "docking" pre-

operatorio, elemento fondamentale per il fissaggio delle ottiche e dei ferri chirurgici finalizzato a una corretta triangolazione operatoria.

Conoscenza e capacità di comprensione:

L'insegnamento si propone di sviluppare nello studente le conoscenze relative ai costi di gestione del robot e della nuova politica sanitaria di creare centri di riferimento multidisciplinari per l'abbattimento.

Capacità di applicare conoscenza e comprensione

Lo studente dovrà sapere applicare i concetti assimilati nelle lezioni frontali in aula durante la lezione frontale che si svolgerà direttamente in sala operatoria, mostrandosi in grado di riconoscere le caratteristiche tecniche e i comandi del robot operatorio, dei relativi strumenti e devices accessori.

Autonomia di giudizio

Lo studente deve essere in grado di formulare giudizi personali sulla reale efficacia della terapia chirurgica robotica compresi vantaggi e svantaggi di tale moderna metodologia.

Abilità comunicative

Gli studenti dovrebbero saper relazionare in modo chiaro e sintetico le conoscenze acquisite durante le lezioni ed avere sviluppato capacità di apprendimento che consentano loro di continuare a studiare in modo autonomo.

Capacità d'apprendimento

Gli studenti devono essere in grado di raccogliere, organizzare e interpretare correttamente tutte le informazioni didattiche assimilate a lezione e sul materiale didattico fornito dallo stesso docente (costituito essenzialmente da lavori scientifici sul tema della letteratura internazionale).

OBIETTIVI FORMATIVI DEL CORSO

Dare allo studente le conoscenze di base su una chirurgia innovativa e di grande attualità che nei prossimi anni entrerà nella terapia routinaria nelle varie branche specialistiche della chirurgia

DENOMINAZIONE DEL CORSO ACCESSI VASCOLARI NELL'UREMICO																													
ORE FRONTALI 24	<p style="text-align: center;">ATTIVITÀ DIDATTICHE FRONTALI – OBIETTIVI SPECIFICI E PROGRAMMA</p> <table style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="text-align: left;">Argomento</th> <th style="text-align: right;">ORE</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>• Storia della robotica</td> <td style="text-align: right;">4</td> </tr> <tr> <td>• I principali sistemi robotici in campo medico</td> <td style="text-align: right;">1</td> </tr> <tr> <td>• I principali sistemi robotici in campo non medico</td> <td style="text-align: right;">1</td> </tr> <tr> <td>• Lo strumentario di base e i devices accessori</td> <td style="text-align: right;">1</td> </tr> <tr> <td>• Il training simulativo ed i modelli sperimentali animali</td> <td style="text-align: right;">1</td> </tr> <tr> <td>• Vantaggi e svantaggi della chirurgia robotica</td> <td style="text-align: right;">1</td> </tr> <tr> <td>• La diffusione della chirurgia robotica in Italia e all'estero</td> <td style="text-align: right;">1</td> </tr> <tr> <td>• I costi di acquisto e l'organizzazione della Chirurgia Robotica in Centri multidisciplinari territoriali</td> <td style="text-align: right;">1</td> </tr> <tr> <td>• Applicazione della chirurgia robotica in campo clinico (Chirurgia Generale, Chirurgia Urologica, Chirurgia Cardio-Vascolare, Chirurgia Toracica, Chirurgia Ginecologica, Chirurgia dei Trapianti d'Organo, Neurochirurgia, Chirurgia Ortopedica, Chirurgia Oro-Maxillo-Facciale)</td> <td style="text-align: right;">6</td> </tr> <tr> <td>• La Telerobotica</td> <td style="text-align: right;">1</td> </tr> <tr> <td>• La Robotica Intelligente</td> <td style="text-align: right;">1</td> </tr> <tr> <td>• Lezione frontale a gruppi in sala operatoria</td> <td style="text-align: right;">6</td> </tr> <tr> <td style="text-align: right;">Totale ore</td> <td style="text-align: right;">24</td> </tr> </tbody> </table>	Argomento	ORE	• Storia della robotica	4	• I principali sistemi robotici in campo medico	1	• I principali sistemi robotici in campo non medico	1	• Lo strumentario di base e i devices accessori	1	• Il training simulativo ed i modelli sperimentali animali	1	• Vantaggi e svantaggi della chirurgia robotica	1	• La diffusione della chirurgia robotica in Italia e all'estero	1	• I costi di acquisto e l'organizzazione della Chirurgia Robotica in Centri multidisciplinari territoriali	1	• Applicazione della chirurgia robotica in campo clinico (Chirurgia Generale, Chirurgia Urologica, Chirurgia Cardio-Vascolare, Chirurgia Toracica, Chirurgia Ginecologica, Chirurgia dei Trapianti d'Organo, Neurochirurgia, Chirurgia Ortopedica, Chirurgia Oro-Maxillo-Facciale)	6	• La Telerobotica	1	• La Robotica Intelligente	1	• Lezione frontale a gruppi in sala operatoria	6	Totale ore	24
Argomento	ORE																												
• Storia della robotica	4																												
• I principali sistemi robotici in campo medico	1																												
• I principali sistemi robotici in campo non medico	1																												
• Lo strumentario di base e i devices accessori	1																												
• Il training simulativo ed i modelli sperimentali animali	1																												
• Vantaggi e svantaggi della chirurgia robotica	1																												
• La diffusione della chirurgia robotica in Italia e all'estero	1																												
• I costi di acquisto e l'organizzazione della Chirurgia Robotica in Centri multidisciplinari territoriali	1																												
• Applicazione della chirurgia robotica in campo clinico (Chirurgia Generale, Chirurgia Urologica, Chirurgia Cardio-Vascolare, Chirurgia Toracica, Chirurgia Ginecologica, Chirurgia dei Trapianti d'Organo, Neurochirurgia, Chirurgia Ortopedica, Chirurgia Oro-Maxillo-Facciale)	6																												
• La Telerobotica	1																												
• La Robotica Intelligente	1																												
• Lezione frontale a gruppi in sala operatoria	6																												
Totale ore	24																												

ESERCITAZIONI	
TESTI CONSIGLIATI	Slides e articoli scientifici a tema a cura del docente e distribuiti a fine corso