



Università degli Studi di Genova

DISC

Dipartimento di Scienze Chirurgiche e Diagnostiche Integrate

Titolo Puppet mentoring: un nuovo scenario di simulazione chirurgica basato sul simulatore eLap4D	SSD: MED/18 – Chirurgia Generale	Responsabile della ricerca: Michele Minuto
Finanziamento (NO PROFIT – NOME DELLA CONTROPARTE)	FRA 2018	
Riassunto	<p>Per migliorare la proposta didattica delle scuole di specializzazione in chirurgia, un gruppo di lavoro formato da chirurghi ed ingegneri della nostra Università ha progettato e sviluppato un simulatore robotico “misto” (a realtà sia fisica che virtuale), basato su due caratteristiche fondamentali: un costo limitato ed un feedback aptico (il “ritorno tattile”) più verosimile possibile. Una volta approntato, il simulatore (eLap4D) è stato sottoposto a validazione, come definito dai protocolli della FDA, per valutare la capacità didattica dello strumento rispetto alla realtà chirurgica. I test hanno messo in evidenza che eLap4D è in grado di discriminare le diverse abilità chirurgiche di chirurghi con diverso grado di esperienza.</p> <p>Il principale scopo di questo studio, ovvero il focus del nostro progetto di miglioramento di eLap4D, è la possibilità di implementarne la capacità didattica in maniera ancora inedita, andando a sovrapporre alla realtà virtuale “costruita” in laboratorio, quella reale, acquisita sul campo operatorio vero e proprio. In un ambiente reale, il chirurgo esperto letteralmente “muove le mani” del giovane apprendista, permettendogli di eseguire il miglior gesto possibile: il “puppet mentoring” è quindi uno scenario in cui la macchina virtuale (eLap4D) è in grado di riprodurre ed “indurre” in laboratorio i giusti movimenti del chirurgo e dell’assistente registrati dal vivo, durante un intervento reale in sala operatoria.</p>	
Link al protocollo		