

Médecine, maïeutique et sciences de la santé

Chirurgie digestive robotique

Pré-requis obligatoires

Public concerné :

- Chirurgiens titulaires du DES de chirurgie générale
- Chirurgiens titulaires du DESC de chirurgie viscérale et digestive
- Chirurgiens en formation inscrits au DESC de chirurgie viscérale et digestive
- IBODE et IDE travaillant dans des blocs opératoires

Langue du parcours		Français	
ECTS		ECTS	
Volume horaire			
TP : 33h	TD : 24h	CI : 80h	CM : 23h
Formation initiale			Non
Formation continue			Oui
Apprentissage			Non
Contrat de professionnalisation			Non

Objectifs du parcours

Cette formation répond à une demande de plus en plus importante de la part des chirurgiens digestifs confirmés et en fin de formation dans la mesure où de plus en plus d'établissements publics et privés sont équipés de cette nouvelle technologie. En France, cette formation est unique. L'objectif de ce DIU est de permettre à des chirurgiens digestifs confirmés ou en fin de formation et à des Infirmières de bloc opératoire (IBODE et IDE) d'acquérir les bases suffisantes pour mener à bien un certain nombre d'interventions digestives par abord robotique utilisant le système Da Vinci. Ce diplôme fait appel à 3 services universitaires ayant une compétence en chirurgie robotique digestive reconnue à l'échelon national et international. A l'heure actuelle, il n'existe pas de certification en relation avec la pratique de la chirurgie robotique. La société internationale de chirurgie robotique (CRSA : Clinical Robotic Surgery Association dont le Professeur Bresler a été président en 2013) prépare une certification qui devrait être effective et constituer un exemple qui pourrait être suivi en France.

Compétences à acquérir

- Acquérir les bases théoriques et pratiques du fonctionnement du robot Da Vinci
- Connaitre l'approche robotique des procédures en chirurgie du tractus digestif haut, chirurgie colorectale, chirurgie hépato-bilio-pancréatique HBP, et chirurgie de l'endométriose pelvienne profonde.

Code ROME

- J1102 - Médecine généraliste et spécialisée

Modalités pédagogiques

L'enseignement repose sur :

- o Un module de base comportant un enseignement théorique, un entraînement sur simulateur et un entraînement sur le robot permettant d'acquérir les bases du fonctionnement du robot Da Vinci
- o Des modules de spécialité selon les options :

- Option chirurgien :

- Trois modules de spécialités sont proposés : chirurgie colorectale (cancers colorectaux), chirurgie hépatobiliaire et pancréatique (DPC, pancréatectomie gauche, hépatectomies), chirurgie du tractus digestif haut (oesophagectomie, gastrectomie, by-pass gastrique, hernie hiatale). Ces modules sont chacun sous la responsabilité d'un enseignant et comportent une formation théorique et une formation sur l'animal.
- Des stages au bloc opératoire qui sont sous la responsabilité d'experts français ou internationaux.
- Une participation à des congrès de chirurgie robotique agréés, pendant l'année de formation.

- Option infirmière :

- Modules de chirurgie en lien avec les spécificités des IBODE.

Les modules théoriques ont lieu à Nancy, à Strasbourg et à Montpellier ou, sous forme de téléenseignement à partir des différentes Facultés participant au DIU et par E-Learning.

Les modules de chirurgie sur simulateur et de formation sur l'animal ont lieu à l'Ecole de Chirurgie à la Faculté de Nancy et à l'IHU à Strasbourg.

Enseignements :

- Module de base :

Acquisition des bases théoriques et pratiques du fonctionnement du robot Da Vinci
Pr Manuela Perez / Dr Cyril Perrenot
8h de CM + 12h de TP

- Module Chirurgie du tractus digestif haut
Pr Manuela Perez / Dr Cyril Perrenot / Dr Nicolas Reibel

- Module Endométriose pelvienne profonde
Dr Cécile Mezand de Malartic / Dr Pierre Lecoanet / Pr Manuela Perez
5h de CM + 8h de TD + 7h de TP

- Module Chirurgie colorectale
Pr Philippe Rouanet
5h de CM + 8h de TD + 7h de TP

- Module Chirurgie hépatobiliaire et pancréatique
Pr Patrick Pessaux
5h de CM + 8h de TD + 7h de TP

Contact

Patrick Pessaux : patrick.pessaux@unistra.fr