

Elenco autori :								
	Titolo	Nome proprio esteso	Cognome	Laurea	Specializzazioni	Carica	N° Affil.	Present.
1.	Dr.	GLORIA	FOLLIERO	medicina e chirurgia	chirurgia generale	Dirigente medico	1	Si
2.	prof	Nicola Pio	Belfiore	ingegneria	meccanica	Professore Associato	2	
3.	Prof	Vito	D'Andrea	medicina e chirurgia	chirurgia generale	Professore ordinario	3	
4.	Prof	Fabrizio	Frezza	ingegneria	elettromagnetica	Professore ordinario	3	
5.	Dott	Aldo	Gioffrè	medicina e chirurgia	chirurgia generale	Dirigente medico	1	
6.	Dott	Stefano	Mancini	medicina e chirurgia	chirurgia generale	Dirigente medico	1	
7.	Dott	Angelo Imerio	Mutillo	medicina e chirurgia	chirurgia generale	Dirigente medico	1	
8.	Prof	Valerio	Parisi	Fisica	Fisica Medica	Professore Ordinario	3	
Elenco Affiliazioni :								
	Istituto			Città		Paese		
1.	Ospedale San Filippo Neri			ROMA		ITALY		
2.	Università Roma Tre			ROMA		ITALY		
3.	Università La Sapienza			ROMA		ITALY		

Titolo dell'abstract :
PROGETTO DI NUOVE TECNOLOGIE INGEGNERISTICHE APPLICATE AI DRENAGGI CHIRURGICI
OBIETTIVI
Le nuove frontiere delle tecnologie MEMS applicate alla micro ed alla nano robotica attualmente in corso di sviluppo verranno applicate ai drenaggi del paziente chirurgico; serviranno a monitorare, con criteri oggettivi e metodo scientifico, l'utilizzo dei drenaggi stessi nel paziente chirurgico.
MATERIALI E METODI
Sarà presentato un possibile sviluppo di prototipo da applicare ai drenaggi (all'esterno del paziente), dovrà riconoscere i diversi liquidi biologici (sangue, bile, feci, siero, pus, liquido gastrico, enterico, pancreatico) e rilevarne la quantità prodotta nel tempo.
RISULTATI
Il progetto prevede tre fasi di lavoro. La prima attualmente in atto di progettazione. La seconda di realizzazione del prototipo e sperimentazione in vitro e la terza di applicazione su un campione di 100 pazienti operati in elezione e 100 pazienti operati in urgenza.
CONCLUSIONI
L'obiettivo finale di questo studio, nato dalla collaborazione tra facolta' di ingegneria e chirurghi ospedalieri è di concorrere a supportare una indispensabile evoluzione della tecnologia robotica anche nella gestione del malato chirurgico.