**Teoretisk og praktisk undervisning ved robotten som følgende:**

 Drapering af robot-arme og placering af arme, sweet spot

 Drapering og klargøring af kamera, optikker (0 gr. + 30 gr.), lyskilde, hvidstilling,

fokusering, kalibrering, opvarme optik + antidug

 Udmåling og placering af porte

- Teori, anvisninger og mulige problemer

- Alle prøver at sætte porte

 Docking

- Teori, anvisninger og mulige problemer

- Alle docker mange gange

 Indføring af instrumenter intraabdominalt

- Teori, anvisninger og mulige problemer

- Alle prøver at indføre instrumenter

- Skift af instrumenter

 Kirurgkonsollen

- Funktion af alle knapper, pedaler, joystiks, diatermi

 Operation

- Tips og tricks til brug af saks, diatermi, 3. arm/fattetang

- Alle prøver at operere – sygeplejerske lidt, assistent mere, kirurg meget

- Alle prøver at assistere – sygeplejerske lidt, assistent meget, kirurg lidt

 Troubleshooting, tips og tricks

- Fejlalarmer

- Genopretlig fejl

- Ikke genopretlig fejl

- Port ryger ud

- Instrument ”låser”

- Lækage af CO2

- Instrument kan ikke nå target

- Sætte ekstra port

- Akut blødning/konvertering

 Afslutning af operation og nedlukning af robotten

- Instrumenter ud - rengøring

- Docke af

- Nødafdockning

- Drapering tages af

- Statusstyring af instrument”liv”

- Lukke systemet ned