

ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

(12) ЗАЯВКА НА ИЗОБРЕТЕНИЕ

(21)(22) Заявка: 2023115195, 09.06.2023

Приоритет(ы):

(22) Дата подачи заявки: 09.06.2023

(43) Дата публикации заявки: 09.12.2024 Бюл. № 34

Адрес для переписки:

125248, Москва, Боткинский 2-й пр-д, 5, ГБУЗ
ГКБ ДЗМ, Научно-клинический отдел

(71) Заявитель(и):

Государственное бюджетное учреждение
здравоохранения города Москвы городская
клиническая больница имени С.П. Боткина
департамента здравоохранения города
Москвы (ГБУЗ ГКБ им. С.П. Боткина ДЗМ)
(RU)

(72) Автор(ы):

Шабунин Алексей Васильевич (RU),
Каприн Андрей Дмитриевич (RU),
Логвинов Юрий Иванович (RU),
Скрепцова Наталья Сергеевна (RU),
Свиридова Мария Андреевна (RU),
Горбунова Елизавета Александровна (RU),
Степанов Станислав Олегович (RU)(54) СПОСОБ УСКОРЕННОГО ОБУЧЕНИЯ ТЕХНИКЕ ДРЕНИРОВАНИЯ ПОД КОНТРОЛЕМ
УЛЬТРАЗВУКОВОГО МЕТОДА С ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ СИМУЛЯЦИОННЫХ ТЕХНОЛОГИЙ

(57) Формула изобретения

Способ ускоренного обучения технике дренирования под контролем ультразвукового метода с использованием симуляционных технологий, включающий использование медицинских фантомов для ультразвуковой диагностики, отработку основных принципов сонографии и освоение методики дренирования с помощью ультразвукового метода, отличающийся тем, что единовременно отрабатывается навык работы с ультразвуковым прибором, навык выявления различных органических изменений и жидкостных структур в организме на ультразвуковом мониторе, а также навык установки дренажей под контролем сонографии путем многократных повторений с использованием реального ультразвукового прибора и симуляционных технологий и без привлечения пациентов; заключающийся в выполнении следующих последовательных действий: ультразвуковое определение жидкостных структур и патологий органов и структур организма, требующих применение инвазивного вмешательства; разработка безопасных биопсийных трасс; установки дренажей под контролем сонографии в патологические изменения, с постоянной визуализацией дренажной трубки на экране ультразвукового аппарата во время проведения манипуляции.

R U 2 0 2 3 1 1 5 1 9 5 A

R U 2 0 2 3 1 1 5 1 9 5 A