Il RoSS, simulatore di chirurgia robotica, è un sistema portatile di formazione medica avanzata che utilizza la realtà virtuale per introdurre l'utente ai fondamenti della chirurgia robotica assistita. RoSS viene fornito con database di casi clinici per la formazione alle abilità cognitive e pratiche necessarie per operare con un robot chirurgico da Vinci. La somiglianza della console RoSS alla console principale del sistema chirurgico da Vinci è stata convalidata da studi scientifici.
Il sistema archivia degli indici di performance per tutti gli utenti in un database esportabile in un file Excel Il RoSS è dotato di 16 moduli a difficoltà progressiva (orientamento spaziale, skill chirurgici di base e intermedi, scenari reali) aggiornati con funzionalità uniche, come ad esempio:

- Knot-Tying Module: modulo per la pratica del nodo chirurgico.
- Blunt Tissue and Vessel Dissection: modulo per la pratica alla dissezione di tessuto e di vaso.
- Moduli HoST™ di intervento su paziente virtuale per le seguenti procedure:
  - HOST-PROS-01: Prostatectomia Radicale
  - HOST-CYST-01: Cistectomia Radicale
  - HOST-HYST-01: Isterectomia Radicale

Pubblicazioni Relative al RoSS™

Paper scientifici sul RoSS™ apparsi in giornali a revisione paritaria, conferenze e libri:

- Su D, and Barone J “Initial Experience with the RoSS™ Robotic Simulator in Residency Training” moderated poster, AUA 2011.
- Emily Berry “Robotic Surgical Simulator advances training criteria for today’s surgeons” Briefings on Credentialing May 1, 2010 (Vol. 19, Issue 5)