

## TRACCIA 3

### DOMANDA 1

Si discuta l'approccio metodologico, *e.g.* definizione dell'architettura di sistema, protocolli di caratterizzazione e validazione e il rationale delle scelte rispetto al successivo sviluppo industriale di una piattaforma robotica per *focused ultrasound surgery* (FUS) comprensiva di moduli robotici e sensori e con i seguenti requisiti progettuali: 1) ridotta invasività e trauma per il paziente, 2) funzionalità di monitoraggio e tracciamento non invasivo della terapia, e 3) localizzazione in tempo reale dell'organo da trattare.

### DOMANDA 2

Ai sensi del manuale "Sistema di gestione della sicurezza e salute sui luoghi di lavoro" (SGSL) si diano le seguenti definizioni: DPI, rischio e salute.

### DOMANDA 3

Si commenti almeno una modalità di inserimento dei riferimenti bibliografici nel software Word di Microsoft, anche mediante *plug-in* esterni.

### DOMANDA 4

*There are now three primary categories of robotic surgical systems in use: systems that are active, semi-active, and master-slave. While still being managed by the surgical team, active systems essentially operate autonomously and carry out pre-programmed tasks. Great examples of this are the platforms PROBOT and ROBODOC which are discussed later. With semi-active systems, the already programmed component of these robotic equipment can be complemented by a surgeon-driven component.* Bramhe, Sakshi, and Swanand S. Pathak. "Robotic surgery: A narrative review." *Cureus* 14.9 (2022).