

Il 31 gennaio 2018 alcuni del nostro team si sono recati all'ospedale San Francesco di Nuoro, dove siamo stati accolti dal primario di chirurgia Carlo De Nisco.

Dopo averci presentato il robot nei suoi aspetti generali, insieme al primario ci siamo recati in sala operatoria per avere un approccio diretto con la macchina.

Abbiamo così potuto osservare in prima persona la struttura del robot. Esso si compone di 4 bracci che funzionano grazie a un sistema di carrucole e di cui 3 usati come strumenti e 1 usato come telecamera.

Quest'ultima garantisce una visione 3D full HD della regione soggetta all'operazione.

Il robot si controlla tramite una console divisibile sostanzialmente in 3 parti:

- Una parte superiore caratterizzata dalla visiera 3D;
- Una parte centrale composta dai master, simili a joystick da utilizzare con le dita che riproducono fedelmente tutti i movimenti possibili del polso;
- Una parte inferiore composta dalla pedaliera che serve per operazioni secondarie come muovere la telecamera.

Inoltre, per permetterci di testare le funzionalità della macchina, il primario ha sistemato una tavola di polistirolo e ci ha fornito ago e filo affinché potessimo simulare una ricucitura epiteliale.

Grazie a questa esperienza abbiamo potuto verificare e analizzare in prima persona le caratteristiche del robot e integrare i dati raccolti nel nostro materiale di lavoro.