

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI VERONA

TESI MAGISTRALE

---

**Titolo ...**

---

*Autore:*

Michele PENZO  
VR439232

*Relatore:*

Dr. Diego DALL'ALBA

Laboratorio ICE  
Dipartimento di Informatica

7 dicembre 2020



*Dedicato a ...*



UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI VERONA

## *Sommario*

Dipartimento di Informatica

**Titolo . . .**

by Michele PENZO  
VR439232

Abstract. . .



# Indice

<b>Sommario</b>	<b>v</b>
<b>1 Introduzione</b>	<b>1</b>
1.1 Sezione 1 . . . . .	1
<b>Bibliografia</b>	<b>3</b>





## Capitolo 1

# Introduzione

### 1.1 Sezione 1



# Bibliografia

- Christoph, Hennersperger et al. (2017). «Towards MRI-based autonomous robotic US acquisitions: a first feasibility study». In: *IEEE transactions on medical imaging* 36.2, pp. 538–548.
- Mower, Christopher E. et al. (2019). «Comparing Alternate Modes of Teleoperation for Constrained Tasks». In: *2019 IEEE 15th International Conference on Automation Science and Engineering (CASE)*. URL: <https://ieeexplore.ieee.org/document/8843265>.
- Villani, Valeria et al. (2018). «Survey on human–robot collaboration in industrial settings: Safety, intuitive interfaces and applications». In: *Mechatronics* 55, pp. 248–266. URL: <https://doi.org/10.1016/j.mechatronics.2018.02.009>.
- Zaatari, Shirine El et al. (2019). «Cobot programming for collaborative industrial tasks: An overview». In: *Robotics and Autonomous Systems* 116, pp. 162–180. URL: <https://doi.org/10.1016/j.robot.2019.03.003>.