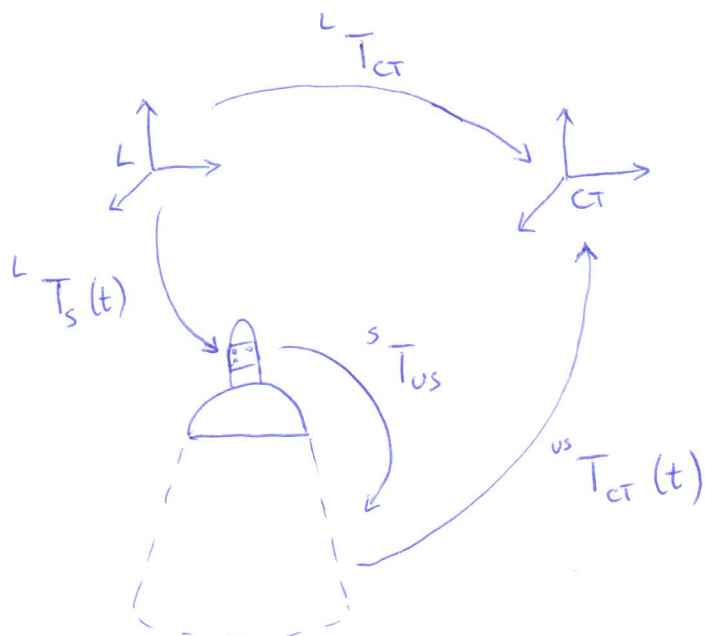


QUESITO ③



$${}^{US} T_{CT}(t) = {}^S T_{US}^{-1} \cdot {}^L T_S(t)^{-1} \cdot {}^L T_{CT}$$

QUESITO ④

Traiettoria di immagini 3D che per CT che US (registrate tra loro) si ha sempre coerenza indipendentemente da dove sia posizionato la camera virtuale e di quale sia il suo modello di proiezione.

QUESITO ⑤

$$\| b_L - x \cdot \hat{V}_L - P_L \| = 2$$

$$\left\| \begin{pmatrix} 10 \\ 20 \\ 30 \end{pmatrix} + x \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 10 \\ -30 \\ 30 \end{pmatrix} \right\| = 2$$

$$\left\| \begin{pmatrix} 0 \\ -10 + x \\ 0 \end{pmatrix} \right\| = 2$$

$$(-10 + x)^2 = 2^2$$

$$\boxed{}$$

$$\boxed{X = 8; 12}$$