

Catálogo de FRU (Unidade Substituível de Campo) Individual

Número da peça: MA-0232-7

Descrição: Gimbal Assembly Mão Direita

Materiais: Alumínio, cobre, borracha e plástico

Peso Líquido: 0,789 kg

Peso de efectivação: 10.98kg

Descrição: O conjunto Gimbal da mão direita do braço robótico, possui como princípio de funcionamento a captação movimentos do cirurgião no controlador manual do braço robótico, e transmissão destes movimentos ao módulo de montagem háptica da mão direita (MA-0223). O conjunto Gimbal da mão direita, possui três placas de circuito impresso, chamadas de HC4, HC5 e HC6, e três motores nos eixos chamados de H4, H5 e H6. A placa HC6 capta os movimentos realizados na junção do motor H6 do conjunto Gimbal da mão direita, e transmite para a placa HC5. Por sua vez, a placa HC5 capta os movimentos realizados na junção do motor H5 do conjunto Gimbal da mão direita, transmite para a placa HC4. A placa HC4 capta os movimentos realizados na junção do motor H4 do conjunto Gimbal da mão direita, transmite para o módulo de montagem háptica da mão direita (MA-0223), que transmite os dados para a placa controladora de movimentos cinéticos (MA-0269). Os motores dos eixos H4, H5 e H6 do conjunto Gimbal da mão direita possuem uma caixa de engrenagens com acionamento por cabo de aço, cada motor contém codificadores internos de entrada e saída para codificação dos movimentos realizados e transmissão dos dados as placas eletrônicas. A junta H4 é responsável pela movimentação de giro no sentido horizontal, a junta HC5 é responsável pela movimentação de giro no sentido vertical, e a junta H6 é responsável pela movimentação de giro paralelamente a posição do controlador manual do conjunto Gimbal da mão direita do braço robótico.

Intenção de uso: Mecanismo estabilizador Gimbal enviando dados do movimento da mão direita para seus motores e sensores através de "unidades de medição internas".

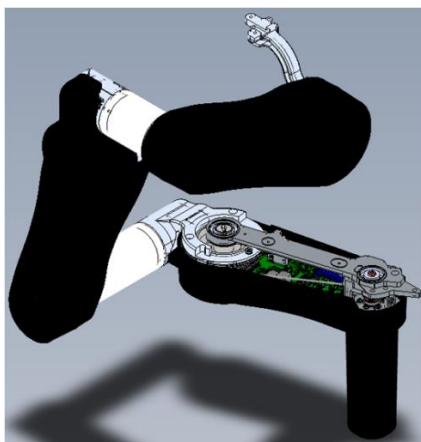
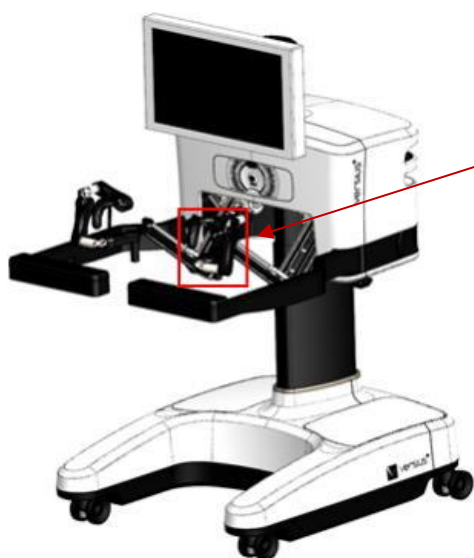


Imagem do Gimbal Mão Direita



Localização do punho inferior direito
instalado no Console