

Catálogo de FRU (Unidade Substituível de Campo) Individual

Número da peça: MA-0346-7

Descrição: Link 5 - J6-7 LINK 7 ASSEMBLY

Materiais: Alumínio, cobre, borracha e plástico

Peso Líquido: 1,47 kg

Peso de efectivação: 11,7 kg

Descrição: O Conjunto Link 5 - J6-7 LINK 7 é um dos componentes responsáveis pela movimentação do braço do carro de cabeceira (V-SS-2000 e V-SS-3000), de acordo com o comando recebido pela placa controladora de movimentos cinéticos (MA-0269). O Conjunto Link 5 - J6-7 LINK possui dois eixos de movimentação, com um conjunto de motores e sensores que garantem o seu funcionamento. O eixo J6 possui movimentação horizontal em relação ao instrumento, o eixo recebe e envia dados responsáveis pela movimentação do braço cirúrgico. O eixo J6 é composto por uma placa de circuito impresso, dois encoders, possui um sensor de torque, uma caixa de engrenagens e um motor que é responsável pela movimentação do braço cirúrgico. O eixo J7 possui funcionalidade semelhante, porém com movimentação vertical em relação ao instrumento cirúrgico, o eixo J7 recebe e envia dados responsáveis pela movimentação do braço cirúrgico. O eixo J7 também possui uma placa de circuito impresso, dois encoders, possui um sensor de torque, uma caixa de engrenagens e um motor que é responsável pela movimentação do braço cirúrgico. Ambas as junções (J6 e J7) possuem uma placa de circuito impresso que controla tudo que acontece na junção, é responsável pelo processamento dos dados relacionados ao funcionamento do componente. Esta placa de circuito impresso se conecta ao motor, que permite a movimentação da junção. Os encoders, convertem a posição de entrada e saída de cada junção, em sinais elétricos. O encoder de entrada restringe o sinal de posicionamento da junção e envia para a placa de circuito impresso, o segundo encoder compara a sua posição com o encoder de entrada. A caixa de engrenagens permite a diminuição e o aumento do torque e da velocidade de movimentação do motor. O sensor de torque é responsável pela captação do sinal de torque do motor, garantindo o funcionamento seguro do Conjunto Link 5 - J6-7 LINK 7.

Intenção de uso: A anatomia do braço robótico Versius, Bed Side Unit (BSU), a partir do carrinho na parte inferior movendo-se para cima ao longo da ponta do braço, tem uma série de articulações, rotuladas com um número crescente. Essas articulações representam o grau de liberdade naquele ponto ao longo do braço. A J6/7 é uma dessas articulações que em combinações com a articulação J8 (MA-0382) permitem um movimento de torção semelhante ao pulso de uma pessoa.



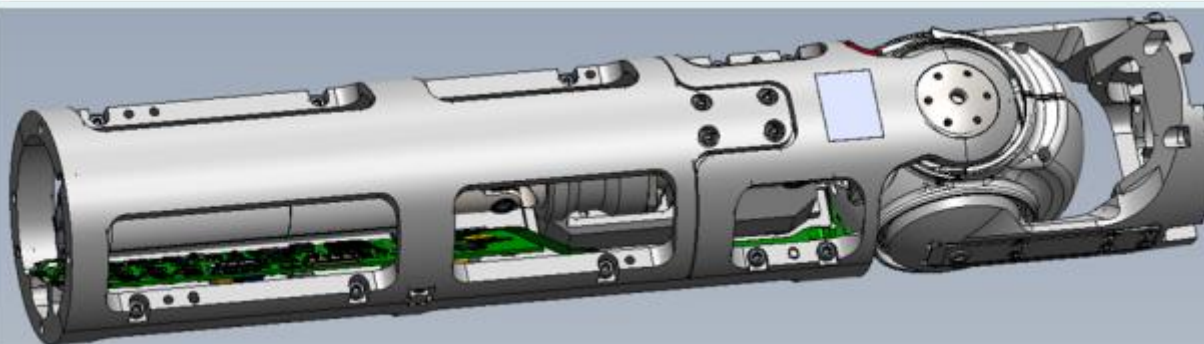


Imagem J6/7



Localização J6/7 quando instalado na
BSU