

Descrição: MONTAGEM DE BRAÇO ROBÓTICO COM MOTOR DE EIXO MÚLTIPLO PARA USO COM O SISTEMA CIRÚRGICO ROBÓTICO DAVINCI XI DO CARRINHO DO PACIENTE, CONSTITUÍDO POR POLÍMEROS E LIGAS DE AÇO, TAMBÉM CONTENDO CABOS DE AÇO E ELÉTRICOS

Aplicação:

O usuário através de acesso remoto pelo console do cirurgião move o manipulador robótico universal (USM) usando controladores. Este manipulador robótico universal (USM) é montado ao carro do paciente (PSC).

