

Referência: 380714

Descrição técnica: Conjunto robótico da posição número 3, é aplicado no sistema robótica Da Vinci IS4200 (Sistema da Vinci X) e de uso exclusivo. Parte/péça responsável pela fixação e posição dos braços robóticos do sistema robótico. A junta externa distal é fabricada em alumínio injetado e alumínio usinado.

Aplicação: O Conjunto robótico da posição número 3 é responsável pelo posicionamento manual do braço robótico número 3, possibilitando o movimento horizontal, vertical e de rotação do braço robótico durante o procedimento cirúrgico. Este componente possui um sistema de cabeamento de fibra ótica e cabos elétricos de cobre flexível que possibilitam a troca de dados entre os módulos controladores e o braço robótico além de possuir sensoriameto eletrônico através de encoders para mapeamento de posicionamento, estrutura metálica de alumínio acabado e dimensionado para aplicação única e exclusiva na posição número 3 do carro do paciente do sistema robótico DaVinci X IS4200. Peça empregada exclusivamente na prestação de serviços de assistência técnica de bens de capital.

Part Number: 380714

Description: ASSY,SETUP JOINT,SUJ3,IS4200

