

**Referência: 380715**

**Descrição Técnica::** Conjunto robótico da posição número 4, é aplicado no sistema robótica Da Vinci IS4200 (Sistema da Vinci X) e de uso exclusivo. Parte/peça 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 4 é responsável pelo posicionamento manual do braço robótico número 4, 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 4 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: 380715**

**Description: ASSY,SETUP JOINT,SUJ4,IS4200**

