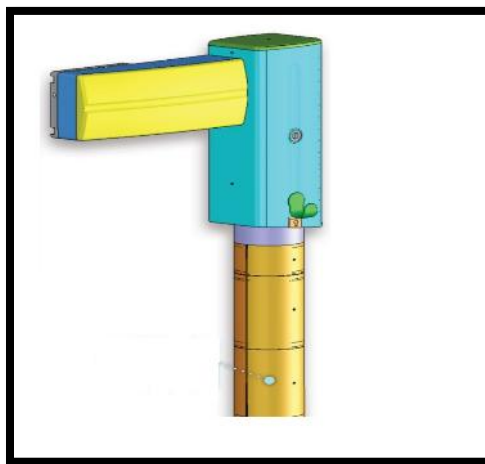


Descrição técnica: MECANISMO DE ARTICULACAO COM MATERIAL PREDOMINANTE DE LIGAS DE FERRO PARA MOVIMENTACAO DOS BRACOS ROBOTICOS DAS EXTREMIDADES EXTERNAS UTILIZADO NO CARRO DO PACIENTE DOS SISTEMAS ROBOTICOS DA VINCI XI IS4000.

Aplicação: Estes braços de juntas possuem deslocamento horizontal maiores, uma extensão vertical mais longa e uma junta externa estilo Tornado. Os botões OP estão localizados nos braços das juntas externas. O punho e o tornado são parte da Junta Externa Distal. As juntas externas são responsáveis pela fixação e posição dos braços robóticos do sistema robótico. A junta externa proximal é fabricada em alumínio injetado e alumínio usinado



Junta externa proximal para daVinci Xi

