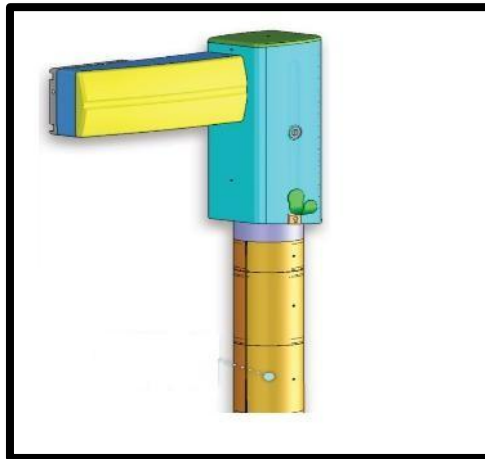


Ref.: 380660

Descrição: Junta de mecanismo de articulação. Estes braços funcionam para movimentação dos braços robóticos das extremidades internas, utilizado no carro do paciente dos sistemas robóticos da Vinci XI IS4000. Estas 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. Material Predominantemente de ligas de ferro.

Aplicação:

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

