

Referência: 380894

Descrição: O braço robótico de manipulação referência 380894 é controlado pelo console do cirurgião que move este braço robótico utilizando os controladores principais. Essa peça foi fabricada pela Intuitive Surgical para uso exclusivo nos sistemas robóticos cirúrgicos da Vinci modelo SI2000 e SI3000, os movimentos do braço articulado são controlados com sensores que utilizam uma tecnologia de potenciômetro digitais que estão associados aos módulos eletrônicos que movem os braços, estes potenciômetros digitais são sensores magnéticos que detectam a posição de cada eixo, dessa forma com a tecnologia do eletromagnetismo não é necessário nenhum contato entre os sensores e os movimentos dos braços.

Eles combinam um elemento de efeito hall, um sensor analógico de nome técnico front-end e um processador de sinal digital, tudo em um único sensor. Estes sensores dos braços podem realmente mensurar de forma muito precisa, mais de 4000 posições a cada revolução de 360° (graus) em cada um dos 4 movimentos que o braço articulado proporciona.

Aplicação Estes braços são montados no carro do paciente. Abaixo a foto ilustrativa do produto.

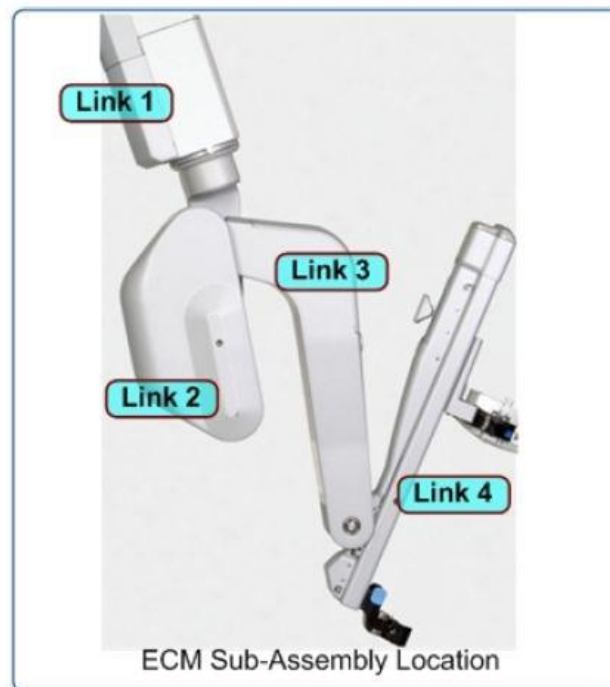


Foto 1 – 380894 - Braço robótico de manipulação da câmera e endoscópio para sistema robótico Cirúrgico Da Vinci SI3000.